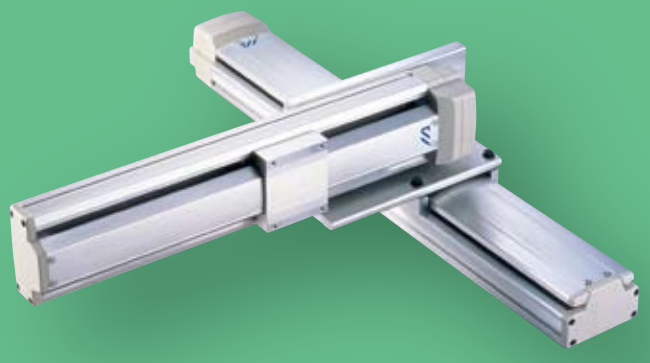
# 直交ロボット

ワークの搬送・塗布作業等に



## IK2/IK3
ロボシリンダ2軸組合せ/3軸組合せ

## ICSA2/ICSPA2
単軸ロボット2軸組合せ

## ICSA3/ICSPA3
単軸ロボット3軸組合せ

## ICSA4/ICSPA4
単軸ロボット4軸組合せ

## ICSPA6
単軸ロボット6軸組合せ

CONTENTS

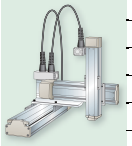
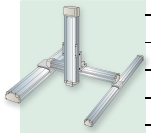

特長 ▶P.267
製品体系 ▶P.269
バリエーション・選定表 ▶P.271
注意事項 ▶P.287
ケーブル配線方法 ▶P.289
型式項目 ▶P.291
製品仕様・寸法図 ▶P.295
取付方法 ▶P.599
システム構成 ▶P.601
本体オプション ▶P.602

| | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | ロボシリンダ 2軸組合せ | パルスモータタイプ | XYB[Y軸固定]タイプ | | IK2-PXBD1□□S | ▶P. 295 |
| | | | | | IK2-PXBD1□□D | ▶P. 297 |
| | | | | | IK2-PXBD2□□S | ▶P. 299 |
| | | | | | IK2-PXBD2□□D | ▶P. 301 |
| | | | | | IK2-PXBC1□□S | ▶P. 303 |
| | | | | | IK2-PXBC1□□D | ▶P. 305 |
| | | | | | IK2-PXBC2□□S | ▶P. 307 |
| | | | | | IK2-PXBC2□□D | ▶P. 309 |
| | | | | | IK2-PXBB1□□S | ▶P. 311 |
| | | | | | IK2-PXBB1□□D | ▶P. 313 |
| | | | | | IK2-PXBB2□□S | ▶P. 315 |
| | | | | | IK2-PXBB2□□D | ▶P. 317 |
| | | | XZ[Z軸直立]タイプ | | IK2-PXZB1□□S | ▶P. 319 |
| | | | | | IK2-PXZB1□□D | ▶P. 321 |
| | | | YZB[十字ベース固定]タイプ | | IK2-PYBB1□□S | ▶P. 323 |
| | | サーボモータタイプ | XYB[Y軸固定]タイプ | | IK2-SXBD1□□S | ▶P. 325 |
| | | | | | IK2-SXBD1□□D | ▶P. 327 |
| | | | | | IK2-SXBD2□□S | ▶P. 329 |
| | | | | | IK2-SXBD2□□D | ▶P. 331 |
| | | | | | IK2-SXBC1□□S | ▶P. 333 |
| | | | | | IK2-SXBC1□□D | ▶P. 335 |
| | | | | | IK2-SXBC2□□S | ▶P. 337 |
| | | | | | IK2-SXBC2□□D | ▶P. 339 |
| | | | | | IK2-SXBB1□□S | ▶P. 341 |
| | | | | | IK2-SXBB1□□D | ▶P. 343 |
| | | | | | IK2-SXBB2□□S | ▶P. 345 |
| | | | | | IK2-SXBB2□□D | ▶P. 347 |
| | | | | | IK2-SXBA1□□S | ▶P. 349 |
| | | | | | IK2-SXBA1□□D | ▶P. 351 |
| | | | | | IK2-SXBA2□□S | ▶P. 353 |
| | | | | | IK2-SXBA2□□D | ▶P. 355 |
| | | | XZ[Z軸直立]タイプ | | IK2-SXZB1□□S | ▶P. 357 |
| | | | | | IK2-SXZB1□□D | ▶P. 359 |
| | | | YZB[十字ベース固定]タイプ | | IK2-SYBB1□□S | ▶P. 361 |
| IK3 | ロボシリンダ 3軸組合せ | パルスモータタイプ | XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定 | | IK3-PBBG1□□S | ▶P. 363 |
| | | | | | IK3-PBBG1□□D | ▶P. 365 |
| | | サーボモータタイプ | XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定 | | IK3-SBBG1□□S | ▶P. 367 |
| | | | | | IK3-SBBG1□□D | ▶P. 370 |

## ICSA2 ICSPA2

単軸ロボット 2軸組合せ


| | | | |
|---|---|---|---|
| X-Y2軸組合せ | XYB［Y軸ベース固定］タイプ | ICSA2（ICSPA2）-BA□H | ▶P. 373 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BA□M | ▶P. 375 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BB□H | ▶P. 377 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BB□M | ▶P. 379 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BC□H | ▶P. 381 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BC□M | ▶P. 383 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BD□H | ▶P. 385 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BE□H | ▶P. 387 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BE□M | ▶P. 389 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BF□H | ▶P. 391 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BK□H | ▶P. 393 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BK□M | ▶P. 395 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BL□H | ▶P. 397 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BL□M | ▶P. 399 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BP□H | ▶P. 401 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BP□M | ▶P. 403 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BQ□H | ▶P. 405 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-BQ□M | ▶P. 407 |
| | | ICSPA2－B1N□H | ▶P. 451 |
| | | ICSPA2－B1N□M | ▶P. 453 |
| | | ICSPA2－B2N□H | ▶P. 455 |
| | | ICSPA2－B2N□M | ▶P. 457 |
| | | ICSPA2－B1L□H | ▶P. 459 |
| | XYS［Y軸スライダ固定］タイプ | ICSA2（ICSPA2）-SA□H | ▶P. 409 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-SA□M | ▶P. 411 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-S1C□H | ▶P. 413 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-S1C□M | ▶P. 415 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-S2C□H | ▶P. 417 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-SG□H | ▶P. 419 |
| X-Z2軸組合せ | XZ［Z軸ベース固定］タイプ | ICSA2（ICSPA2）-ZAH | ▶P. 421 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-ZAM | ▶P. 423 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-Z1CH | ▶P. 425 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-Z1CM | ▶P. 427 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-Z2CH | ▶P. 429 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-ZDH | ▶P. 431 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-ZGH | ▶P. 433 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-ZHH | ▶P. 435 |
| Y-Z2軸組合せ | YZ［Y軸スライダス固定］タイプ | ICSA2（ICSPA2）-YAH | ▶P. 437 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-YAM | ▶P. 439 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-YCH | ▶P. 441 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-YCM | ▶P. 443 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-YGH | ▶P. 445 |
| X-Y2ガントリ組合せ | XYG［ガントリ］タイプ | ICSA2（ICSPA2）-G1JH | ▶P. 447 |
| | | ICSA2（ICSPA2）-G2JH | ▶P. 449 |

| | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3<br>ICSPA3 | 単軸ロボット<br>3軸組合せ | Z軸ベース固定タイプ<br>[Z軸スライダ可動] | X-Yベース固定<br>(XYB)+Z軸 |  | ICSA3(ICSPA3)-BA□MB1□ | ▶P. 461 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BB□HB1□ | ▶P. 463 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BB□MB1□ | ▶P. 465 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BB□MB2□ | ▶P. 467 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□HB1□ | ▶P. 469 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□HB2□ | ▶P. 471 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□HB3□ | ▶P. 473 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□MB1□ | ▶P. 475 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□MB2□ | ▶P. 477 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□MB3□ | ▶P. 479 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BD□HB1□ | ▶P. 481 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BD□HB2□ | ▶P. 483 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BD□HB3□ | ▶P. 485 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□HB1□ | ▶P. 487 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□HB2□ | ▶P. 489 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□HB3□ | ▶P. 491 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□MB2□ | ▶P. 493 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□MB3□ | ▶P. 495 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BF□HB1□ | ▶P. 497 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BF□HB2□ | ▶P. 499 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BF□HB3□ | ▶P. 501 |
| | | | | | ICSPA3−B1N□HB3□ | ▶P. 503 |
| | | | | | ICSPA3−B1N□MB3□ | ▶P. 505 |
| | | | | | ICSPA3−B2N□HB3□ | ▶P. 507 |
| | | | | | ICSPA3−B2N□MB3□ | ▶P. 509 |
| | | | | | ICSPA3−B1L□HB3□ | ▶P. 511 |
| | | | X-Yガントリ組合せ<br>(XYG)+Z軸 |  | ICSA3(ICSPA3)-G1JHB1□ | ▶P. 513 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G1JHB2□ | ▶P. 515 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G1JHB3□ | ▶P. 517 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHB1□ | ▶P. 519 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHB2□ | ▶P. 521 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHB3□ | ▶P. 523 |
| | | Z軸スライダ固定タイプ<br>[Z軸本体可動] | X-Yベース固定<br>(XYB)+Z軸 | | ICSA3(ICSPA3)-BA□MS1□ | ▶P. 525 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BB□HS1□ | ▶P. 527 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BB□MS1□ | ▶P. 529 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□HS1□ | ▶P. 531 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□HS3M | ▶P. 533 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□MS1□ | ▶P. 535 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BC□MS3M | ▶P. 537 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BD□HS1□ | ▶P. 539 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BD□HS3M | ▶P. 541 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□HS1□ | ▶P. 543 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□HS3M | ▶P. 545 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□MS1□ | ▶P. 547 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BE□MS3M | ▶P. 549 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BF□HS1□ | ▶P. 551 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-BF□HS3M | ▶P. 553 |
| | | | | | ICSPA3−B1N□HS3M | ▶P. 555 |
| | | | | | ICSPA3−B1N□MS3M | ▶P. 557 |
| | | | | | ICSPA3−B2N□HS3M | ▶P. 559 |
| | | | | | ICSPA3−B2N□MS3M | ▶P. 561 |
| | | | | | ICSPA3−B1L□HS3M | ▶P. 563 |
| | | | X-Yガントリ組合せ<br>(XYG)+Z軸 | | ICSA3(ICSPA3)-G1JHS1□ | ▶P. 565 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G1JHS2L | ▶P. 567 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G1JHS3M | ▶P. 569 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHS1□ | ▶P. 571 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHS2L | ▶P. 573 |
| | | | | | ICSA3(ICSPA3)-G2JHS3M | ▶P. 575 |
| ICSA4<br>ICSPA4 | 単軸ロボット<br>4軸組合せ | XY2軸組合せ<br>(XYB)+ZRユニット | XYB[Y軸固定]タイプ | | ICSA4(ICSPA4)-BB□HZRS | ▶P. 577 |
| | | | | | ICSA4(ICSPA4)-BE□HZRM | ▶P. 579 |
| | | X軸マルチスライダ<br>+Y軸ベース固定<br>(2軸+2軸) | X軸ナット回転型タイプ | | ICSPA4−B3N1H | ▶P. 581 |
| | | | | | ICSPA4−B3N1M | ▶P. 583 |
| | | | X軸リニアサーボモータタイプ | | ICSPA4−B2L1H | ▶P. 585 |
| ICSPA6 | 単軸ロボット<br>6軸組合せ | X軸マルチスライダ+<br>Y軸ベース固定+<br>Z軸ベース固定(3軸+3軸) | X軸ナット回転型タイプ | | ICSPA6−B3N1HB3□ | ▶P. 587 |
| | | | | | ICSPA6−B3N1MB3□ | ▶P. 589 |
| | | | X軸リニアサーボモータタイプ | | ICSPA6−B2L1HB3□ | ▶P. 591 |
| | | X軸マルチスライダ+<br>Y軸ベース固定+<br>Z軸スライダ固定(3軸+3軸) | X軸ナット回転型タイプ | | ICSPA6−B3N1HS3M | ▶P. 593 |
| | | | | | ICSPA6−B3N1MS3M | ▶P. 595 |
| | | | X軸リニアサーボモータタイプ | | ICSPA6−B2L1HS3M | ▶P. 597 |

直交ロボット（IK／ICSA／ICSPAシリーズ）は、使用頻度の高い組合せパターンを抽出しブラケット、配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用出来るようにした即戦力の組合せユニットです。

## 1 多彩な組合せバリエーション

5種類の2軸組合せをベースに、垂直軸を追加した3軸、垂直と回転軸を追加した4軸、2台のY軸・Z軸の組合せをマルチスライダのX軸に搭載した6軸組合せと、多彩なバリエーションをご用意しました。

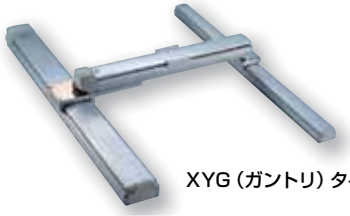
### 2軸組合せ

XYB（Y軸ベース固定）タイプ

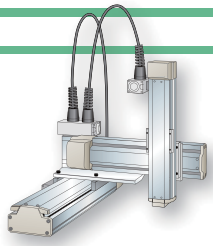
XZ（Z軸ベース固定）タイプ

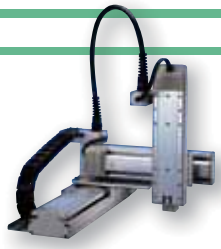
YZ（Y軸スライダ固定）タイプ

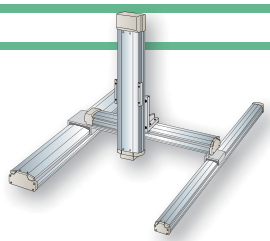
XYS（Y軸スライダ固定）タイプ

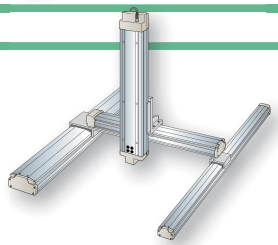

XYG（ガントリ）タイプ

### 3軸組合せ

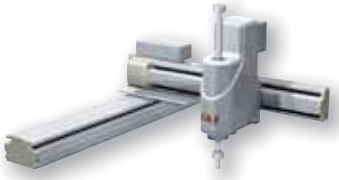

Z軸ベース固定タイプ
（Z軸スライダ可動）


Z軸スライダ固定タイプ
（Z軸本体可動）

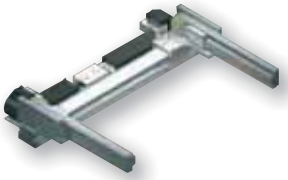

Z軸ベース固定タイプ
（Z軸スライダ可動）


Z軸スライダ固定タイプ
（Z軸本体可動）

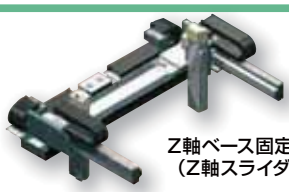
### 4軸組合せ

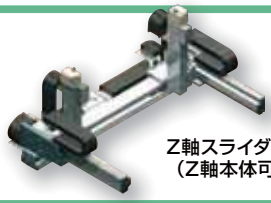

Z軸+回転軸一体型タイプ

Z軸スライダ固定+回転軸タイプ（特注対応）


XYB（Y軸ベース固定）タイプ

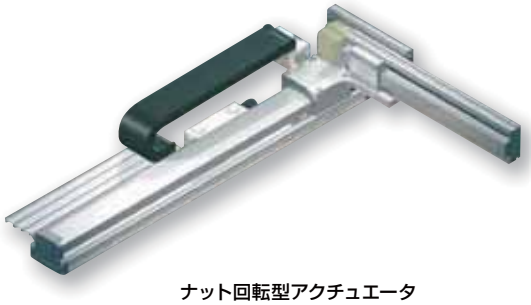
### 6軸組合せ


Z軸ベース固定タイプ
（Z軸スライダ可動）

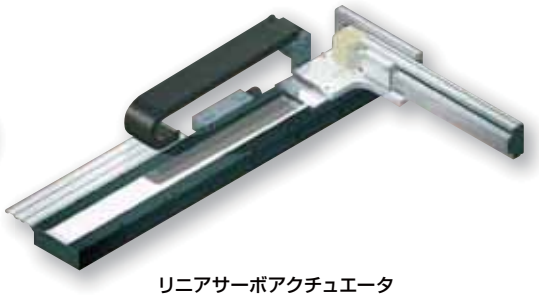

Z軸スライダ固定タイプ
（Z軸本体可動）

## 2 広い動作範囲と高速性能

直交ロボットの動作範囲は、最大で4155mm×400mm（または3000mm×700mm）と、従来機種に比べ範囲を大幅に拡張しました。またX軸にナット回転型アクチュエータ及びリニアサーボアクチュエータを使用することでロングストロークでも最高2500mm/sの高速性能により、サイクルタイムの短縮が可能になりました。



ナット回転型アクチュエータ



リニアサーボアクチュエータ

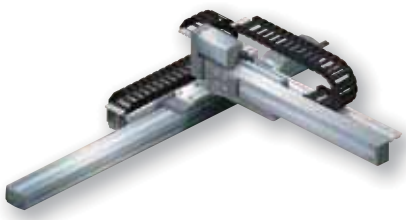
## 3 低価格・短納期なIAキットがラインナップ追加

豊富な種類と低価格で好評を頂いているロボシリンダを、簡単に直交ロボットとして組み立てられるIAキット「IKシリーズ」が追加になりました。IAキットは組立て用の部品単体での納品も可能ですし、2軸／3軸に組み立てた状態で納品も可能です。単軸ロボットを組み合わせた直交ロボットに比べ、低価格・短納期を実現しました。

直交ロボット

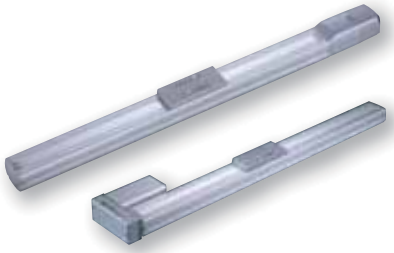
特長
- 広い動作範囲
- 高剛性
- 重量物の搬送が可能

単軸ロボット組合せ



IAキット

特長
- 低価格
- 短納期
- 省スペース

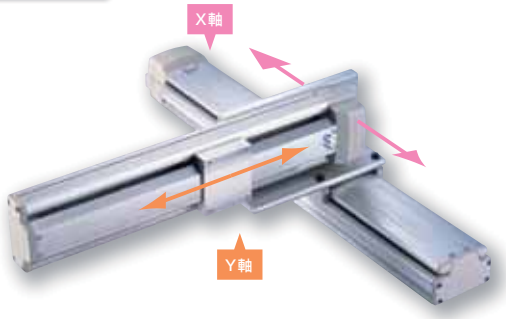


ロボシリンダ組合せ

# 2軸組合せ

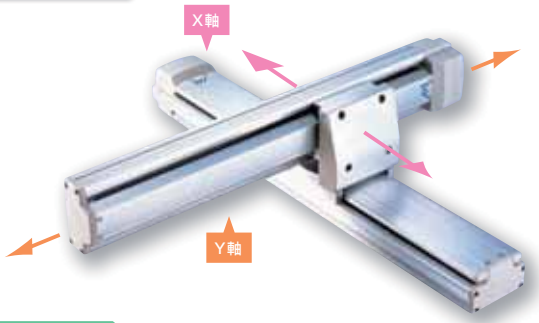
## X-Y2軸組合せ

**Y軸ベース固定** P.295 P.325 P.373




**XYBタイプ** Y軸のスライダが水平に移動します。

**Y軸スライダ固定** P.409

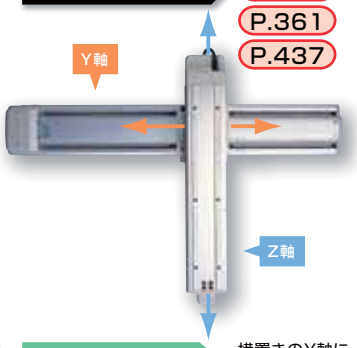



**XYSタイプ** Y軸全体が水平に移動します。

**Z軸ベース固定** P.319 P.357 P.421

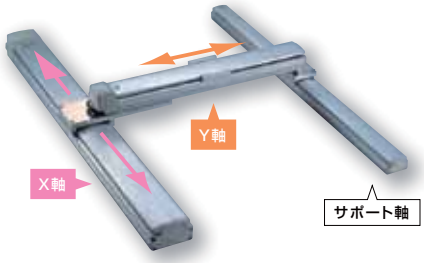
**XZタイプ** X軸にZ軸を直立させて固定。Z軸のスライダが上下に移動します。

**Y軸スライダ固定** P.323 P.361 P.437




**YZタイプ** 横置きのY軸にZ軸のスライダを固定。Z軸全体が上下に移動します。

**ガントリ** P.447

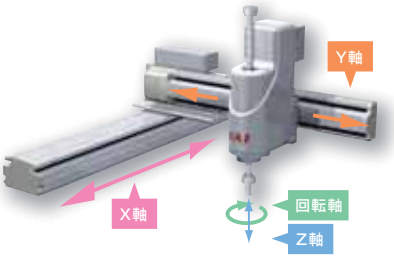



**XYGタイプ** X軸に平行なサポート軸を加え、その両軸のスライダ上にY軸のベースを固定。Y軸のスライダが平行に移動します。

# 4軸組合せ

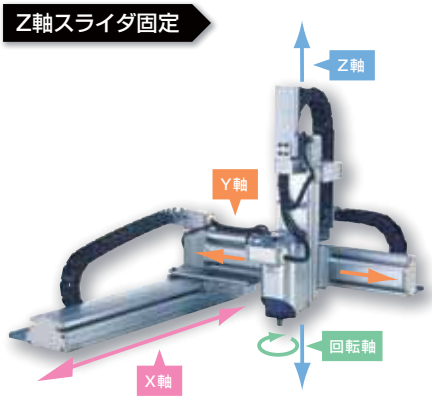
## X-Yベース固定+Z軸+回転軸／X-Yベース固定×2

**Y軸ベース固定** P.577



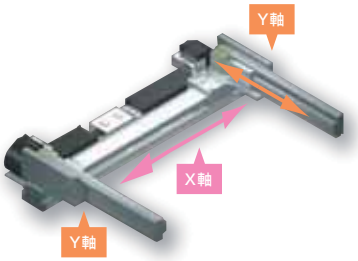

ICSA2／ICSPA2のXYBタイプに、垂直／回転動作が可能なZRユニットを追加した4軸組合せタイプです。

**Z軸スライダ固定**




Z軸スライダ固定3軸組合せユニットに回転軸を追加した4軸組合せユニットです。（特注対応）

**Y軸ベース固定** P.581



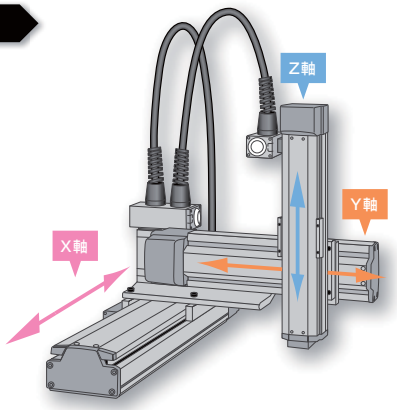

ナット回転型とリニアサーボアクチュエータマルチスライダタイプの各スライダにY軸を追加した4軸組合せタイプです。

# 3軸組合せ

## X-Yベース固定+Z軸

### Z軸ベース固定

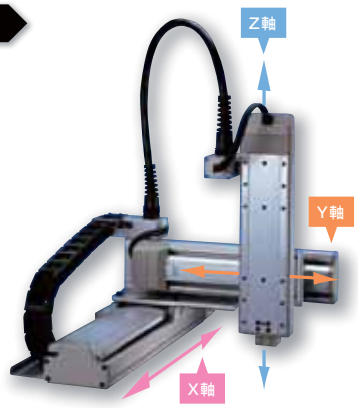
P.363
P.461




水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

### Z軸スライダ固定

P.525

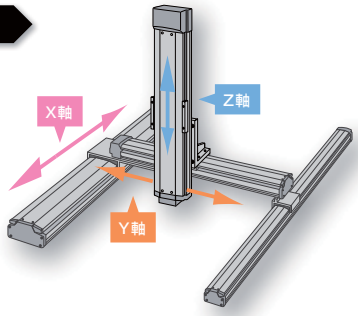



水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

## X-Yガントリ+Z軸

### Z軸ベース固定

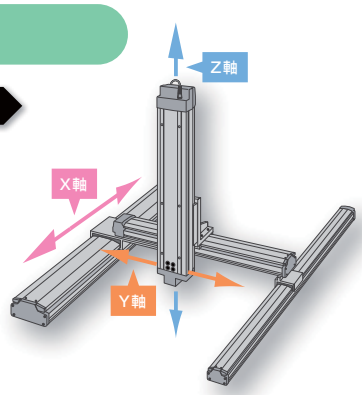
P.513




水平移動するY軸スライダに固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

### Z軸スライダ固定

P.565



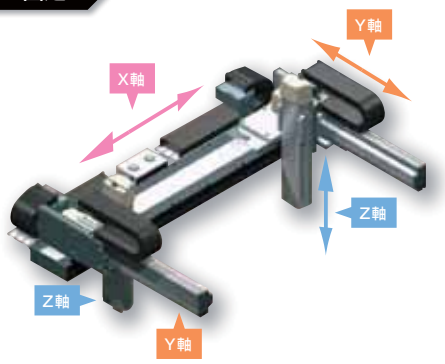

水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

# 6軸組合せ

## (X-Yベース固定+Z軸)×2

### Z軸ベース固定

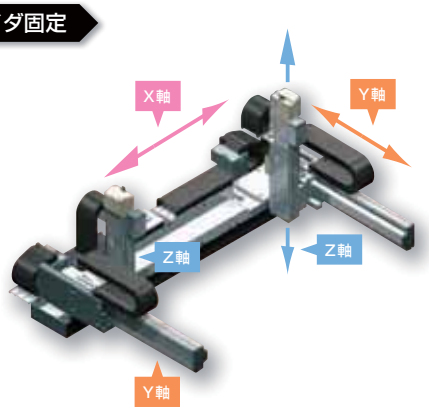
P.587




マルチスライダタイプ(ナット回転型/リニアサーボ)+Y軸の4軸組合せタイプに、Z軸をベース固定取付した6軸組合せタイプです。

### Z軸スライダ固定

P.593

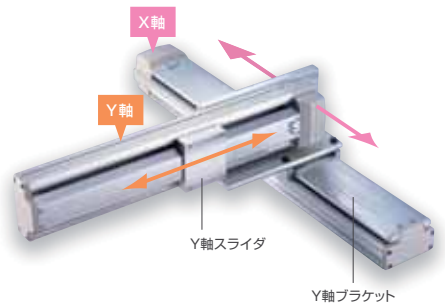



マルチスライダタイプ(ナット回転型/リニアサーボ)+Y軸の4軸組合せタイプに、Z軸をスライダ固定取付した6軸組合せタイプです。

## 2軸組合せ バリエーション

使用頻度の高い5種類の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施しました。
各組み合わせパターンには、軽荷重用から重荷重用、ショートストロークからロングストロークまで豊富なサイズをラインナップし、用途に応じた最適な機種が選択可能です。

### 1 XYB（Y軸ベース固定）タイプ

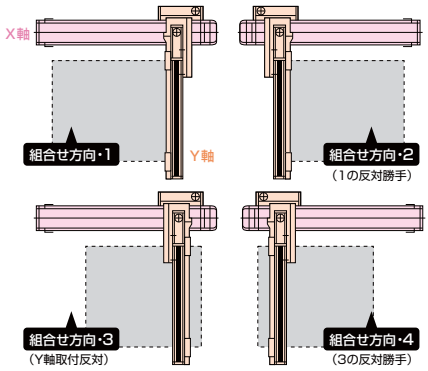



Y軸のベースをX軸のブラケットに固定した基本的な組合せタイプです。Y軸のスライダに装置やZ軸を付けて動作させます。

**●ポイント1**
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。（右図参照）

**●ポイント2**
Y軸の配線処理を、自立ケーブル（標準）、ケーブルベアの2種類から選択出来ます。

**●組合せ方向（図）**

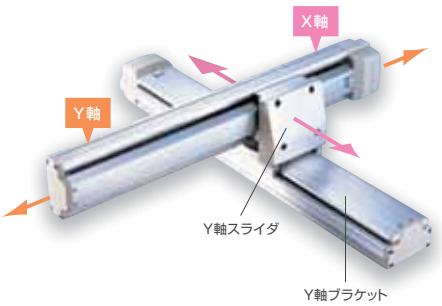



■XYBタイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量（kg） | 最大ストローク（X軸×Y軸） | X軸最大速度（mm/s） |
|---|---|---|---|---|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PXB□□□□□□ | 16 | 1000×300 | 400 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SXB□□□□□□ | 24 | 1000×350 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | B□□□ | 62.3 | 2500×700 | 2400 |
| ナット回転型+ISA組合せ | B1N□□／B2N□□ | 40 | 3000×700 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B1L□H | 21.2 | 4155×400 | 2500 |

機種選定は →P.273～274

### 2 XYS（Y軸スライダ固定）タイプ

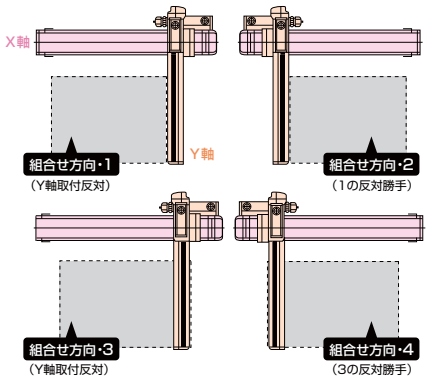



Y軸のスライダをX軸のブラケットに固定し、Y軸本体が動くタイプです。障害物があるためY軸本体を前後させる場合等に使用します。

**●ポイント1**
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。（右図参照）

**●ポイント2**
Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

**●組合せ方向（図）**

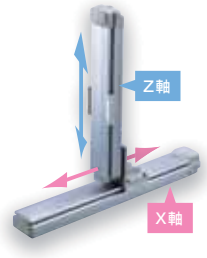



■XYSタイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量（kg） | 最大ストローク（X軸×Y軸） | X軸最大速度（mm/s） |
|---|---|---|---|---|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | S□□□ | 29.7 | 800×600 | 1200 |

機種選定は →P.274

## 3 XZ(Z軸直立固定)タイプ

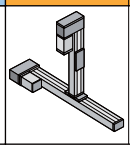
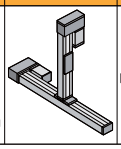
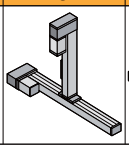
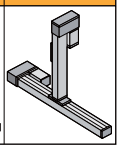



Z軸(垂直軸)をX軸の上に直立させたタイプです。ストッカーへのワークの挿入やパレットの昇降等に使用します。

**●ポイント1**
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダが落下しません。

**●ポイント2**
X軸は最長2500mm、Z軸は最長500mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

**●PXZ□／SXZ□ 組合せ方向**

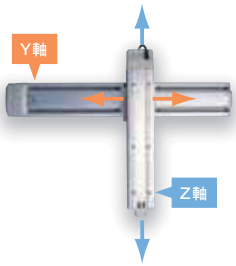
| 記号 | 1 | 2 | 3 | 4 |
|---|---|---|---|---|
| 形状 |  |  |  |  |

### ■XZタイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Z軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PXZ□□□□□□ | 8 | 1000×250 | 250 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SXZ□□□□□□ | 8 | 1000×250 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | Z□□ | 22 | 2500×500 | 1200 |

機種選定は →P.275

## 4 YZ(Y軸スライダ固定)タイプ



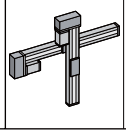
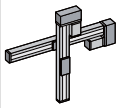

Y軸を横立てにしてZ軸(垂直軸)とスライダ同士を連結したタイプです。Z軸の本体が上下しますので、Z軸本体にチャック等を取り付けて、ワークの搬送等に使用します。

**●ポイント1**
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても本体が落下しません。

**●ポイント2**
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルベアも対応可能です(特注対応)。

**●ポイント3**
Z軸ベース固定タイプも対応可能です(特注対応)。

**●PYB□／SYB□ 組合せ方向**

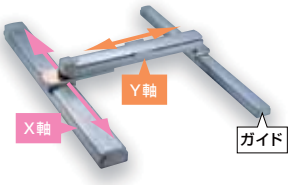
| 記号 | 1 | 2 |
|---|---|---|
| 形状 |  |  |

### ■YZタイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(Y軸×Z軸) | Y軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PYB□□□□□□ | 8 | 1000×300 | 250 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SYB□□□□□□ | 8 | 1000×300 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | Y□□ | 27 | 700×500 | 1200 |

機種選定は →P.276

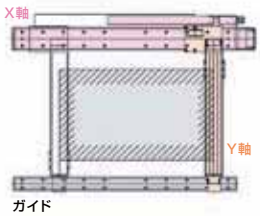
## 5 XYG(ガントリ)タイプ




XYBタイプのY軸を平置きにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸のストロークが長く先端の垂れが心配な場合等に使用します。

**●ポイント1**
最大40kgの搬送が可能です。

**●ポイント2**
X軸は最長2500mm、Y軸は最長1200mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)




### ■XYGタイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□□H | 40 | 2500×1200 | 1200 |

機種選定は →P.276

## 2軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して、使用条件に最適な機種をご選択下さい。

### IAキット　XYB（Y軸ベース固定）タイプ

| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク別可搬質量 (kg) 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | 350mm | 400mm | 最高速度 (mm/s) X軸 | Y軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCP2 組合せ（パルスモータ） | モータ折返し | シングルスライダ | 50～600 | 3.0 | | 2.5 | | — | | | | 400 | 600 | PXBD1□HHS | →P.295 |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | 3.0 | — | | | | 400 | 600 | PXBC1□HHS | →P.303 |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | — | | | | 350 | 300 | PXBD1□HMS | →P.295 |
| | | | | 9.0 | | 8.0 | 6.0 | — | | | | 250 | 300 | PXBC1□HMS | →P.303 |
| | | | 50～1000 | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | — | | 250 | 450 | PXBB1□HHS | →P.311 |
| | | | | 16.0 | | 15.0 | 12.5 | 9.0 | 8.0 | — | | 125 | 220 | PXBB1□MMS | |
| | | ダブルスライダ | 50～450 | — | | | | 2.5 | 2.0 | | | 400 | 600 | PXBD1□HHD | →P.297 |
| | | | | — | | | | 3.0 | | | | 400 | 600 | PXBC1□HHD | →P.305 |
| | | | | — | | | | 5.0 | 4.0 | | | 350 | 300 | PXBD1□HMD | →P.297 |
| | | | | — | | | | 6.0 | | | | 250 | 300 | PXBC1□HMD | →P.305 |
| | | | 50～800 | — | | | | | | 6.0 | 5.5 | 250 | 450 | PXBB1□HHD | →P.313 |
| | | | | — | | | 15.0 | 12.5 | | 12.0 | 10.5 | 125 | 220 | PXBB1□MMD | |
| | モータストレート | シングルスライダ | 50～600 | 3.0 | | 2.5 | | — | | | | 400 | 600 | PXBD2□HHS | →P.299 |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | 3.0 | — | | | | 400 | 600 | PXBC2□HHS | →P.307 |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | — | | | | 350 | 300 | PXBD2□HMS | →P.299 |
| | | | | 9.0 | | 8.0 | 6.0 | — | | | | 250 | 300 | PXBC2□HMS | →P.307 |
| | | | 50～1000 | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | — | | 250 | 450 | PXBB2□HHS | →P.315 |
| | | | | 16.0 | | 15.0 | 12.5 | 9.0 | 8.0 | — | | 125 | 220 | PXBB2□MMS | |
| | | ダブルスライダ | 50～450 | — | | | | 2.5 | 2.0 | | | 400 | 600 | PXBD2□HHD | →P.301 |
| | | | | — | | | | 3.0 | | | | 400 | 600 | PXBC2□HHD | →P.309 |
| | | | | — | | | | 5.0 | 4.0 | | | 350 | 300 | PXBD2□HMD | →P.301 |
| | | | | — | | | | 6.0 | | | | 250 | 300 | PXBC2□HMD | →P.309 |
| | | | 50～800 | — | | | | | | 6.0 | 5.5 | 250 | 450 | PXBB2□HHD | →P.317 |
| | | | | — | | | 15.0 | 12.5 | | 12.0 | 10.5 | 125 | 220 | PXBB2□MMD | |
| RCS2 組合せ（サーボモータ） | モータ折返し | シングルスライダ | 50～600 | 3.0 | | 2.5 | | — | | | | 600 | 800 | SXBD1□HHS | →P.325 |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | 3.0 | — | | | | 600 | 800 | SXBC1□HHS | →P.333 |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | — | | | | 600 | 400 | SXBD1□HMS | →P.325 |
| | | | | 9.0 | | 8.0 | 6.0 | — | | | | 300 | 400 | SXBC1□MMS | →P.333 |
| | | | 50～1000 | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | — | | 1000 | 800 | SXBB1□HHS | →P.341 |
| | | | | 12.0 | | 11.5 | 11.0 | 10.0 | 8.5 | — | | 1000 | 1000 | SXBA1□HHS | →P.349 |
| | | | | 16.0 | | 15.0 | 12.5 | 9.0 | 8.0 | — | | 500 | 400 | SXBB1□MMS | →P.341 |
| | | | | 24.0 | 20.5 | 15.5 | 12.5 | | | — | | 500 | 500 | SXBA1□MMS | →P.349 |
| | | ダブルスライダ | 50～450 | — | | | | 2.5 | 2.0 | | | 600 | 800 | SXBD1□HHD | →P.327 |
| | | | | — | | | | 3.0 | | | | 600 | 800 | SXBC1□HHD | →P.335 |
| | | | | — | | | | 5.0 | 4.0 | | | 600 | 400 | SXBD1□HMD | →P.327 |
| | | | | — | | | | 6.0 | | | | 300 | 400 | SXBC1□MMD | →P.335 |
| | | | 50～800 | — | | | | | | 6.0 | 5.5 | 1000 | 800 | SXBB1□HHD | →P.343 |
| | | | | — | | | | | 11.0 | 10.5 | 10.0 | 1000 | 1000 | SXBA1□HHD | →P.351 |
| | | | | — | | | 15.0 | 12.5 | | 12.0 | 10.5 | 500 | 400 | SXBB1□MMD | →P.343 |
| | | | | — | 24.0 | | 23.0 | 19.0 | 16.0 | 13.5 | 11.5 | 500 | 500 | SXBA1□MMD | →P.351 |
| | モータストレート | シングルスライダ | 50～600 | 3.0 | | 2.5 | | — | | | | 600 | 800 | SXBD2□HHS | →P.329 |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | 3.0 | — | | | | 600 | 800 | SXBC2□HHS | →P.337 |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | — | | | | 600 | 400 | SXBD2□HMS | →P.329 |
| | | | | 9.0 | | 8.0 | 6.0 | — | | | | 300 | 400 | SXBC2□MMS | →P.337 |
| | | | 50～1000 | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | — | | 1000 | 800 | SXBB2□HHS | →P.345 |
| | | | | 12.0 | | 11.5 | 11.0 | 10.0 | 8.5 | 7.0 | — | 1000 | 1000 | SXBA2□HHS | →P.353 |
| | | | | 16.0 | | 15.0 | 12.5 | 9.0 | 8.0 | — | | 500 | 400 | SXBB2□MMS | →P.345 |
| | | | | 24.0 | 20.5 | 15.5 | 12.5 | | | — | | 500 | 500 | SXBA2□MMS | →P.353 |
| | | ダブルスライダ | 50～450 | — | | | | 2.5 | 2.0 | | | 600 | 800 | SXBD2□HHD | →P.331 |
| | | | | — | | | | 3.0 | | | | 600 | 800 | SXBC2□HHD | →P.339 |
| | | | | — | | | | 5.0 | 4.0 | | | 600 | 400 | SXBD2□HMD | →P.331 |
| | | | | — | | | | 6.0 | | | | 300 | 400 | SXBC2□MMD | →P.339 |
| | | | 50～800 | — | | | | | | 6.0 | 5.5 | 1000 | 800 | SXBB2□HHD | →P.347 |
| | | | | — | | | | | 11.0 | 10.5 | 10.0 | 1000 | 1000 | SXBA2□HHD | →P.355 |
| | | | | — | | | 15.0 | 12.5 | | 12.0 | 10.5 | 500 | 400 | SXBB2□MMD | →P.347 |
| | | | | — | 24.0 | | 23.0 | 19.0 | 16.0 | 13.5 | 11.5 | 500 | 500 | SXBA2□MMD | →P.355 |

## 直交ロボット　XYB(Y軸ベース固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 5.2 | 4.5 | 3.8 | 3.1 | — | | | 960 | 960 | BA□H | →P.373 |
| | | | | 18.2 | 16.6 | 12.1 | 8.1 | — | | | 480 | 480 | BA□M | →P.375 |
| | | | 200～800 | 12.0 | | 11.8 | 11.1 | — | | | 1200 | 960 | BB□H | →P.377 |
| | | | | 25.0 | | | 21.8 | — | | | 600 | 480 | BB□M | →P.379 |
| | | | | 20.0 | | | | 18.7 | — | | 1200 | 1200 | BC□H | →P.381 |
| | | | | 28.8 | 27.8 | 26.8 | 21.8 | 18.7 | — | | 600 | 600 | BC□M | →P.383 |
| | | | 800～2000 | 20.0 | | | | 18.7 | — | | 1200 | 1200 | BD□H | →P.385 |
| | | | 1000～2500 | — | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1200 | 1200 | BF□H | →P.391 |
| | | | 300～1000 | — | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1200 | 1200 | BE□H | →P.387 |
| | | | | — | 51.2 | 40.5 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 600 | 600 | BE□M | →P.389 |
| | | | | — | | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | 2400 | 2400 | BK□H | →P.393 |
| | | | | — | | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | 1200 | 1200 | BK□M | →P.395 |
| | | | | — | | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | 2000 | 2400 | BP□H | →P.401 |
| | | | | — | | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | 1250 | 1200 | BP□M | →P.403 |
| | | | 900～2500 | — | | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | 2400 | 2400 | BL□H | →P.397 |
| | | | | — | | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | 1200 | 1200 | BL□M | →P.399 |
| | | | | — | | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | 2000 | 2400 | BQ□H | →P.405 |
| | | | | — | | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | 1250 | 1200 | BQ□M | →P.407 |
| NS 組合せ | ナット回転型 | シングルスライダ | 500～2200 | — | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B1N□H | →P.451 |
| | | | | — | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B1N□M | →P.453 |
| | | | 2250～3000 | — | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B2N□H | →P.455 |
| | | | | — | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B2N□M | →P.457 |
| LSA 組合せ | リニアサーボ型 | シングルスライダ | 1050～4155 | — | 21.2 | 20.0 | 15.2 | — | | | 2500 | 1200 | B1L□H | →P.459 |

## 直交ロボット　XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 6.2 | 5.5 | 4.8 | 4.1 | — | | | 960 | 960 | SA□H | →P.409 |
| | | | | 19.2 | 14.3 | 9.3 | 6.4 | — | | | 480 | 480 | SA□M | →P.411 |
| | | | 200～800 | 9.7 | 8.7 | 7.7 | 6.7 | 5.6 | — | | 1200 | 1200 | S1C□H | →P.413 |
| | | | | 29.7 | 28.7 | 19.3 | 13.6 | 9.7 | — | | 600 | 600 | S1C□M | →P.415 |
| | | | | 29.2 | 28.2 | 19.3 | 13.6 | 9.7 | — | | 1200 | 1200 | S2C□H | →P.417 |
| | | | 300～800 | — | | 20.7 | 18.2 | 12.5 | 8.4 | — | 1200 | 1200 | SG□H | →P.419 |

## IAキット　XZ(Z軸直立固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | 最高速度(mm/s) X軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCP2 組合せ | モータ折返し | シングルスライダ | 50～1000 | 2.0 | | | | 1.5 | — | 250 | 360 | PXZB1□HHS | →P.319 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 2.5 | — | 250 | 180 | PXZB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | 7.0 | 5.0 | 4.0 | 3.0 | — | 250 | 90 | PXZB1□HLS | |
| | | ダブルスライダ | 50～800 | — | | | | | 1.5 | 250 | 400 | PXZB1□HHD | →P.321 |
| | | | | — | | | | | 3.0 | 250 | 200 | PXZB1□HMD | |
| | | | | — | | 7.0 | | 5.5 | | 250 | 100 | PXZB1□HLD | |
| RCS2 組合せ | モータ折返し | シングルスライダ | 50～1000 | 2.0 | | | | 1.5 | — | 1000 | 800 | SXZB1□HHS | →P.357 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 2.5 | — | 1000 | 400 | SXZB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | 7.0 | 5.0 | 4.0 | 3.0 | — | 1000 | 200 | SXZB1□HLS | |
| | | ダブルスライダ | 50～800 | — | | | | | 1.5 | 1000 | 800 | SXZB1□HHD | →P.359 |
| | | | | — | | | | | 3.0 | 1000 | 400 | SXZB1□HMD | |
| | | | | — | | 7.0 | | 5.5 | | 1000 | 200 | SXZB1□HLD | |

## 直交ロボット　XZ(Z軸直立固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 最高速度(mm/s) X軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 4.0 | 3.3 | 2.6 | — | | 960 | 480 | ZAH | →P.421 |
| | | | | 10.0 | 7.5 | 6.0 | — | | 480 | 240 | ZAM | →P.423 |
| | | | 200～800 | 8.5 | 7.5 | 6.5 | 5.5 | — | 1200 | 600 | Z1CH | →P.425 |
| | | | | 19.0 | 17.0 | 14.0 | 12.0 | — | 600 | 300 | Z1CM | →P.427 |
| | | | | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 | — | 1200 | 600 | Z2CH | →P.429 |
| | | | 200～2000 | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 | — | 1200 | 600 | ZDH | →P.431 |
| | | | 200～800 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 | 1200 | 600 | ZGH | →P.433 |
| | | | 1000～2500 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 | 1200 | 600 | ZHH | →P.435 |

## IAキット　YZB(Z軸ベース固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | Y軸 | Z軸 | | |
| RCP2 組合せ | モータ折返し | シングルスライダ | 50～1000 | 2.0 | | | | 1.5 | | 250 | 360 | PYBB1□HHS | →P.323 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 3.0 | | 250 | 180 | PYBB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | 5.5 | 250 | 90 | PYBB1□HLS | |
| RCS2 組合せ | | | 50～1000 | 2.0 | | | | 1.5 | | 1000 | 800 | SYBB1□HHS | →P.361 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 3.0 | | 1000 | 400 | SYBB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | 5.5 | 1000 | 200 | SYBB1□HLS | |

## 直交ロボット　YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～400 | 3.0 | 2.3 | 1.6 | — | | | 960 | 480 | YAH | →P.437 |
| | | | | 11.0 | 10.3 | 9.6 | — | | | 480 | 240 | YAM | →P.439 |
| | | | 200～700 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 | — | | 1200 | 600 | YCH | →P.441 |
| | | | | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 | — | | 600 | 300 | YCM | →P.443 |
| | | | | 27.0 | 25.5 | 23.9 | 22.3 | 20.7 | | 1200 | 600 | YGH | →P.445 |

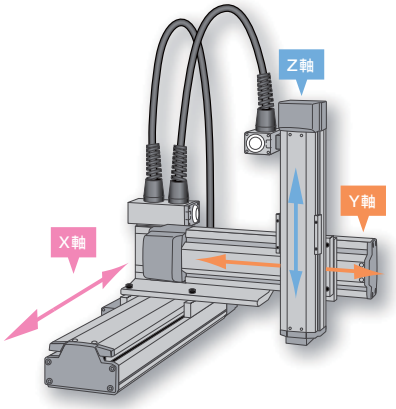
## 直交ロボット　XYG(ガントリ)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | 500mm～700mm | 800mm～1200mm | X軸 | Y軸 | | |
| ISA ISPA 組合せ | モータストレート | ダブルスライダ | 1000～2500 | 40.0 | — | 1200 | 1200 | G1JH | →P.447 |
| | | | | — | 40.0 | 1200 | 1200 | G2JH | →P.449 |

## 3軸組合せ バリエーション

2軸組合せのXYB（XYベース固定）タイプとXYG（XYガントリ）タイプをベースに、垂直軸のZ軸を追加した3軸組合せタイプです。Z軸の固定方法は、Z軸ベース面をY軸スライダに取付けるZ軸ベース固定と、Z軸のスライダをY軸スライダに取付けるZ軸スライダ固定の2種類から選択が可能です。

### 1 XYB（Y軸ベース固定）+Z軸ベース固定タイプ




XYB（Y軸ベースをX軸ブラケットに固定）タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

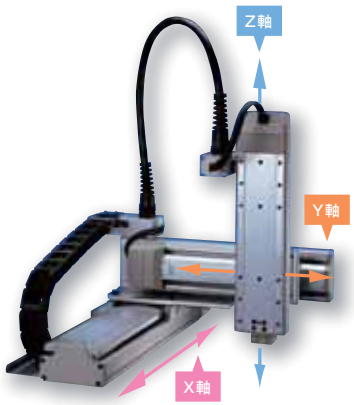
●ポイント
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYB+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PBBG1□HH□□ | 4 | 1000×300×200 | 220 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SBBG1□HH□□ | 4 | 1000×300×200 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | B□□□B□□ | 19 | 2500×700×500 | 1200 |
| ナット回転型+ISA組合せ | B□N□□B□□ | 19 | 3000×700×500 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B1L□HB3□ | 11.2 | 4155×400×400 | 2500 |

機種選定は →P.279

### 2 XYB（Y軸ベース固定）+Z軸スライダ固定タイプ




XYB（Y軸ベースをX軸ブラケットに固定）タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

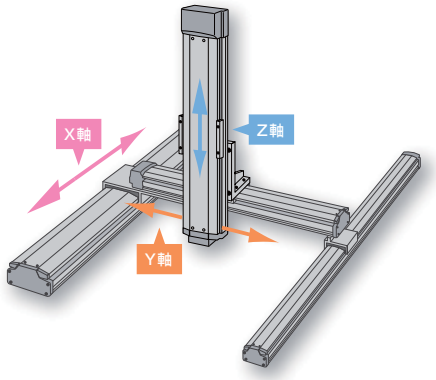
●ポイント
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYB+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | B□□□S□□ | 11.9 | 2500×700×400 | 1200 |
| ナット回転型+ISA組合せ | B□N□□S□□ | 13 | 3000×700×400 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B1L□HS3M | 11.5 | 4155×400×300 | 2500 |

機種選定は →P.281

## 3 XYG(ガントリ)+Z軸ベース固定タイプ




XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

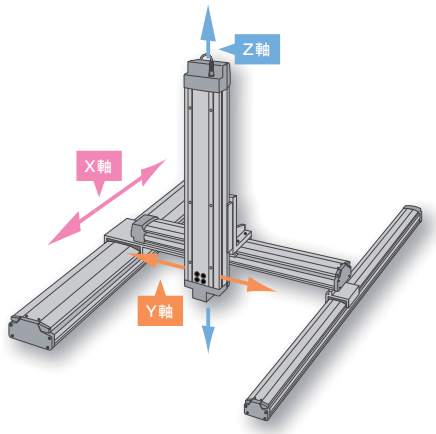
●ポイント
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□JHB□□ | 19 | 2500×1200×600 | 1200 |

機種選定は →P.282

## 4 XYG(ガントリ)+Z軸スライダ固定タイプ




XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

●ポイント
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYG+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□JHS□□ | 13.1 | 2500×1200×500 | 1200 |

機種選定は →P.282

# 3軸組合せ 機種選定表

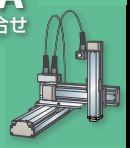
下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

## IAキット　XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCP2 3軸組合せ | モータ折返し | シングルスライダ | 50～1000 | 50～300 | 50～200 | 1.0 | 220 | 420 | 500 | PBBG1□HHHS | →P.363 |
| | | | | | | 2.0 | | | 250 | PBBG1□HHMS | |
| | | | | | | 4.0 | | | 125 | PBBG1□HHLS | |
| | | ダブルスライダ | 50～800 | 350～400 | 50～200 | 1.0 | 220 | 420 | 500 | PBBG1□HHHD | →P.365 |
| | | | | | | 2.0 | | | 250 | PBBG1□HHMD | |
| | | | | | | 4.0 | | | 125 | PBBG1□HHLD | |
| RCS2 3軸組合せ | | シングルスライダ | 50～1000 | 50～300 | 50～200 | 1.0 | 1000 | 800 | 800 | SBBG1□HHHS | →P.367 |
| | | | | | | 2.0 | | | 400 | SBBG1□HHMS | |
| | | | | | | 4.0 | | | 200 | SBBG1□HHLS | |
| | | ダブルスライダ | 50～800 | 350～400 | 50～200 | 1.0 | 1000 | 800 | 800 | SBBG1□HHHD | →P.370 |
| | | | | | | 2.0 | | | 400 | SBBG1□HHMD | |
| | | | | | | 4.0 | | | 200 | SBBG1□HHLD | |

## 直交ロボット　XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

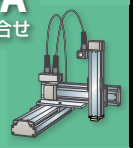
### ▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 100～400 | 100～300 | 3～1.7 | 480 | 480 | 960 | BA□MB1H | →P.461 |
| | | | 200～800 | | | 3 | 1200 | 960 | 960 | BB□HB1H | →P.463 |
| | | | | | | 3 | 600 | 480 | 960 | BB□MB1H | →P.465 |
| | | | | | 100～400 | 3.5 | 600 | 480 | 1200 | BB□MB2H | →P.467 |
| | | | | 100～500 | | 3 | 1200 | 1200 | 960 | BC□HB1H | →P.469 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | BC□HB2H | →P.471 |
| | | | | | | 3 | 600 | 600 | 960 | BC□MB1H | →P.475 |
| | | | | | | 3.5 | 600 | 600 | 1200 | BC□MB2H | →P.477 |
| | | | 800～2000 | | | 3 | 1200 | 1200 | 960 | BD□HB1H | →P.481 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | BD□HB2H | →P.483 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～500 | 3 | 1200 | 1200 | 960 | BE□HB1H | →P.487 |
| | | | | | | 3.5 | 600 | 600 | 1200 | BE□MB2H | →P.493 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | BE□HB2H | →P.489 |
| | | | 1000～2500 | | | 3 | 1200 | 1200 | 960 | BF□HB1H | →P.497 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | BF□HB2H | →P.499 |

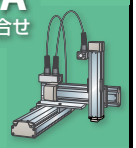
### ▼ Z軸可搬質量6kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 100～400 | 100～300 | 6～1.7 | 480 | 480 | 480 | BA□MB1M | →P.461 |
| | | | 200～800 | | | 6～4.7 | 1200 | 960 | 480 | BB□HB1M | →P.463 |
| | | | | | | 6 | 600 | 480 | 480 | BB□MB1M | →P.465 |
| | | | | 100～500 | 100～400 | 6 | 1200 | 1200 | 480 | BC□HB1M | →P.469 |
| | | | | | | 6 | 600 | 600 | 480 | BC□MB1M | →P.475 |
| | | | 800～2000 | | | 6 | 1200 | 1200 | 480 | BD□HB1M | →P.481 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～500 | 6 | 1200 | 1200 | 480 | BE□HB1M | →P.487 |
| | | | 1000～2500 | | | 6 | 1200 | 1200 | 480 | BF□HB1M | →P.497 |

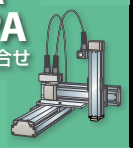
## ▼ Z軸可搬質量9kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータストレート | シングルスライダ | 200～800 | 100～400 | 100～300 | 7.1～4.7 | 1200 | 960 | 240 | BB□HB1L | →P.463 |
| | | | | | 100～400 | 9 | 600 | 480 | 600 | BB□MB2M | →P.467 |
| | | | | 100～500 | | 9～6.3 | 1200 | 1200 | 600 | BC□HB2M | →P.471 |
| | | | | | | 9～6.3 | 1200 | 1200 | 1200 | BC□HB3H | →P.473 |
| | | | | | | 9～6.3 | 600 | 600 | 600 | BC□MB2M | →P.477 |
| | | | | | | 9～6.3 | 600 | 600 | 1200 | BC□MB3H | →P.479 |
| | | | 800～2000 | | | 9～6.3 | 1200 | 1200 | 600 | BD□HB2M | →P.483 |
| | | | | | | 9～6.3 | 1200 | 1200 | 1200 | BD□HB3H | →P.485 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～500 | 9～5.8 | 1200 | 1200 | 600 | BE□HB2M | →P.489 |
| | | | | | | 9～5.8 | 1200 | 1200 | 1200 | BE□HB3H | →P.491 |
| | | | | | | 9～5.8 | 600 | 600 | 600 | BE□MB2M | →P.493 |
| | | | | | | 9～5.8 | 600 | 600 | 1200 | BE□MB3H | →P.495 |
| | | | 1000～2500 | | | 9～5.8 | 1200 | 1200 | 600 | BF□HB2M | →P.499 |
| | | | | | | 9～5.8 | 1200 | 1200 | 1200 | BF□HB3H | →P.501 |
| NS 3軸組合せ | ナット回転型 | シングルスライダ | 500～2200 | | | 9～2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B1N□HB3H | →P.503 |
| | | | | | | 9～4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B1N□MB3H | →P.505 |
| | | | 2250～3000 | | | 9～2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B2N□HB3H | →P.507 |
| | | | | | | 9～4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B2N□MB3H | →P.509 |
| LSA 3軸組合せ | リニアサーボ型 | シングルスライダ | 1050～4155 | 200～400 | 100～400 | 9～2 | 2500 | 1200 | 1200 | B1L□HB3H | →P.511 |

## ▼ Z軸可搬質量14kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 100～400 | 100～300 | 13～1.7 | 480 | 480 | 240 | BA□MB1L | →P.461 |
| | | | 200～800 | | | 14 | 600 | 480 | 240 | BB□MB1L | →P.465 |
| | | | | 100～500 | 100～400 | 14～11.7 | 1200 | 1200 | 240 | BC□HB1L | →P.469 |
| | | | | | | 10.7～6.3 | 1200 | 1200 | 300 | BC□HB2L | →P.471 |
| | | | | | | 10.7～6.3 | 1200 | 1200 | 600 | BC□HB3M | →P.473 |
| | | | | | | 14～11.7 | 600 | 600 | 240 | BC□MB1L | →P.475 |
| | | | 800～2000 | | | 14～11.7 | 1200 | 1200 | 240 | BD□HB1L | →P.481 |
| | | | | | | 10.7～6.3 | 1200 | 1200 | 300 | BD□HB2L | →P.483 |
| | | | | | | 10.7～6.3 | 1200 | 1200 | 600 | BD□HB3M | →P.485 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～500 | 14～11.7 | 1200 | 1200 | 240 | BE□HB1L | →P.487 |
| | | | 1000～2500 | | | 14～11.7 | 1200 | 1200 | 240 | BF□HB1L | →P.497 |
| NS 3軸組合せ | ナット回転型 | シングルスライダ | 500～2200 | | | 11.2～2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HB3M | →P.503 |
| | | | 2250～3000 | | | 11.2～2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B2N□HB3M | →P.507 |
| LSA 3軸組合せ | リニアサーボ型 | シングルスライダ | 1050～4155 | 200～400 | 100～400 | 11.2～2 | 2500 | 1200 | 600 | B1L□HB3M | →P.511 |

## ▼ Z軸可搬質量19kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータストレート | シングルスライダ | 200～800 | 100～400 | 100～400 | 15.9～9.6 | 600 | 480 | 300 | BB□MB2L | →P.467 |
| | | | | 100～500 | | 19～6.3 | 600 | 600 | 300 | BC□MB2L | →P.477 |
| | | | | | | 19～6.3 | 600 | 600 | 600 | BC□MB3M | →P.479 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～500 | 19～5.8 | 1200 | 1200 | 300 | BE□HB2L | →P.489 |
| | | | | | | 19～5.8 | 1200 | 1200 | 600 | BE□HB3M | →P.491 |
| | | | | | | 19～5.8 | 600 | 600 | 300 | BE□MB2L | →P.493 |
| | | | | | | 19～5.8 | 600 | 600 | 600 | BE□MB3M | →P.495 |
| | | | 1000～2500 | | | 19～5.8 | 1200 | 1200 | 300 | BF□HB2L | →P.499 |
| | | | | | | 19～5.8 | 1200 | 1200 | 600 | BF□HB3M | →P.501 |
| | | | 500～2200 | | | 19～4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | →P.505 |
| NS 3軸組合せ | ナット回転型 | シングルスライダ | 2250～3000 | | | 19～4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□MB3M | →P.509 |

# 直交ロボット　XYB（Y軸ベース固定）+Z軸スライダ固定タイプ

## ▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 100～400 | 100～300 | 3～1.6 | 480 | 480 | 480 | BA□MS1M | →P.525 |
| | | | 200～800 | | | 3～1.6 | 1200 | 960 | 480 | BB□HS1M | →P.527 |
| | | | | | | 3～1.6 | 600 | 480 | 480 | BB□MS1M | →P.529 |
| | | | | 100～500 | | 3～1.6 | 1200 | 1200 | 480 | BC□HS1M | →P.531 |
| | | | | | | 3～1.6 | 600 | 600 | 480 | BC□MS1M | →P.535 |
| | | | 800～2000 | | | 3～1.6 | 1200 | 1200 | 480 | BD□HS1M | →P.539 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～400 | 3～0.9 | 1200 | 1200 | 480 | BE□HS1M | →P.543 |
| | | | | | | 3～0.9 | 600 | 600 | 480 | BE□MS1M | →P.547 |
| | | | 1000～2500 | | | 3～0.9 | 1200 | 1200 | 480 | BF□HS1M | →P.551 |

## ▼ Z軸可搬質量10kg以下

| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA/ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 200～800 | 100～400 | 100～300 | 7.2～4.9 | 1200 | 960 | 240 | BB□HS1L | →P.527 |
| | | | | 100～500 | | 10～6.7 | 1200 | 1200 | 600 | BC□HS3M | →P.533 |
| | | | 800～2000 | | | 10～6.7 | 1200 | 1200 | 600 | BD□HS3M | →P.541 |

## ▼ Z軸可搬質量13kg以下

| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 100～600 | 100～400 | 100～300 | 11～2.2 | 480 | 480 | 240 | BA□MS1L | →P.525 |
| | | | 200～800 | | | 11～9.6 | 600 | 480 | 240 | BB□MS1L | →P.529 |
| | | | | 100～500 | | 11～9.6 | 1200 | 1200 | 240 | BC□HS1L | →P.531 |
| | | | | | | 11～9.6 | 600 | 600 | 240 | BC□MS1L | →P.535 |
| | | | | | | 11.9～6.7 | 600 | 600 | 600 | BC□MS3M | →P.537 |
| | | | 800～2000 | | | 11～9.6 | 1200 | 1200 | 240 | BD□HS1L | →P.539 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 100～400 | 11～8.9 | 1200 | 1200 | 240 | BE□HS1L | →P.543 |
| | | | | | | 11.9～7.5 | 1200 | 1200 | 600 | BE□HS3M | →P.545 |
| | | | | | | 11～8.9 | 600 | 600 | 240 | BE□MS1L | →P.547 |
| | | | | | | 11.9～7.5 | 600 | 600 | 600 | BE□MS3M | →P.549 |
| | | | 1000～2500 | | | 11～8.9 | 1200 | 1200 | 240 | BF□HS1L | →P.551 |
| | | | | | | 11.9～7.5 | 1200 | 1200 | 600 | BF□HS3M | →P.553 |
| NS 3軸組合せ | ナット回転型 | シングルスライダ | 500～2200 | | | 11.5～3.4 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HS3M | →P.555 |
| | | | | | | 13～6.1 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MS3M | →P.557 |
| | | | 2250～3000 | | | 11.5～3.4 | 2400 | 1200 | 600 | B2N□HS3M | →P.559 |
| | | | | | | 13～6.1 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□MS3M | →P.561 |
| LSA 3軸組合せ | リニアサーボ型 | シングルスライダ | 1050～4155 | 200～400 | 100～300 | 11.5～3.3 | 2500 | 1200 | 600 | B1L□HS3M | →P.563 |

## 直交ロボット　XYG(ガントリ)+Z軸ベース固定タイプ

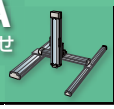
### ▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | ダブルスライダ | 1000～2500 | 500～700 | 100～600 | 3 | 1200 | 1200 | 960 | G1JHB1H | →P.513 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | G1JHB2H | →P.515 |
| | | | | 800～1200 | 100～600 | 3 | 1200 | 1200 | 960 | G2JHB1H | →P.519 |
| | | | | | | 3.5 | 1200 | 1200 | 1200 | G2JHB2H | →P.521 |

### ▼ Z軸可搬質量10kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | ダブルスライダ | 1000～2500 | 500～700 | 100～600 | 6 | 1200 | 1200 | 480 | G1JHB1M | →P.513 |
| | | | | | | 9 | 1200 | 1200 | 600 | G1JHB2M | →P.515 |
| | | | | | | 9 | 1200 | 1200 | 1200 | G1JHB3H | →P.517 |
| | | | | 800～1200 | 100～600 | 6 | 1200 | 1200 | 480 | G2JHB1M | →P.519 |
| | | | | | | 9 | 1200 | 1200 | 600 | G2JHB2M | →P.521 |
| | | | | | | 9 | 1200 | 1200 | 1200 | G2JHB3H | →P.523 |

### ▼ Z軸可搬質量19kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータストレート | ダブルスライダ | 1000～2500 | 500～700 | 100～600 | 14 | 1200 | 1200 | 240 | G1JHB1L | →P.513 |
| | | | | | | 19～17.8 | 1200 | 1200 | 300 | G1JHB2L | →P.515 |
| | | | | | | 19～16.6 | 1200 | 1200 | 600 | G1JHB3M | →P.517 |
| | | | | 800～1200 | 100～600 | 14 | 1200 | 1200 | 240 | G2JHB1L | →P.519 |
| | | | | | | 19～17.8 | 1200 | 1200 | 300 | G2JHB2L | →P.521 |
| | | | | | | 19～16.6 | 1200 | 1200 | 600 | G2JHB3M | →P.523 |

## 直交ロボット　XYG(ガントリ)+Z軸スライダ固定タイプ

### ▼ Z軸可搬質量3kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 1000～2500 | 500～700 | 100～400 | 3～0.9 | 1200 | 1200 | 480 | G1JHS1M | →P.565 |
| | | | 1000～2500 | 800～1200 | 100～400 | 3～0.9 | 1200 | 1200 | 480 | G2JHS1M | →P.571 |

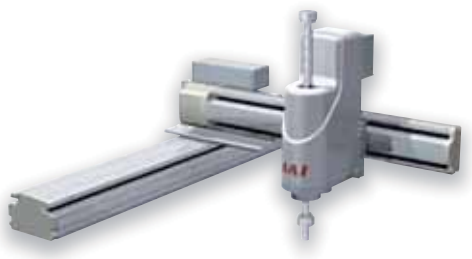
### ▼ Z軸可搬質量14kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 1000～2500 | 500～700 | 100～400 | 11～8.9 | 1200 | 1200 | 240 | G1JHS1L | →P.565 |
| | | | | | | 13.1～10.1 | 1200 | 1200 | 300 | G1JHS2L | →P.567 |
| | | | | | 100～500 | 11.9～7.8 | 1200 | 1200 | 600 | G1JHS3M | →P.569 |
| | | | | 800～1200 | 100～400 | 11～8.9 | 1200 | 1200 | 240 | G2JHS1L | →P.571 |
| | | | | | | 13.1～10.1 | 1200 | 1200 | 300 | G2JHS2L | →P.573 |
| | | | | | 100～500 | 11.9～7.8 | 1200 | 1200 | 600 | G2JHS3M | →P.575 |

## 4軸組合せ バリエーション

4軸組合せは、垂直／回転動作が可能なZRユニットをXYB2軸組合せに装着したタイプとナット回転型及びリニアのマルチスライダタイプにY軸を装着し、1軸上で2つのY軸が動作するタイプの2種類を設定しました。

### 1 XYB（Y軸ベース固定）+ZR（垂直／回転）ユニット



XYB（Y軸ベースをX軸ブラケットに固定）タイプのY軸スライダに、垂直／回転動作が可能なZRユニットを装着したタイプです。

**●ポイント1**
Z軸と回転軸が一体化しコンパクトになりました。

**●ポイント2**
従来のZ軸+回転軸に比べ、最高速度が大幅にアップしています。

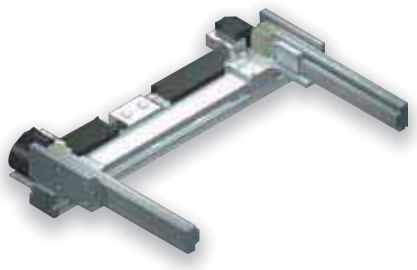
■XYB+ZRユニット機種一覧

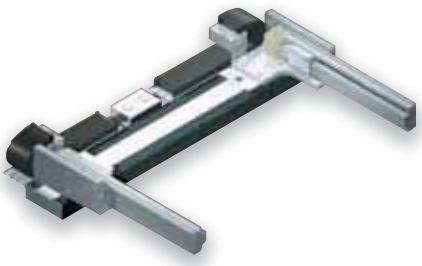
| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ZRユニット小型タイプ | BB□HZRS | 3（※） | 800×400×150 | 1200 |
| ZRユニット中型タイプ | BE□HZRM | 6（※） | 1000×700×200 | 1200 |

（※）加減速度0.1Gの場合

機種選定は →P.284

### 2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ（2軸+2軸）





マルチスライダタイプ（ナット回転型、リニアサーボ）の両方のスライダにY軸を装着したダブルY軸タイプです。

**●ポイント1**
1軸上で2つのY軸が動作可能となり、2つのXY軸を設置するのに比べ省スペース化が可能となりました。

**●ポイント2**
2つのY軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ナット回転型+ISA組合せ | B3N1□ | 40 | 2250×700 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B2L1H | 21.2 | 3835×400 | 2500 |

機種選定は →P.284

# 4軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

## XYB（Y軸ベース固定）+ZR（垂直／回転）ユニット

| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク（mm） | Y軸ストローク（mm） | Z軸ストローク（mm） | 可搬質量（kg） | 最高速度（mm/s） | | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | θ軸 | | |
| ZR 4軸組合せ | モータストレート | シングルスライダ | 200～800 | 100～400 | 150 | 1（3） | 1200 | 960 | 1005 | 2200 | BB□HZRS | →P.577 |
| | | | 300～1000 | 200～700 | 200 | 2（6） | 1200 | 1200 | 1256 | 2200 | BE□HZRM | →P.579 |

※（　）内は加減速度0.1Gの場合

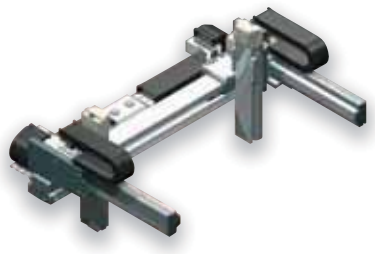
## X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ（2軸+2軸）

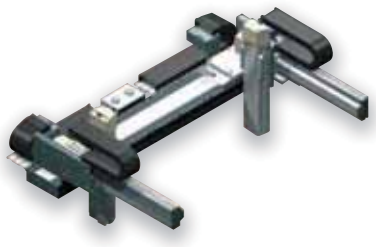
| 分類 | タイプ（形状） | | X軸ストローク（mm） | Y軸ストローク別可搬質量（kg） | | | | | | 最高速度（mm/s） | | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | X軸 | Y軸 | | |
| NS 4軸組合せ | ナット回転型 | マルチスライダ | 250～2250 | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B3N1H | →P.581 |
| | | | | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B3N1M | →P.583 |
| LSA 4軸組合せ  | リニアサーボ型 | マルチスライダ | 730～3835 | 21.2 | 20.0 | 15.2 | — | — | — | 2500 | 1200 | B2L1H | →P.585 |

# 6軸組合せ バリエーション

6軸組合せは、X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定の4軸組合せにZ軸を追加し、1軸上で2つのYZ軸が動作可能なタイプです。Z軸はベース固定とスライダ固定の2種類が選択可能です。

## 1 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定タイプ





マルチスライダタイプ（ナット回転型、リニアサーボ）の両方のスライダにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

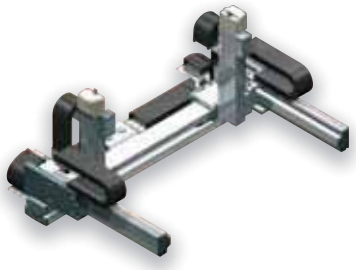
●ポイント
Z軸は本体が固定されスライダ上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

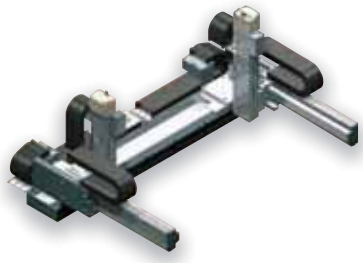
■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ナット回転型+ISA組合せ | B3N1□B3□ | 19 | 2250×700×500 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B2L1HB3□ | 11.2 | 3835×400×400 | 2500 |

機種選定は →P.286

## 2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸スライダ固定タイプ





マルチスライダタイプ（ナット回転型、リニアサーボ）の両方のスライダにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

●ポイント
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

| 種　類 | 型　式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|---|---|---|---|---|
| ナット回転型+ISA組合せ | B3N1□S3M | 13 | 2250×700×400 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B2L1HS3M | 11.5 | 3835×400×300 | 2500 |

機種選定は →P.286

## 6軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

### 直交ロボット　X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定(3軸+3軸)

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| NS 6軸組合せ | ナット回転型 | マルチスライダ | 250～2250 | 200～700 | 100～500 | 9～2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B3N1HB3H | →P.587 |
| | | | | | | 9～4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B3N1MB3H | →P.589 |
| | | | | | | 11.2～2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B3N1HB3M | →P.587 |
| | | | | | | 19～4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B3N1MB3M | →P.589 |
| LSA 6軸組合せ | リニアサーボ型 | マルチスライダ | 370～3835 | 200～400 | 100～400 | 9～2 | 2500 | 1200 | 1200 | B2L1HB3H | →P.591 |
| | | | | | | 11.2～2 | 2500 | 1200 | 600 | B2L1HB3M | →P.591 |

### 直交ロボット　X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸スライダ固定(3軸+3軸)

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) X軸 | Y軸 | Z軸 | 型式 | 掲載頁 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| NS 6軸組合せ | ナット回転型 | マルチスライダ | 250～2250 | 200～700 | 100～400 | 11.5～3.4 | 2400 | 1200 | 600 | B3N1HS3M | →P.593 |
| | | | | | | 13～6.1 | 1300 | 1200 | 600 | B3N1MS3M | →P.595 |
| LSA 6軸組合せ | リニアサーボ型 | マルチスライダ | 370～3835 | 200～400 | 100～300 | 11.5～3.3 | 2500 | 1200 | 600 | B2L1HS3M | →P.597 |

## カタログスペックの注意点

下記以外の注意点についてはP13～15をご覧下さい。

### 速度

速度は、アクチュエータのスライダを移動させるときの設定速度です。
スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、
目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

<ご注意ください>
①直交ロボット全機種は、スライダに搭載する物の質量が変化しても、最高速度は変化しません。
②設定速度に到達するまでの時間は、加速（減速）度により異なります。
③移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
④ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。
（600ストローク以上をご使用になる場合は、ストローク別最高速度をご確認下さい）
⑤移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速の時間も考慮して下さい
（移動時間の計算方法は巻末 -9 ページをご参照下さい）。
⑥速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、1 mm / secごとの設定が出来ます。

### 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。
減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。
両方ともプログラム上では「G」で指定します（0. 3G＝2940mm / sec²）。

<ご注意ください>
①加速（減速）度は、数字を大きくすると加速（減速）している時間が短くなり、移動時間は短縮します。
　しかし加速（減速）度を大きくした場合は、急加速（減速）となりショックも大きくなります。
②各タイプの可搬質量は、定格加速度及び最高速度で動作させた場合の値です。
　IAキットの定格加速度は標準が 0. 3G、垂直動作とリード 3 mm、4 mm、5 mm のタイプは 0.2Gです。
　直交ロボット定格加速度は標準が0. 3G、リード4 mm、5 mm のタイプは0.15Gです。
③ICSA2/ICSPA2 は最大1. 0Gの加速度に対応しています。
　設定加速度を定格加速度より上げた場合、可搬質量は低下します。
　加速度を上げた時の可搬質量については、各タイプの加速度別可搬質量表をご参照下さい。
④加速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、0. 01G毎の設定（指示）が出来ます。

### 繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意下さい。

### 原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。
3 軸組合せ Z 軸スライダ固定の Z 軸は、標準が原点逆仕様となります。

<ご注意ください>
・インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります
（アブソリュート仕様は電源を入れ直した場合も原点復帰は不要です）。
・原点復帰動作中は、スライダ（またはロッド、アーム）がメカエンド部まで移動してから反転しますので、
　周囲との干渉にご注意下さい。
・原点の位置を標準から原点逆仕様に変更する場合は、返却調整が必要となりますのでご注意下さい。

### エンコーダ種類
（インクリメンタル / アブソリュート）

アクチュエータに搭載しているエンコーダには、インクリメンタル仕様と
アブソリュート仕様があります。
インクリメンタル仕様は電源投入時に原点復帰が必要です。
アブソリュート仕様は現在位置データをバッテリで保持しているため、
電源投入後原点復帰の必要がありません。
但しアブソリュート仕様も、アクチュエータ購入後最初に動作する時と
位置データ保持用バッテリが切れてしまった時は、原点位置を記録するための
アブソリュートリセットが必要になります。
アブソリュートリセットを行うには、ティーチングボックスまたはパソコンソフト
（ZR ユニットのみアブソリセット用治具→ P98、99 参照）が必要になりますのでご注意下さい。

### デューティー

IK2/3シリーズのRCP2組合せはデューティー100%で動作させることが可能です。

$$\text{デューティー}(\%) = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$$

上記以外のアクチュエータが動作可能なデューティーは、加減速度、搬送質量、加減速時間によって
決まります。デューティーの目安については、P109をご参照下さい。

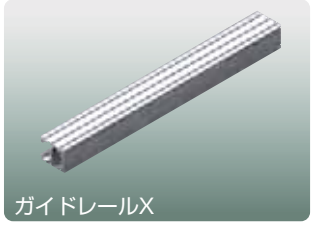
## IA キットの注意点

IA キットは、低価格かつ短納期な直交ロボットを実現するため、ロボシリンダを 2 軸／ 3 軸に組み合わせるための部品（下記イラスト参照）がセットになった組合せキットです。アクチュエータ単体とキット単体のセット販売と、アクチュエータをキットで組み付けた状態で納品する 2 つの形態から選択が可能です。

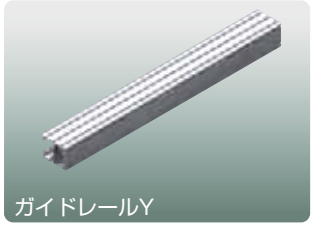
X軸ロボシリンダ

Y軸ロボシリンダ

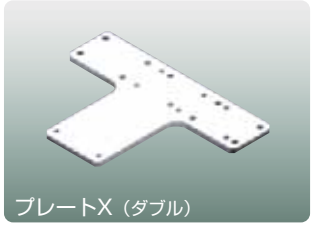
XYブラケット


ガイドレールX

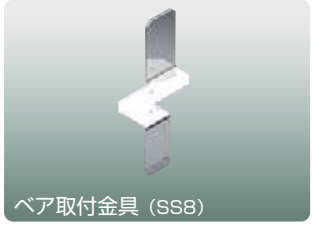
フレームカバー

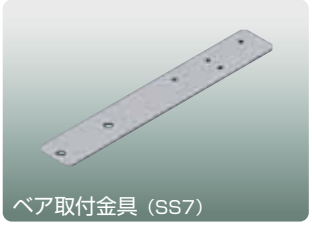

ガイドレールY

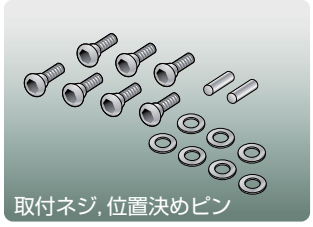
プレートX（シングル）


プレートX（ダブル）

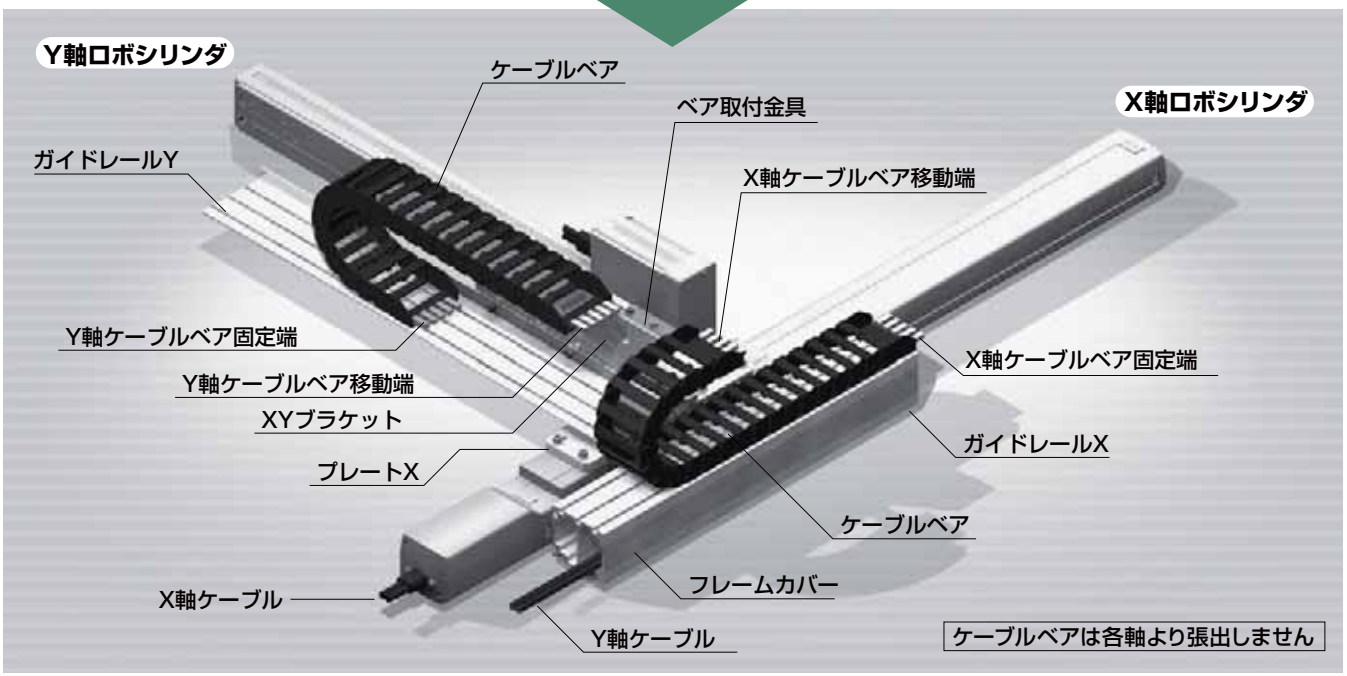
ケーブルベア


ベア取付金具（SS8）


ベア取付金具（SS7）


取付ネジ, 位置決めピン

注. これらは参考画像のため、組合せタイプや方向等で、実際の物とは異なる場合があります。




注. IAキットはキット販売のため、下記部品はお客様にて取付けて頂くことになりますのでご注意下さい。

※ケーブルベアあり／なし選択可能

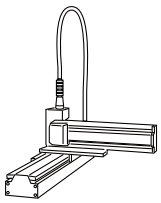
- Y軸のケーブルは、XYブラケットの所でコネクタで接続されます。
- XYB（XYベース固定タイプ）のY軸ケーブルベア移動端は、お客様にてY軸スライダに取付となります。
- XZ（直立タイプ）のX軸ケーブルベア固定端はお客様にてX軸取付面に取付となります。
- YZB（十字タイプベース固定）のZ軸ケーブルベアの移動端は、お客様にてZ軸スライダに取付となります。

直交ロボットの２軸目・３軸目のモータ／エンコーダケーブルの配線方法は、下記の２種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択下さい。

## ■配線方法種類・特長

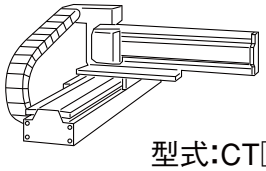
### 外観

自立ケーブル



型式:SC

ケーブルベア



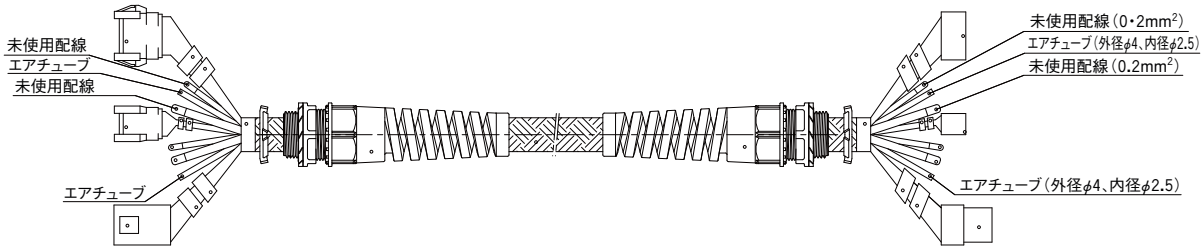
型式:CT□

### 特長

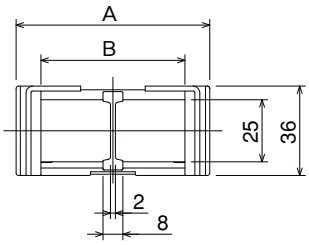
- 屈曲半径が大きいため、断線しにくい
- 高さ方向にスペースが必要
- 複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意（図Ａ参照）

- 屈曲半径が小さいため、断線しやすい
- 高さが低く抑えられスペースが不用
- Ｙ軸及びＺ軸に装着する機器の配線をケーブルベア内に収納可能
- 収納するケーブルの量に応じて４種類のサイズから選択が可能（図Ｂ参照）

### 自立ケーブル配線図



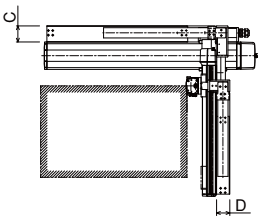

## ■直交ロボット用ケーブルベア寸法



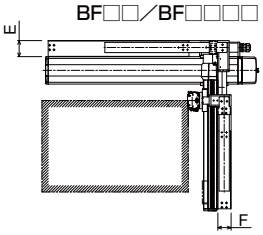

| 型式記号 | A | B | C | D | E | F | G | H |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| CT（標準） | 56 | 38 | 87.7 | 79.2 | 87.7 | 72.2 | 87.7 | 87.5 |
| CTM | 78 | 58 | 107.7 | 99.2 | 107.7 | 92.2 | 107.7 | 107.5 |
| CTL | 98 | 78 | 127.7 | 119.2 | 127.7 | 112.2 | 127.7 | 124.5 |
| CTXL | 123 | 103 | 152.7 | 144.2 | 152.7 | 137.2 | 152.7 | 152.5 |

（単位：mm）

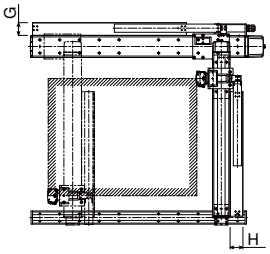
対象機種：BA□□／BA□□□□
BB□□／BB□□□□




対象機種：BC□□／BC□□□□
BD□□／BD□□□□
BE□□／BE□□□□
BF□□／BF□□□□

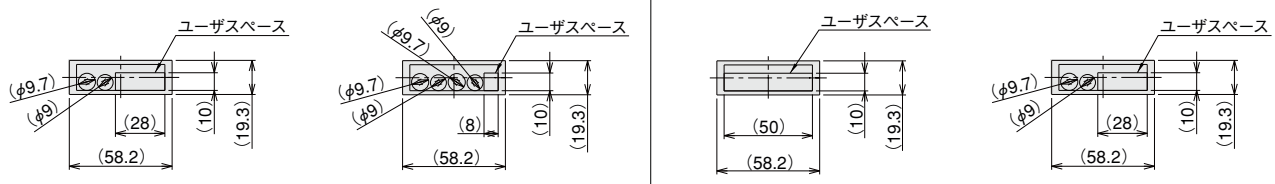



対象機種：G1JH／G1JH□□□□
G2JH／G2JH□□□□



## ■ IK シリーズ　ケーブルベア寸法

| 第 1 軸用ケーブル収納 断面図 | 第 2 軸用ケーブル収納 詳細図 |
|---|---|

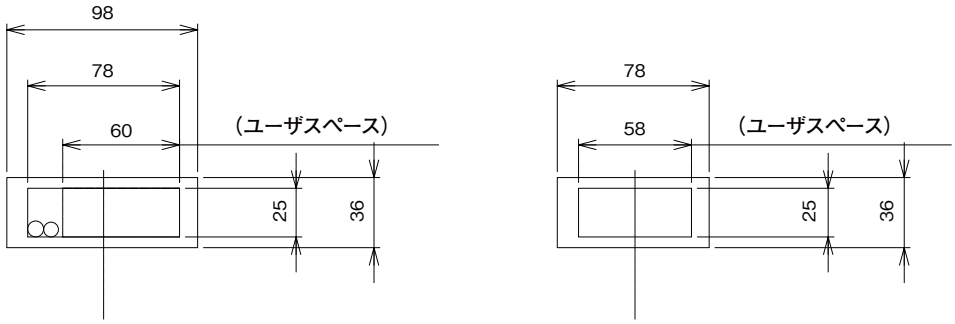



2軸組合せ時　3軸組合せ時　2軸組合せ時　3軸組合せ時

※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。
詳細はお問合せ下さい。

## ■ ISA 超大型タイプ 2 軸組み合わせ　ケーブルベア寸法

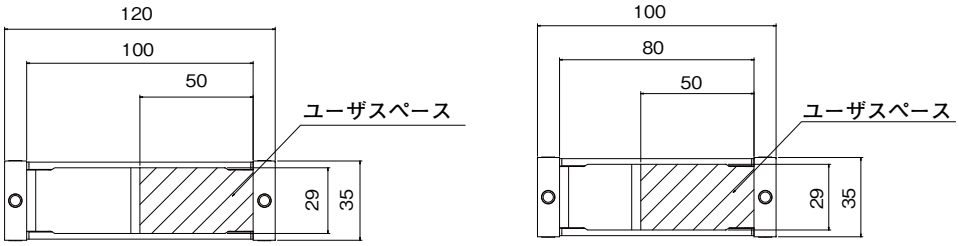
対象機種：ＢＫ□□／ＢＬ□□／ＢＰ□□／ＢＱ□□




Y軸配線用ケーブルベア　Z軸配線用ケーブルベア(オプション)

## ■ナット回転アクチュエータ／リニアサーボアクチュエータ 2 軸／ 3 軸／ 4 軸／ 6 軸組合せ　ケーブルベア寸法

対象機種：Ｂ１Ｎ□□□□／Ｂ２Ｎ□□□□／Ｂ３Ｎ□□□□
Ｂ１Ｌ□□□□／Ｂ２Ｌ□□□□




Y軸配線用ケーブルベア　Z軸配線用ケーブルベア(オプション)

ロボシリンダ各シリーズの型式項目は下記の通りです。タイプによって選択出来るモータ種類、リード、ストローク、オプションの内容が異なりますので、詳細は各タイプのページをご覧下さい。

## 【IAキット2軸組合せシリーズ】

IK-2 - □ - I - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

①シリーズ　②タイプ　③エンコーダ種類　④1軸目内容　⑤2軸目内容　⑧適応コントローラ　⑨ケーブル長　⑩1-2軸間ケーブル配線　⑪2-3軸間ケーブル配線　⑫出荷形態

| | |
|---|---|
| I | インクリメンタル |

| | |
|---|---|
| T1 | XSEL-J/K |
| T2 | SCON |
| | SSEL |
| | XSEL-P/Q |
| P1 | PCON |
| | PSEL |
| | ROBONET |

※SCON、PCON、ROBONETで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

| | |
|---|---|
| K | 部品(キット) |
| A | 組立完成品 |

| | |
|---|---|
| N | ケーブルのみ |
| CT | ケーブルベア付 |

| | |
|---|---|
| N | ケーブルのみ |
| CT | ケーブルベア付 |

| ストローク | |
|---|---|
| 5 | 50mm |
| ～ | ～ |
| 100 | 1000mm |
| 50mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| NM | 原点逆仕様 |
| SR | スライダ部ローラ仕様 |

| ストローク | |
|---|---|
| 5 | 50mm |
| ～ | ～ |
| 100 | 1000mm |
| 50mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| B | ブレーキ |
| NM | 原点逆仕様 |
| SR | スライダ部ローラ仕様 |

| | |
|---|---|
| 1L | 1m |
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | □m |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCP2組合せ | PXBD1□□S | XYB SS7R+SA5R X軸シングルスライダ | PXBB1□□S | XYB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ | RCS2組合せ | SXBD1□□S | XYB SS7R+SA5R X軸シングルスライダ | SXBB1□□S | XYB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ | SXZB1□□S | XZ SS8R+SA7R X軸シングルスライダ |
| | PXBD1□□D | XYB SS7R+SA5R X軸ダブルスライダ | PXBB1□□D | XYB SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ | | SXBD1□□D | XYB SS7R+SA5R X軸ダブルスライダ | SXBB1□□D | XYB SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ | SXZB1□□D | XZ SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ |
| | PXBD2□□S | XYB SS7C+SA5R X軸シングルスライダ | PXBB2□□S | XYB SS8C+SA7R X軸シングルスライダ | | SXBD2□□S | XYB SS7C+SA5R X軸シングルスライダ | SXBB2□□S | XYB SS8C+SA7R X軸シングルスライダ | SYBB1□□S | YZB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ |
| | PXBD2□□D | XYB SS7C+SA5R X軸ダブルスライダ | PXBB2□□D | XYB SS8C+SA7R X軸ダブルスライダ | | SXBD2□□D | XYB SS7C+SA5R X軸ダブルスライダ | SXBB2□□D | XYB SS8C+SA7R X軸ダブルスライダ | | |
| | PXBC1□□S | XYB SS7R+SA6R X軸シングルスライダ | PXZB1□□S | XZ SS8R+SA7R X軸シングルスライダ | | SXBC1□□S | XYB SS7R+SA6R X軸シングルスライダ | SXBA1□□S | XYB SS8R+SS8R X軸シングルスライダ | | |
| | PXBC1□□D | XYB SS7R+SA6R X軸ダブルスライダ | PXZB1□□D | XZ SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ | | SXBC1□□D | XYB SS7R+SA6R X軸ダブルスライダ | SXBA1□□D | XYB SS8R+SS8R X軸ダブルスライダ | | |
| | PXBC2□□S | XYB SS7C+SA6R X軸シングルスライダ | PYBB1□□S | YZB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ | | SXBC2□□S | XYB SS7C+SA6R X軸シングルスライダ | SXBA2□□S | XYB SS8C+SS8R X軸シングルスライダ | | |
| | PXBC2□□D | XYB SS7C+SA6R X軸ダブルスライダ | | | | SXBC2□□D | XYB SS7C+SA6R X軸ダブルスライダ | SXBA2□□D | XYB SS8C+SS8R X軸ダブルスライダ | | |

## 【ICSA2/ICSPA2シリーズ】

□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

①シリーズ　②タイプ　③エンコーダ種類　④1軸目内容　⑤2軸目内容　⑧適応コントローラ　⑨ケーブル長　⑩1-2軸間ケーブル配線　⑪2-3軸間　ケーブル配線（超大型＋大型組合せ専用オプション）

| | |
|---|---|
| ICSA2 | 標準タイプ |
| ICSPA2 | 高精度タイプ |

| | |
|---|---|
| A | アブソリュート |
| I | インクリメンタル |

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 250 | 2500mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 120 | 1200mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

| | |
|---|---|
| T1 | XSEL-J/K |
| T2 | SCON |
| | SSEL |
| | XEL-P/Q |

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

| | |
|---|---|
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | 長さ指定 |

| | |
|---|---|
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |

※BK□□、BL□□、BP□□、BQ□□専用オプションです。

| | |
|---|---|
| SC | 自立ケーブル |
| CT | ケーブルベア 標準サイズ |
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |
| CTL | ケーブルベア Lサイズ |
| CTXL | ケーブルベア XLサイズ |

※ケーブルベアサイズの詳細はP289をご覧下さい。
※超大型＋大型組合せはCTL限定となります。

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| BA□H | XYB 小型+小型 高速タイプ | BD□H | XYB 中型+中型 高速ロングタイプ | BL□H | XYB 超大型(600W)+大型 高速ロングタイプ | B1N□H | XYB ナット回転型+中型 高速タイプ | SA□H | XYS 小型+小型 高速タイプ | ZAH | XZ 小型+小型 高速タイプ | ZGH | XZ 大型+大型 高速タイプ | YGH | YZ 大型+大型 高速タイプ |
| BA□M | XYB 小型+小型 中速タイプ | BE□H | XYB 大型+中型 高速タイプ | BL□M | XYB 超大型(600W)+大型 中速ロングタイプ | B1N□M | XYB ナット回転型+中型 中速タイプ | SA□M | XYS 小型+小型 中速タイプ | ZAM | XZ 小型+小型 中速タイプ | ZHH | XZ 大型+大型 高速ロングタイプ | G1JH | XYG 大型+中型 高速タイプ |
| BB□H | XYB 中型+小型 高速タイプ | BE□M | XYB 大型+中型 中速タイプ | BP□H | XYB 超大型(750W)+大型 高速タイプ | B2N□H | XYB ナット回転型+中型 高速ロングタイプ | S1C□H | XYS 中型+中型 高速タイプ | Z1CH | XZ 中型+中型 高速タイプ | YAH | YZ 小型+小型 高速タイプ | G2JH | XYG 大型+中型 高速ロングタイプ |
| BB□M | XYB 中型+小型 中速タイプ | BF□H | XYB 大型+中型 高速ロングタイプ | BP□M | XYB 超大型(750W)+大型 中速タイプ | B2N□M | XYB ナット回転型+中型 中速ロングタイプ | S1C□M | XYS 中型+中型 中速タイプ | Z1CM | XZ 中型+中型 中速タイプ | YAM | YZ 小型+小型 中速タイプ | | |
| BC□H | XYB 中型+中型 高速タイプ | BK□H | XYB 超大型(600W)+大型 高速タイプ | BQ□H | XYB 超大型(750W)+大型 高速ロングタイプ | B1L□H | XYB リニアサーボ型+中型 高速タイプ | S2C□H | XYS 中型+中型 高速タイプ | Z2CH | XZ 中型+中型 高速タイプ | YCH | YZ 中型+中型 高速タイプ | | |
| BC□M | XYB 中型+中型 中速タイプ | BK□M | XYB 超大型(600W)+大型 中速タイプ | BQ□M | XYB 超大型(750W)+大型 中速ロングタイプ | | | SG□H | XYS 大型+大型 高速タイプ | ZDH | XZ 中型+中型 高速ロングタイプ | YCM | YZ 中型+中型 中速タイプ | | |

## 【IAキット3軸組合せシリーズ】

IK-3 - □ - I - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④1軸目内容 ⑤2軸目内容 ⑥3軸目内容 ⑧適応コントローラ ⑨ケーブル長 ⑩1-2軸間ケーブル配線 ⑪2-3軸間ケーブル配線 ⑫出荷形態

③エンコーダ種類

| | |
|---|---|
| I | インクリメンタル |

⑧適応コントローラ

| | |
|---|---|
| T1 | XSEL-J/K |
| T2 | SCON |
| | SSEL |
| | XSEL-P/Q |
| P1 | PCON |
| | PSEL |
| | ROBONET |

※SCON、PCON、ROBONETで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

⑨ケーブル長

| | |
|---|---|
| 1L | 1m |
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | □m |

⑩1-2軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| N | ケーブルのみ |
| CT | ケーブルベア付 |

⑪2-3軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| N | ケーブルのみ |
| CT | ケーブルベア付 |

⑫出荷形態

| | |
|---|---|
| K | 部品(キット) |
| A | 組立完成品 |

④1軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 5 | 50mm |
| ～ | ～ |
| 100 | 1000mm |
| 50mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| NM | 原点逆仕様 |
| SR | スライダ部ローラ仕様 |

⑤2軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 5 | 50mm |
| ～ | ～ |
| 40 | 400mm |
| 50mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| NM | 原点逆仕様 |
| SR | スライダ部ローラ仕様 |

⑥3軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 5 | 50mm |
| ～ | ～ |
| 20 | 200mm |
| 50mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| B | ブレーキ |
| NM | 原点逆仕様 |
| SR | スライダ部ローラ仕様 |

②タイプ

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| RCP2組合せ | PBBG1□□S | XYB(X軸シングルスライダ)+Z軸(SS8R+SA7R+SA6R) | RCS2組合せ | SBBG1□□S | XYB(X軸シングルスライダ)+Z軸(SS8R+SA7R+SA6R) |
| | PBBG1□□D | XYB(X軸ダブルスライダ)+Z軸(SS8R+SA7R+SA6R) | | SBBG1□□D | XYB(X軸ダブルスライダ)+Z軸(SS8R+SA7R+SA6R) |

## 【ICSA3/ICSPA3シリーズ】

□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④1軸目内容 ⑤2軸目内容 ⑥3軸目内容 ⑧適応コントローラ ⑨ケーブル長 ⑩1-2軸間ケーブル配線 ⑪2-3軸間ケーブル配線

①シリーズ

| | |
|---|---|
| ICSA3 | 標準タイプ |
| ICSPA3 | 高精度タイプ |

③エンコーダ種類

| | |
|---|---|
| A | アブソリュート |
| I | インクリメンタル |

⑧適応コントローラ

| | |
|---|---|
| T1 | XSEL-J/K |
| T2 | SCON |
| | XEL-P/Q |

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

⑨ケーブル長

| | |
|---|---|
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | 長さ指定 |

⑪2-3軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| SC | 自立ケーブル |
| CT | ケーブルベア 標準サイズ |
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |
| CTL | ケーブルベア Lサイズ |
| CTXL | ケーブルベア XLサイズ |

④1軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 250 | 2500mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリーブセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑤2軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 120 | 1200mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリーブセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑥3軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 60 | 600mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリーブセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑩1-2軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| SC | 自立ケーブル |
| CT | ケーブルベア 標準サイズ |
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |
| CTL | ケーブルベア Lサイズ |
| CTXL | ケーブルベア XLサイズ |

※ケーブルベアサイズの詳細はP289をご覧下さい。

②タイプ

Z軸ベース固定

| | | | |
|---|---|---|---|
| BA□MB1□ | XYB(小型+小型)中速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | BE□MB2□ | XYB(大型+中型)中速タイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 |
| BB□HB1□ | XYB(中型+小型)高速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | BE□MB3□ | XYB(大型+中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BB□MB1□ | XYB(中型+小型)中速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | BF□HB1□ | XYB(大型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(小型)ベース固定 |
| BB□MB2□ | XYB(中型+小型)中速タイプ+Z軸(中型)ベース固定 | BF□HB2□ | XYB(大型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 |
| BC□HB1□ | XYB(中型+中型)高速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | BF□HB3□ | XYB(大型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BC□HB2□ | XYB(中型+中型)高速タイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 | B1N□HB3□ | XYB(NS大型+ISPA中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BC□HB3□ | XYB(中型+中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 | B1N□MB3□ | XYB(NS大型+ISPA中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BC□MB1□ | XYB(中型+中型)中速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | B2N□HB3□ | XYB(NS大型+ISPA中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BC□MB2□ | XYB(中型+中型)中速タイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 | B2N□MB3□ | XYB(NS大型+ISPA中型)中速ロングタイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BC□MB3□ | XYB(中型+中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 | B1L□HB3□ | XYB(LSA大型+ISPA中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BD□HB1□ | XYB(中型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(小型)ベース固定 | G1JHB1□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(小型)ベース固定 |
| BD□HB2□ | XYB(中型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 | G1JHB2□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 |
| BD□HB3□ | XYB(中型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 | G1JHB3□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |
| BE□HB1□ | XYB(大型+中型)高速タイプ+Z軸(小型)ベース固定 | G2JHB1□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(小型)ベース固定 |
| BE□HB2□ | XYB(大型+中型)高速タイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 | G2JHB2□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(中型100W)ベース固定 |
| BE□HB3□ | XYB(大型+中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 | G2JHB3□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(中型200W)ベース固定 |

Z軸スライダ固定

| | | | |
|---|---|---|---|
| BA□MS1□ | XYB(小型+小型)中速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | B1N□MS3M | XYB(NS大型+ISPA中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BB□HS1□ | XYB(中型+小型)高速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | B2N□HS3M | XYB(NS大型+ISPA中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BB□MS1□ | XYB(中型+小型)中速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | B2N□MS3M | XYB(NS大型+ISPA中型)中速ロングタイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BC□HS1□ | XYB(中型+中型)高速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | B1L□HS3M | XYB(LSA大型+ISPA中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BC□HS3□ | XYB(中型+中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | G1JHS1□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 |
| BC□MS1□ | XYB(中型+中型)中速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | G1JHS2□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(中型100W)スライダ固定 |
| BC□MS3□ | XYB(中型+中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | G1JHS3□ | XYG(大型+中型)Y軸標準タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BD□HS1□ | XYB(中型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | G2JHS1□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(小型)スライダ固定 |
| BD□HS3□ | XYB(中型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | G2JHS2□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(中型100W)スライダ固定 |
| BE□HS1□ | XYB(大型+中型)高速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | G2JHS3□ | XYG(大型+中型)Y軸ロングタイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 |
| BE□HS3□ | XYB(大型+中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | | |
| BE□MS1□ | XYB(大型+中型)中速タイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | | |
| BE□MS3□ | XYB(大型+中型)中速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | | |
| BF□HS1□ | XYB(大型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(小型)スライダ固定 | | |
| BF□HS3□ | XYB(大型+中型)高速ロングタイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | | |
| B1N□HS3M | XYB(NS大型+ISPA中型)高速タイプ+Z軸(中型200W)スライダ固定 | | |

## 【ICSA4/ICSPA4シリーズ】

### ■XY2軸組合せ+ZRユニット

①シリーズ - ②タイプ - ③エンコーダ種類 - ④1軸目内容 - ⑤2軸目内容 - ⑥3軸目内容 - ⑦4軸目内容 - ⑧適応コントローラ - ⑨ケーブル長 - ⑩1-2軸間ケーブル配線 - ⑪2-3軸間ケーブル配線

①シリーズ

| | |
|---|---|
| ICSA4 | 標準タイプ |
| ICSPA4 | 高精度タイプ |

②タイプ

| | |
|---|---|
| BB□HZRS | XYB(中型+小型)+ZRS(小型) |
| BE□HZRM | XYB(大型+中型)+ZRM(中型) |

③エンコーダ種類

| | |
|---|---|
| A | アブソリュート |
| I | インクリメンタル |

④1軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 20 | 200mm |
| ～ | ～ |
| 1000 | 1000mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑤2軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 20 | 200mm |
| ～ | ～ |
| 70 | 700mm |
| 100mm毎設定 | |

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑥3軸目内容

| ストローク | |
|---|---|
| 15 | 160mm |
| 20 | 200mm |

| オプション | |
|---|---|
| B | ブレーキ(標準) |

⑦4軸目内容

| 動作範囲 | |
|---|---|
| 36 | 360度 |

| オプション | |
|---|---|
| B | ブレーキ(標準) |
| L | リミットスイッチ(標準) |

⑧適応コントローラ

| | |
|---|---|
| T2 | XSEL-P/Q |

⑨ケーブル長

| | |
|---|---|
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | 長さ指定 |

⑩1-2軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |
| CTL | ケーブルベア Lサイズ |
| CTXL | ケーブルベア XLサイズ |

⑪2-3軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| CT | ケーブルベア 標準サイズ |
| CTM | ケーブルベア Mサイズ |
| CTL | ケーブルベア Lサイズ |
| CTXL | ケーブルベア XLサイズ |

### ■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定

①シリーズ - ②タイプ - ③エンコーダ種類 - ④X軸内容 - ⑤Y軸内容 - ⑧適応コントローラ - ⑨ケーブル長 - ⑩1-2軸間ケーブル配線

①シリーズ

| | |
|---|---|
| ICSPA4 | 高精度タイプ |

②タイプ

| | |
|---|---|
| B3N1□ | ナット回転型マルチ+ISA(2軸) |
| B2L1H | リニアサーボマルチ+ISA(2軸) |

③エンコーダ種類

| | |
|---|---|
| A | アブソリュート |
| I | インクリメンタル |

④X軸内容

| ストローク | |
|---|---|
| 25 | 250mm |
| ～ | ～ |
| 383(※) | 3835mm |
| 100mm毎設定 | |

(※)ナット回転型の組合せのX軸は最大が225(2250mm)となります。

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑤Y軸内容

| ストローク | |
|---|---|
| 20 | 200mm |
| ～ | ～ |
| 70(※) | 700mm |

(※)リニアの組合せのY軸は最大が40(400mm)となります。

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑧適応コントローラ

| | |
|---|---|
| T2 | SCON |
| | XSEL-P/Q |

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

⑨ケーブル長

| | |
|---|---|
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | 長さ指定 |

⑩1-2軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| CT | ケーブルベア |

## 【ICSPA6シリーズ】

①シリーズ - ②タイプ - ③エンコーダ種類 - ④X軸内容 - ⑤Y軸内容 - ⑥Z軸内容 - ⑧適応コントローラ - ⑨ケーブル長 - ⑩1-2軸間ケーブル配線 - ⑪2-3軸間ケーブル配線

①シリーズ

| | |
|---|---|
| ICSPA4 | 高精度タイプ |

②タイプ

| | |
|---|---|
| B3N1□ | ナット回転型マルチ+ISA(4軸) |
| B2L1□ | リニアサーボマルチ+ISA(4軸) |

③エンコーダ種類

| | |
|---|---|
| A | アブソリュート |
| I | インクリメンタル |

④X軸内容

| ストローク | |
|---|---|
| 25 | 250mm |
| ～ | ～ |
| 383(※) | 3835mm |
| 100mm毎設定 | |

(※)ナット回転型の組合せのX軸は最大が225(2250mm)となります。

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑤Y軸内容

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 50(※) | 500mm |

(※)リニアの組合せのY軸は最大が40(400mm)となります。

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑥Z軸内容

| ストローク | |
|---|---|
| 10 | 100mm |
| ～ | ～ |
| 50(※) | 500mm |

(※)リニアの組合せのZ軸は最大が40(400mm)となります。

| オプション | |
|---|---|
| AQ | AQシール |
| B | ブレーキ |
| C | クリープセンサ |
| L | リミットスイッチ |
| NM | 原点逆仕様 |
| RT | ボール保持機構付ガイド |

⑧適応コントローラ

| | |
|---|---|
| T2 | SCON |
| | XSEL-P/Q |

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要です。また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

⑨ケーブル長

| | |
|---|---|
| 3L | 3m |
| 5L | 5m |
| □L | 長さ指定 |

⑩1-2軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| CT | ケーブルベア |

⑪2-3軸間ケーブル配線

| | |
|---|---|
| CT | ケーブルベア |

## ① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

IK2　：IA キット 2 軸組合せ
IK3　：IA キット 3 軸組合せ

ICSA2　：ISA2 軸組合せ
ICSPA2　：ISPA2 軸組合せ
ICSA3　：ISA3 軸組合せ
ICSPA3　：ISPA3 軸組合せ

ICSA4　：ISA2 軸組合せ＋ ZR ユニット
ICSPA4　：ISPA2 軸組合せ＋ ZR ユニット
ナット回転型マルチスライダ＋Y 軸（2 軸）
リニアサーボマルチスライダ＋Y 軸（2 軸）

ICSPA6　：ナット回転型マルチスライダ＋Y 軸（2 軸）＋Z 軸（2 軸）
リニアサーボマルチスライダ＋Y 軸（2 軸）＋Z 軸（2 軸）

## ② タイプ

組合せパターン、組合せ方向、組合せ機種、速度タイプを表します。

2軸(4軸)組合せ　B (1)　B (2)　1 (3)　H (4)

3軸(6軸)組合せ　B (1)　B (2)　1 (3)　H (4)　B (5)　1 (6)　M (7)

(1) XY 軸組合せタイプ（※ 1）　B：XYB タイプ ／ S：XYS タイプ ／ Z：XZ タイプ ／ Y：YZ タイプ ／ G：XYG タイプ
(2) XY 軸構成タイプ　A ／ B ／ C ／ 1C ／ 2C ／ D ／ E ／ F ／ G ／ 1J ／ 2J ／ 1N ／ 2N ／ 3N ／ 1L ／ 2L
(3) XY 軸組合せ方向（※ 2）　1 ／ 2 ／ 3 ／ 4
(4) XY 軸速度タイプ　H：高速タイプ　／　M：中速タイプ
(5) Z 軸取付タイプ　B：ベース固定　／　S：スライダ固定
(6) Z 軸モータ出力　1：60W　／　2：100W　／　3：200W
(7) Z 軸速度タイプ　H：高速タイプ　／　M：中速タイプ　／　L：低速タイプ

（※ 1）3 軸の場合は、B（XYB タイプ）と G（XYG タイプのみ）
（※ 2）組合せ方向は P271、272 をご覧下さい。

## ③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

A：アブソリュートタイプ　電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。
I：インクリメンタルタイプ　電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

## ④ 1 軸目内容

2 軸、3 軸組合せの1軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。ストロークはcm単位でご記入下さい（例　500mmストローク→50）
オプションが複数指定される場合は、間にハイホンを入れずにアルファベット順にご記入下さい。
（例　AQシール＋クリープセンサ＋リミットスイッチ＋原点逆仕様→AQCLNM）
※オプションの内容は単軸ロボット型式説明（P602）をご参照下さい。

## ⑤ 2 軸目内容

2 軸、3 軸組合せの2軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。
その他上記同様

## ⑥ 3 軸目内容

3軸組合せの3軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。
その他上記同様

## ⑦ 4 軸目内容

回転軸の動作範囲と装着されるオプションを表します。
ブレーキとリミットスイッチは標準装備となります。

## ⑧ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。

T 1：XSEL-J/K
T 2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
P 1：PCON、PSEL、ROBONET

## ⑨ ケーブル長

1軸目のアクチュエータからコントローラまでのモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。
標準は3L（3m）か5L（5m）の2種類から選択となります。
特注でそれ以外の長さも選択が可能です。
（最大 20m です）

## ⑩ 1 － 2 軸間ケーブル配線

2 軸目から 2 軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC：自立ケーブル仕様
CT□：ケーブルベア仕様（サイズ種類は P289 参照）

※下記タイプの 1-2 軸間ケーブル配線は、ケーブルベア仕様のみとなります。
BD □ H、BF □ H、B1N □□、B2N □□、B1L □□、
BD □ HB □□、BF □ HB □□、
G1JHB □□、G2JHB □□、BD □ HS □□、
BF □ HS □□、G1JHS □□、G2JHS □□、
B1N □□ B3 □、B2N □□ B3 □、B1L □□ HB3 □、
B1N □□ S3M、B2N □□ S3M、B1L □□ HS3M、
BB □ HZRS、BE □ HZRM、B3N1 □、B2L1H、
B3N1 □ B3 □、B3N1 □ S3M

## ⑪ 2 － 3 軸間ケーブル配線

2 軸目から 3 軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC：自立ケーブル仕様
CT□：ケーブルベア仕様（サイズ種類は P289 参照）
※ 2-3 軸間ケーブル配線は、原則として 1-2 軸間のケーブル配線と同じ方法となります。（右記タイプは除く）

## ⑫ 出荷形態

IA キットの出荷形態（部品出荷か組立完成品か）を表わします。

# IK2-PXBD1□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBD1□□S — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

- 組合せ方向：1～2
- 速度タイプ：HH：X高速 Y高速／HM：X高速 Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm ～ （50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 100mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 150mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.5kg | 5.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — |



## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7R | RCP2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | 50～600mm | 50～200mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：350mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

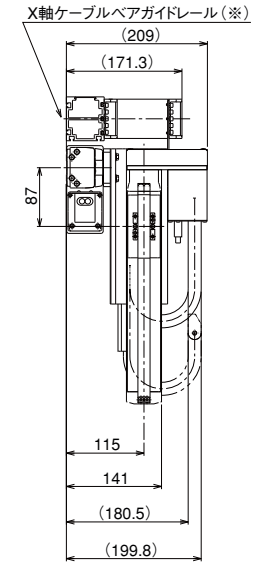
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

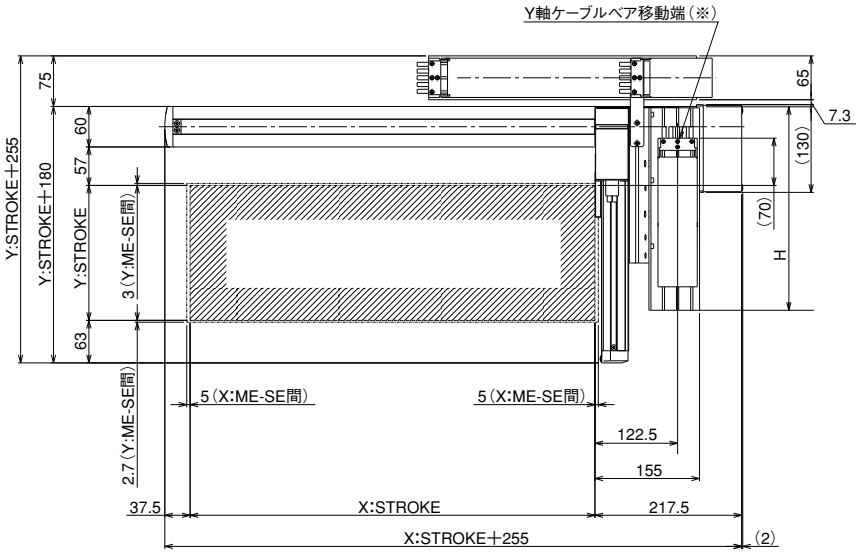
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

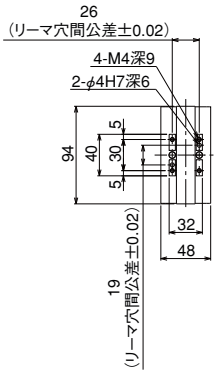
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

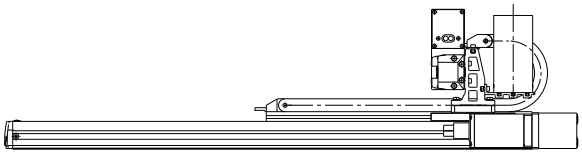


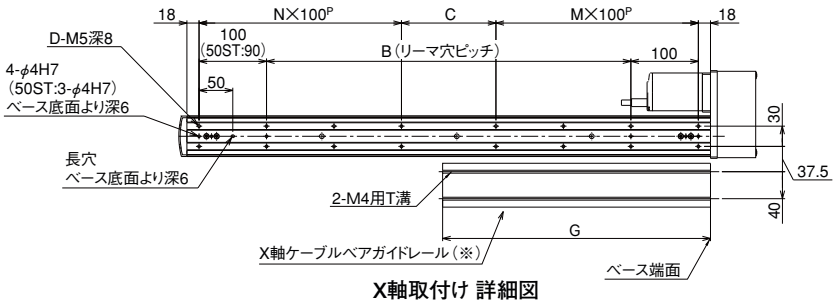

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-PXBD1□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBD1□□D — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速 Y高速<br>HM：X高速 Y中速 | I：インクリメンタル | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 300mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 350mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | 2.0kg | 4.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7R | RCP2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | 50～450mm | 250～400mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：350mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

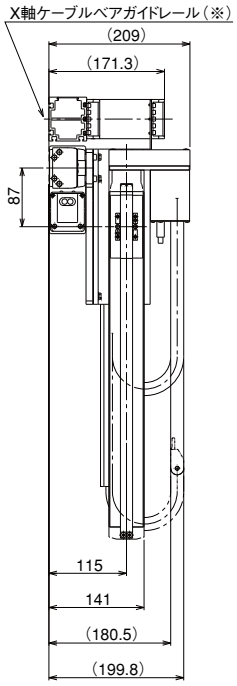
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

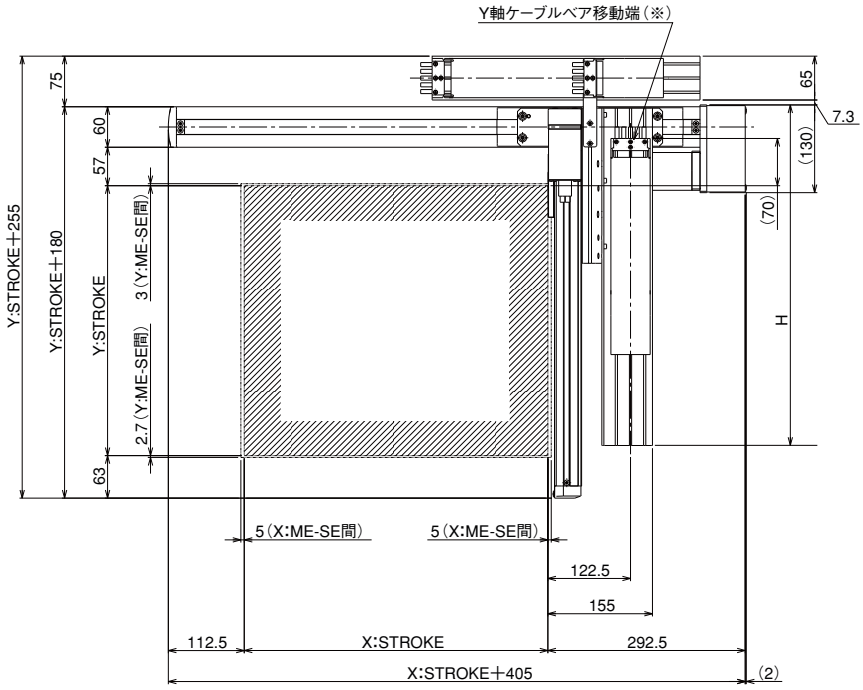
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

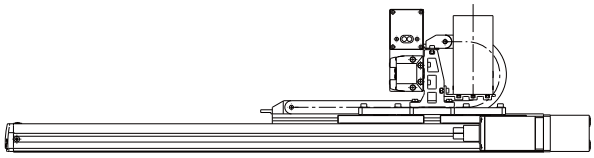
2 次元 CAD　RoHS

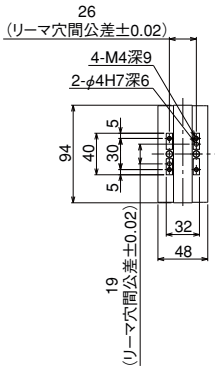
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



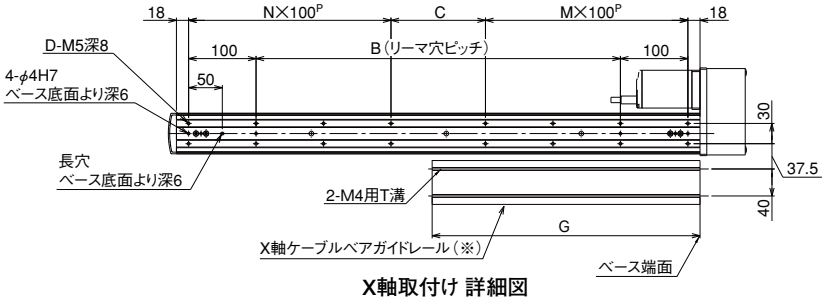

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-PXBD2□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBD2□□S — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

- 組合せ方向：1～4
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速／HM：X高速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm ～ （50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 100mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 150mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.5kg | 5.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — |



## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7C | RCP2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | 50～600mm | 50～200mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：350mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

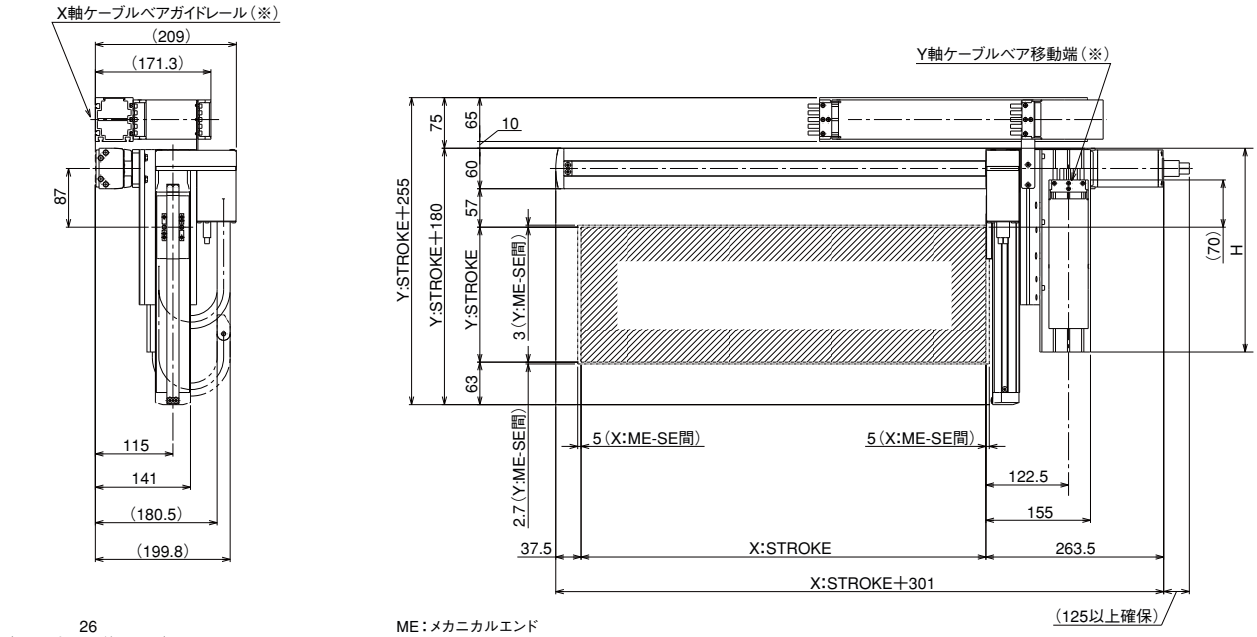
| ご注意 | 上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。 |
|---|---|

## 寸法図

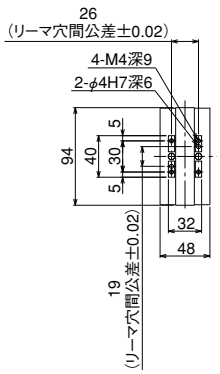
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

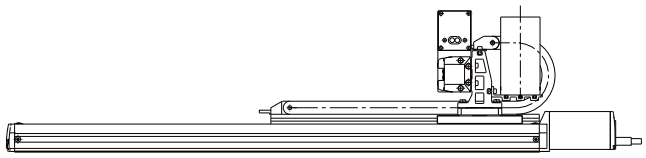
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



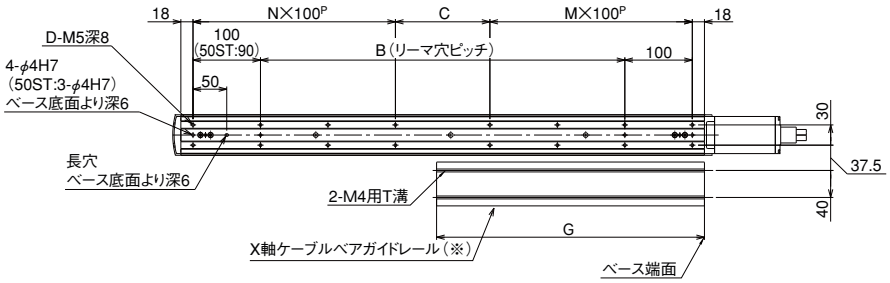

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-PXBD2□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBD2□□D — □ — □□ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>HM：X高速・Y中速 | I：インクリメンタル | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 300mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 350mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | 2.0kg | 4.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7C | RCP2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | 50～450mm | 250～400mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：350mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

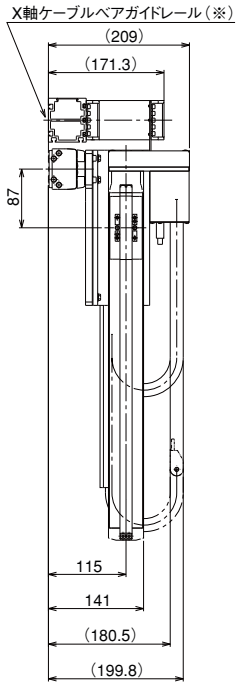
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

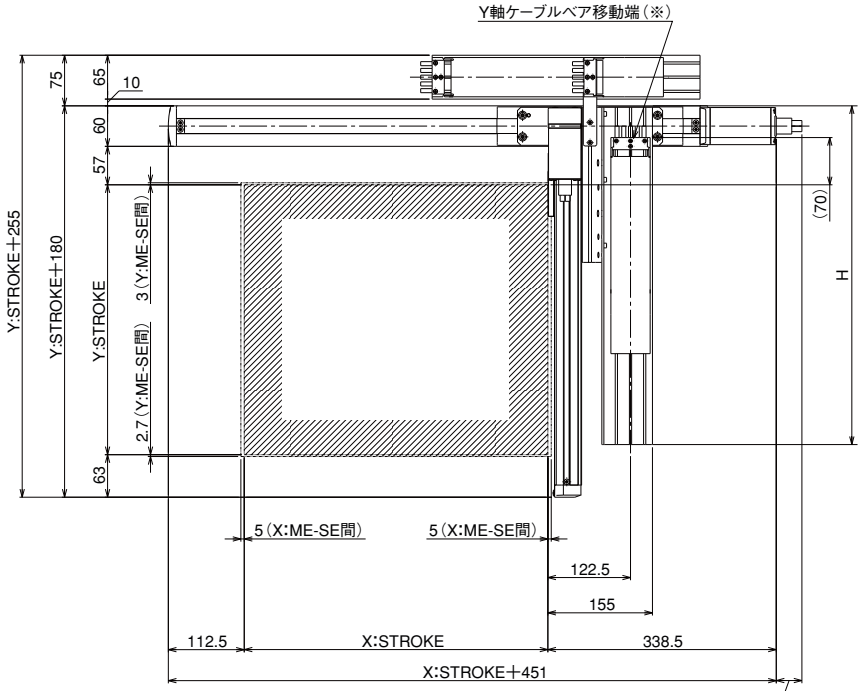
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

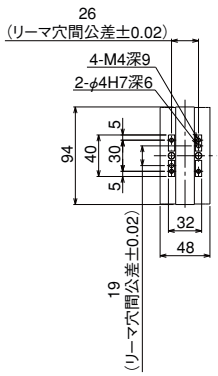
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

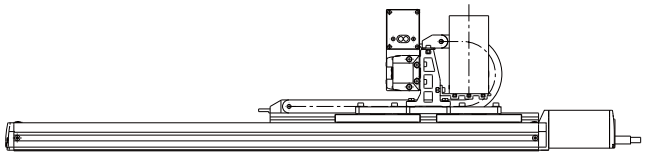


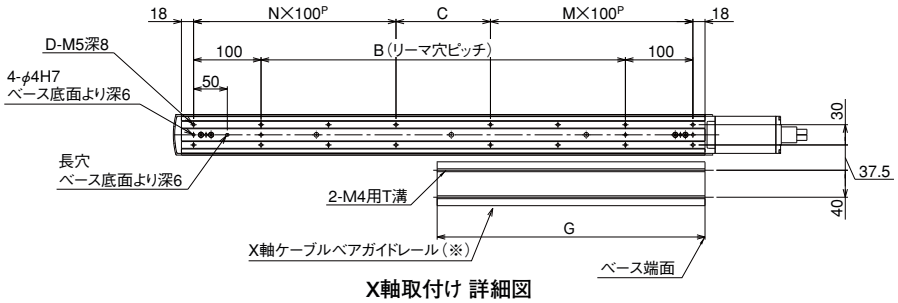

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-PXBC1□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBC1□□S — □ — □□ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

- 組合せ方向：1～2
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速／HM：X高速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 100mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 150mm | 4.0kg | 8.0kg |
| 200mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — |



## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7R | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | 50～600mm | 50～200mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：250mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

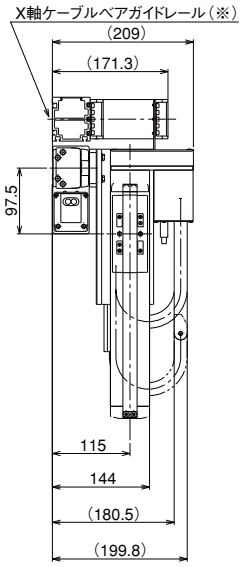
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

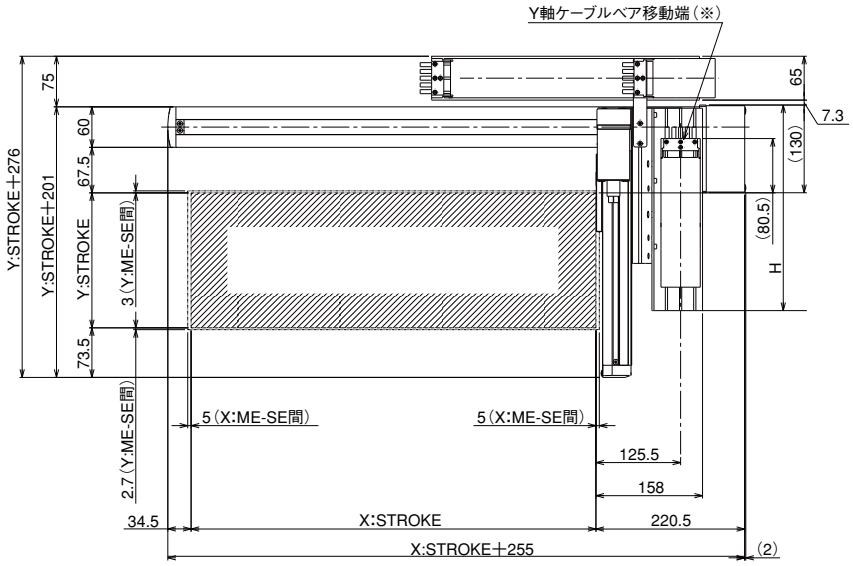
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

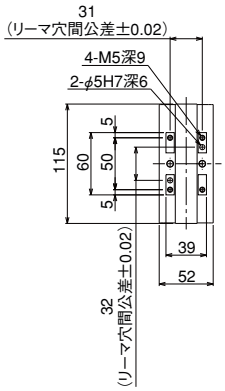
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

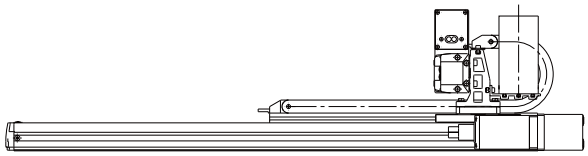


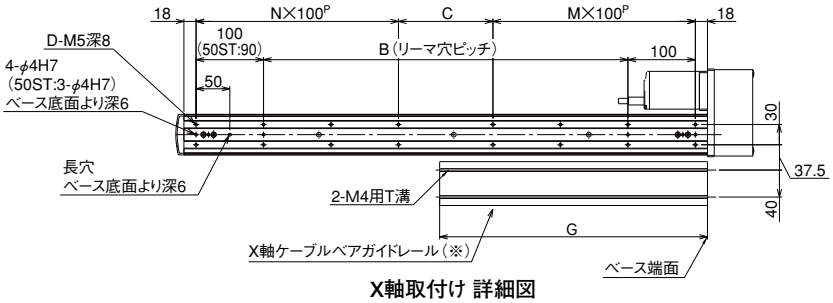

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-PXBC1□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― 第1軸（X軸） ― 第2軸（Y軸） ― コントローラ ― ケーブル ― 出荷形態

IK2 ― PXBC1□□D ― □ ― □ □ ― □・□ ― P1 ― □ ― □ ― □ ― □

- 組合せ方向：1～2
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速　HM：X高速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様　SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m　3L：3m　5L：5m　□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ　CT：ケーブルベア付
- 第2配線：
- 出荷形態：K：部品　A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 350mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 400mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | ― | ― | ― | ― |
| | 100 | ― | ― | ― | ― |
| | 150 | ― | ― | ― | ― |
| | 200 | ― | ― | ― | ― |
| | 250 | ― | ― | ― | ― |
| | 300 | ― | ― | ― | ― |
| | 350 | ― | ― | ― | ― |
| | 400 | ― | ― | ― | ― |
| | 450 | ― | ― | ― | ― |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| ― |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | ― | ― |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | ― |
| | 標準価格 | ― | ― |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | ― |
| | 3L | 3m | ― |
| | 5L | 5m | ― |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | ― |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7R | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | 50～450mm | 250～400mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：250mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



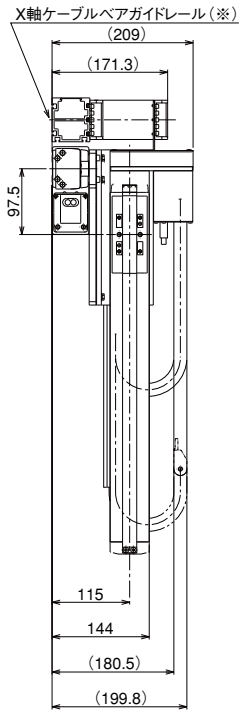
メンテナンス部品 ― 寿命とモーメントについて →巻末-5

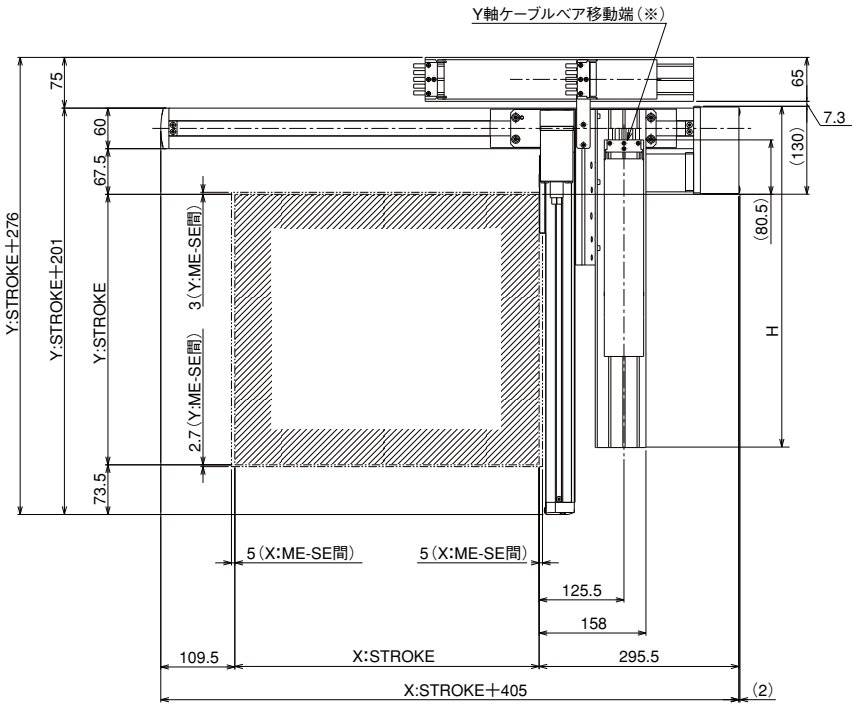
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

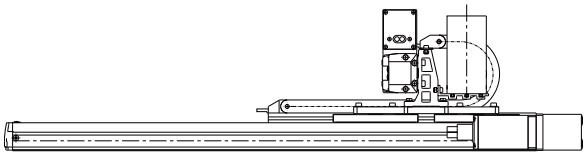
2 次元 CAD　RoHS

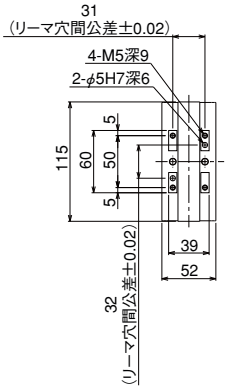
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



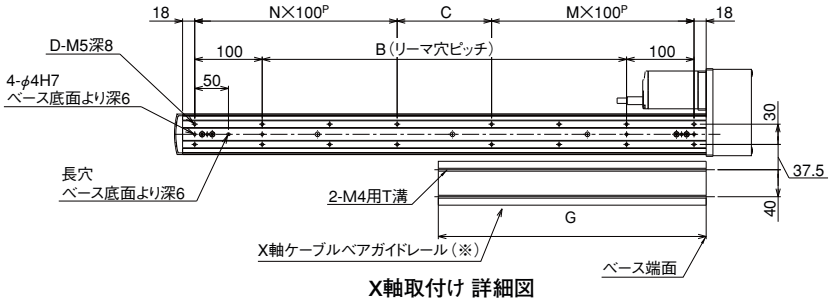

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-PXBC2□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 第1軸（X軸） | 第2軸（Y軸） | コントローラ | ケーブル | | | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | PXBC2□□S | □ | □ □ | □・□ | P1 | □ | □ | □ | □ |

- 組合せ方向：1～4
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速／HM：X高速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 100mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 150mm | 4.0kg | 8.0kg |
| 200mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — |



## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7C | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | 50～600mm | 50～200mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：250mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

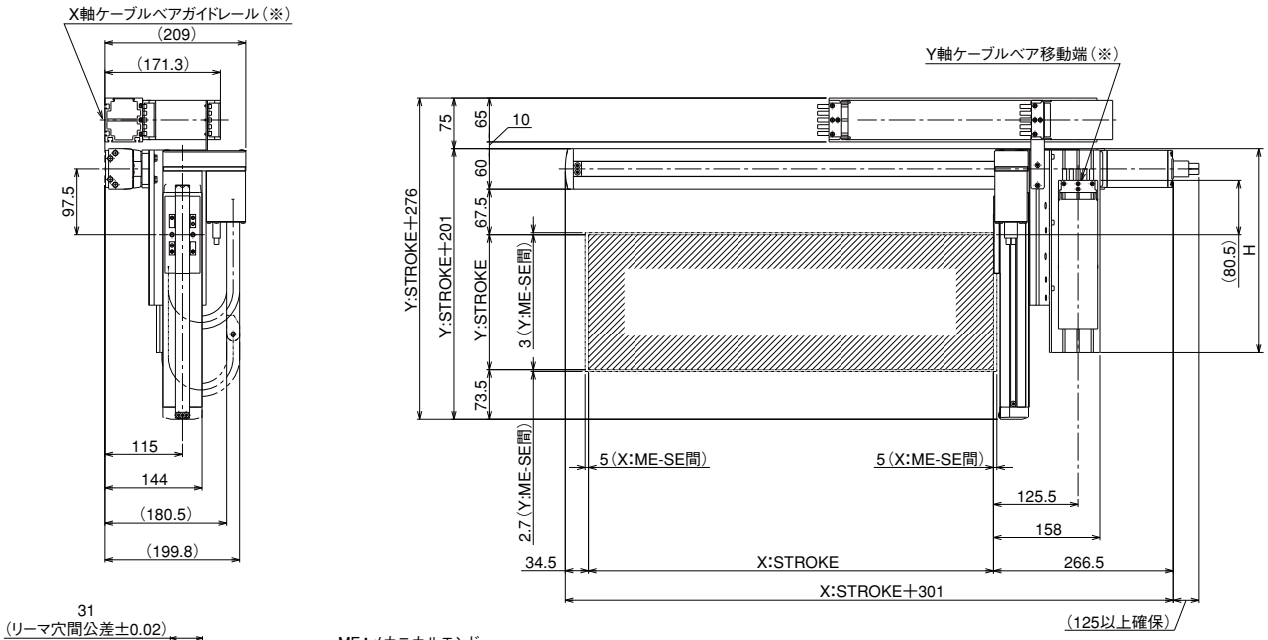
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

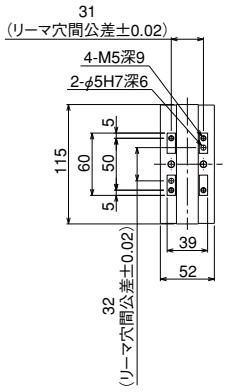
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

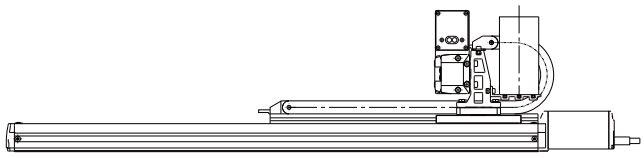
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

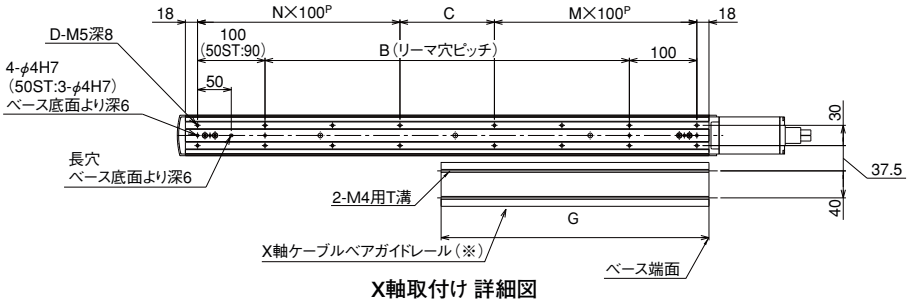



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-PXBC2□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBC2□□D — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

- 組合せ方向：1～4
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速／HM：X高速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 400 mm/s　Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 350mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 400mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS7C | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | 50～450mm | 250～400mm |
| 最大速度 | HHタイプ：400mm/s<br>HMタイプ：250mm/s | 高速タイプ：600mm/s<br>中速タイプ：300mm/s |
| モータサイズ | 42口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：12mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm　転造C10 | |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

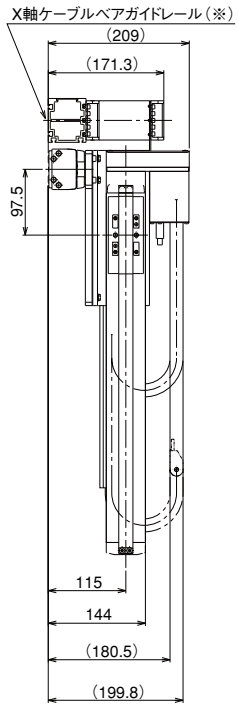
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

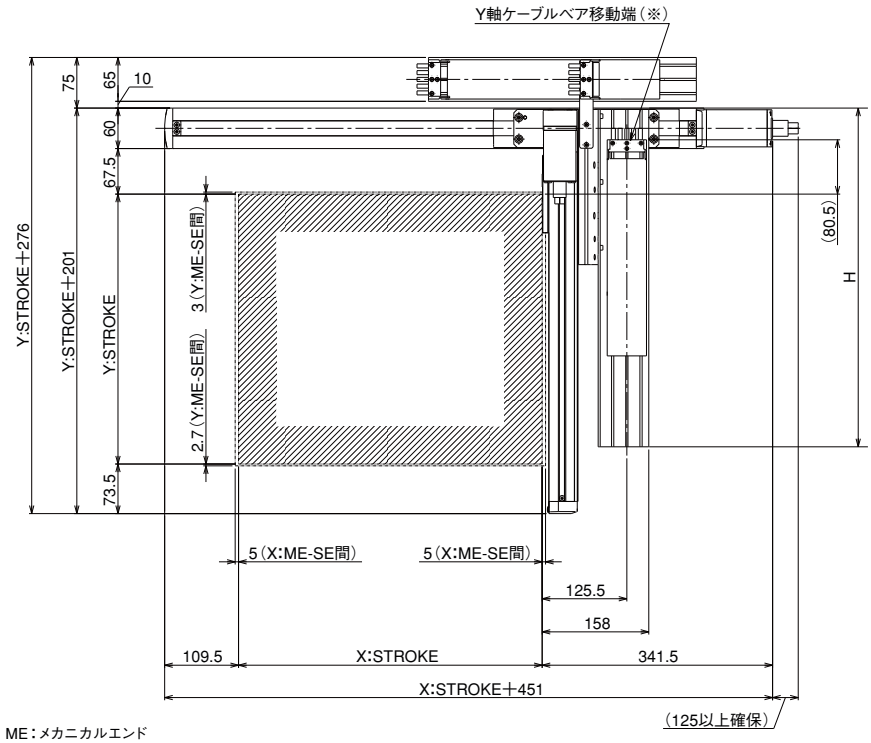
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

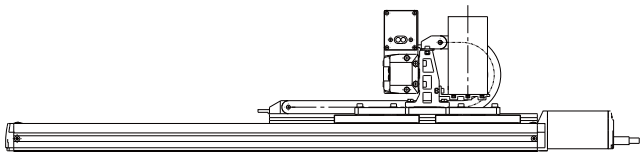
2 次元 CAD　RoHS

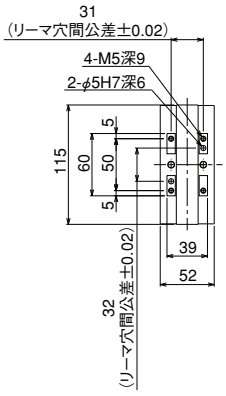
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



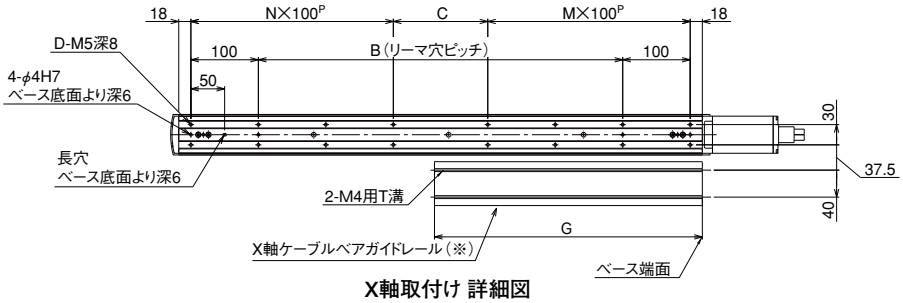

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-PXBB1□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

IK2 — PXBB1□□S — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

シリーズ：IK2
タイプ：PXBB1□□S
組合せ方向：1～2
速度タイプ：HH：X高速・Y高速／MM：X中速・Y中速
エンコーダ種類：□
エンコーダ種類：I：インクリメンタル
第1軸（X軸）：□ □
ストローク：5：50mm～（50mm毎）
第2軸（Y軸）：□
オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
コントローラ：P1
ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
第2配線：□
出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 8.0kg | 16kg |
| 100mm | 8.0kg | 16kg |
| 150mm | 7.0kg | 15kg |
| 200mm | 7.0kg | 12.5kg |
| 250mm | 6.0kg | 9.0kg |
| 300mm | 6.0kg | 8.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～1000mm | 50～300mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s<br>中速タイプ：125mm/s | 高速タイプ：450mm/s<br>中速タイプ：220mm/s |
| モータサイズ | 56口パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

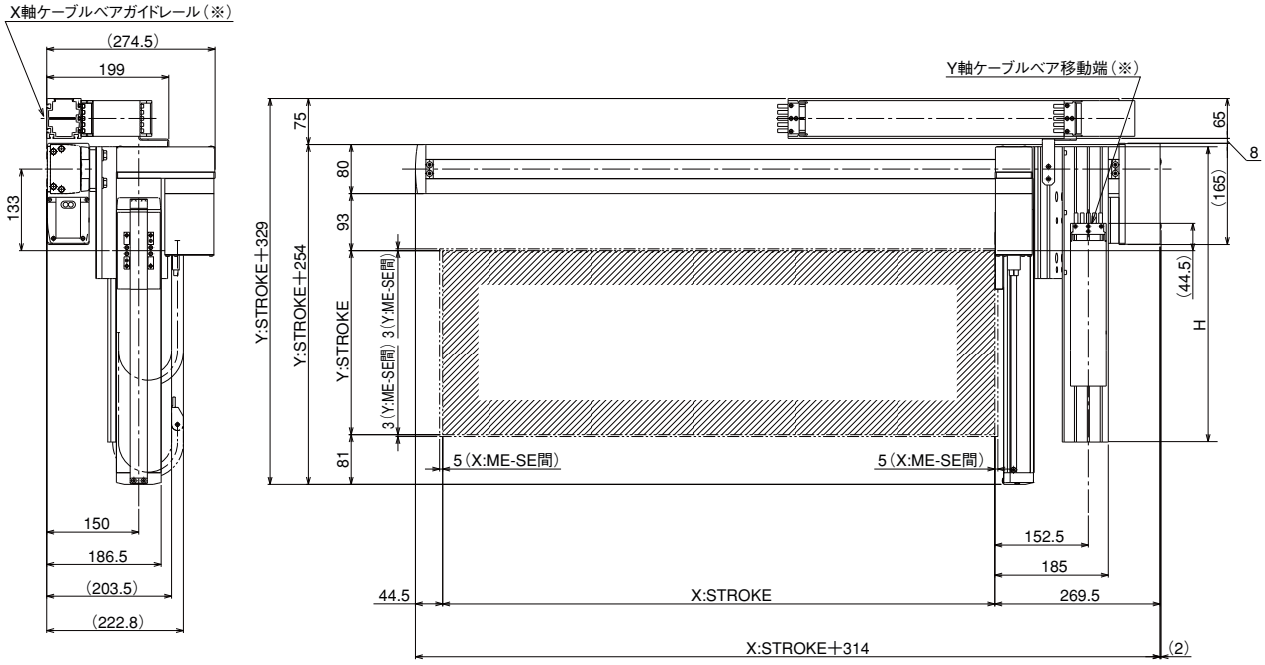
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

## 寸法図

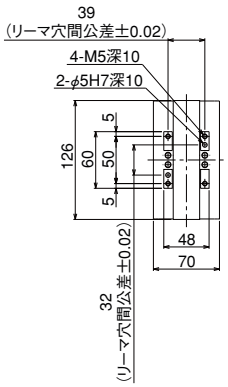
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD RoHS

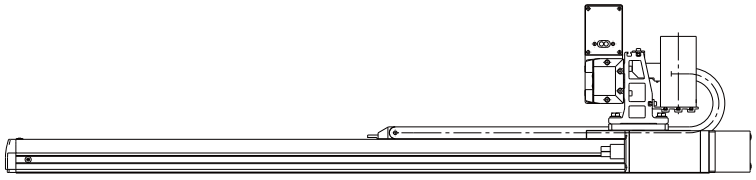
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



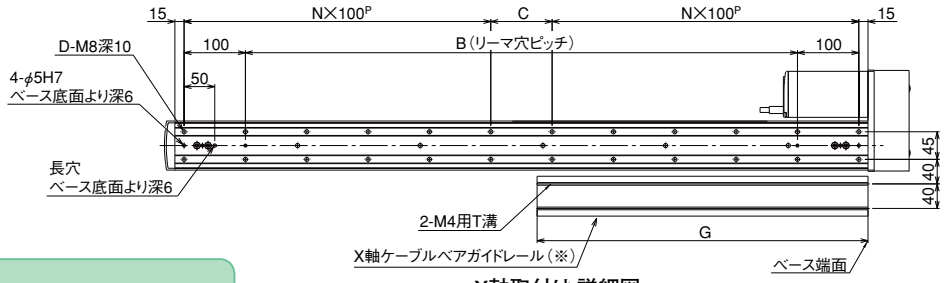

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

# IK2-PXBB1□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

IK2 — PXBB1□□D — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

シリーズ：IK2
タイプ：PXBB1□□D
組合せ方向：1～2
速度タイプ：HH：X高速・Y高速／MM：X中速・Y中速
エンコーダ種類：□
エンコーダ種類：I：インクリメンタル
第1軸（X軸）：□ □
ストローク：5：50mm～（50mm毎）
第2軸（Y軸）：□
オプション：NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
コントローラ：P1
ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
ケーブル：第1配線 N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
第2配線
出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 200mm | – | 15kg |
| 250mm | – | 12.5kg |
| 300mm | – | 12.5kg |
| 350mm | 6.0kg | 12kg |
| 400mm | 5.5kg | 10.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | – | – | – |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | – |
| | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～800mm | 200～400mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s<br>中速タイプ：125mm/s | 高速タイプ：450mm/s<br>中速タイプ：220mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

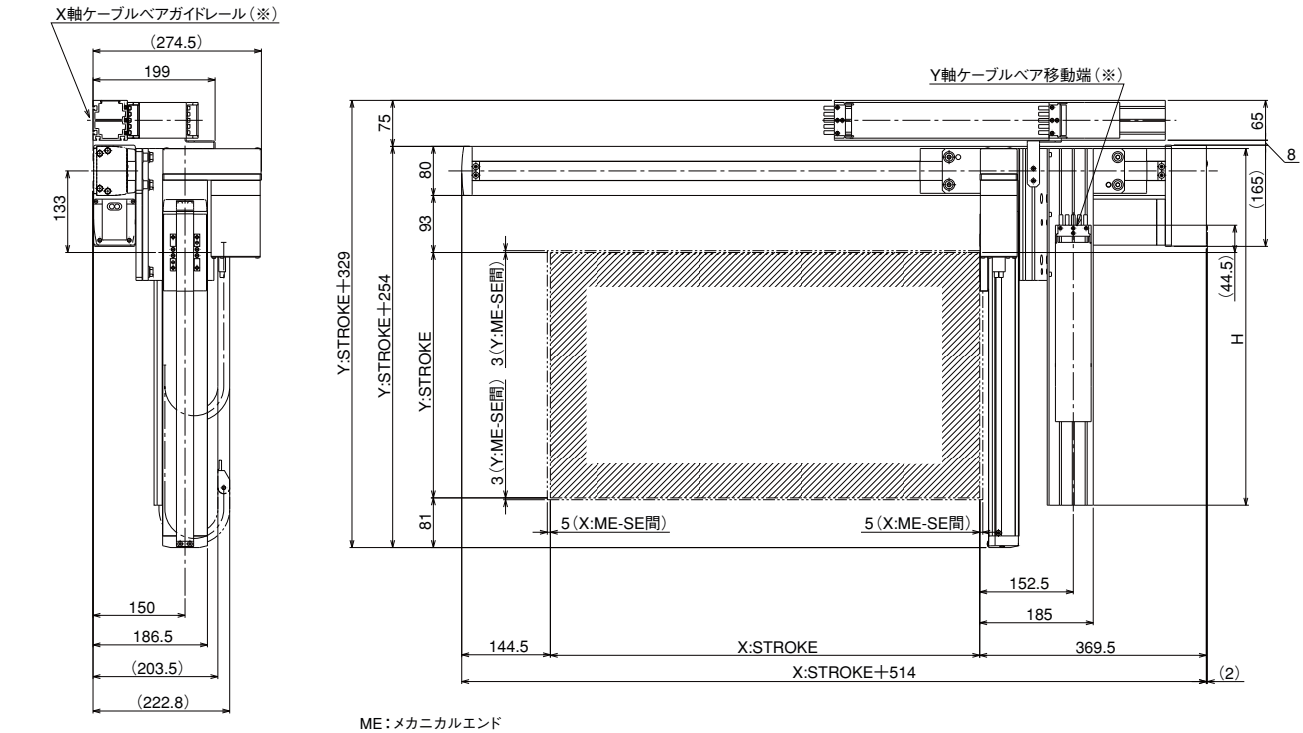
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

## 寸法図

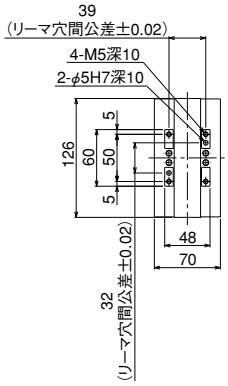
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

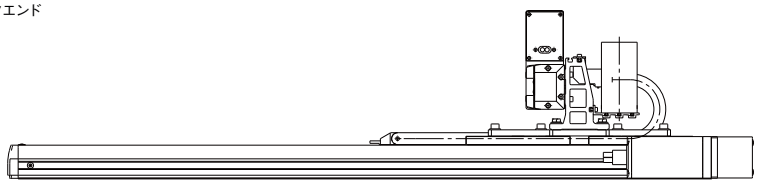
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

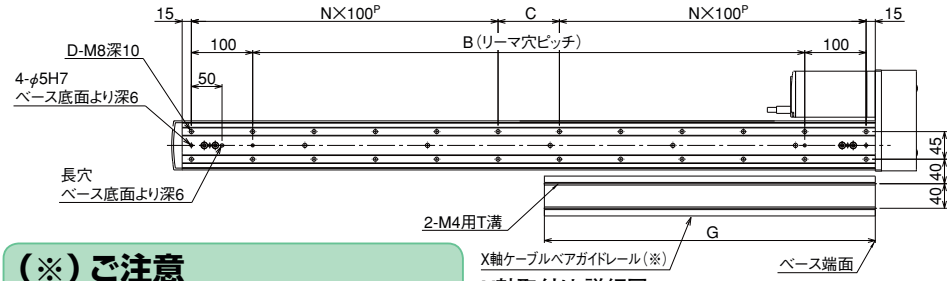



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図






X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| H | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

# IK2-PXBB2□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8C（ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

IK2 — PXBB2□□S — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

シリーズ：IK2
タイプ：PXBB2□□S
組合せ方向：1～4
速度タイプ：HH：X高速・Y高速　MM：X中速・Y中速
エンコーダ種類：□
エンコーダ種類：I：インクリメンタル
第1軸（X軸）：□ □
ストローク：5：50mm～（50mm毎）
第2軸（Y軸）：□
オプション：□
オプション：NM：原点逆仕様　SR：スライダ部ローラ仕様
コントローラ：P1
ケーブル：□
ケーブル長：1L：1m　3L：3m　5L：5m　□L：□m
第1配線：□　N：ケーブルのみ　CT：ケーブルベア付
第2配線：□
出荷形態：□　K：部品　A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 8.0kg | 16kg |
| 100mm | 8.0kg | 16kg |
| 150mm | 7.0kg | 15kg |
| 200mm | 7.0kg | 12.5kg |
| 250mm | 6.0kg | 9.0kg |
| 300mm | 6.0kg | 8.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8C | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～1000mm | 50～300mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s<br>中速タイプ：125mm/s | 高速タイプ：450mm/s<br>中速タイプ：220mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

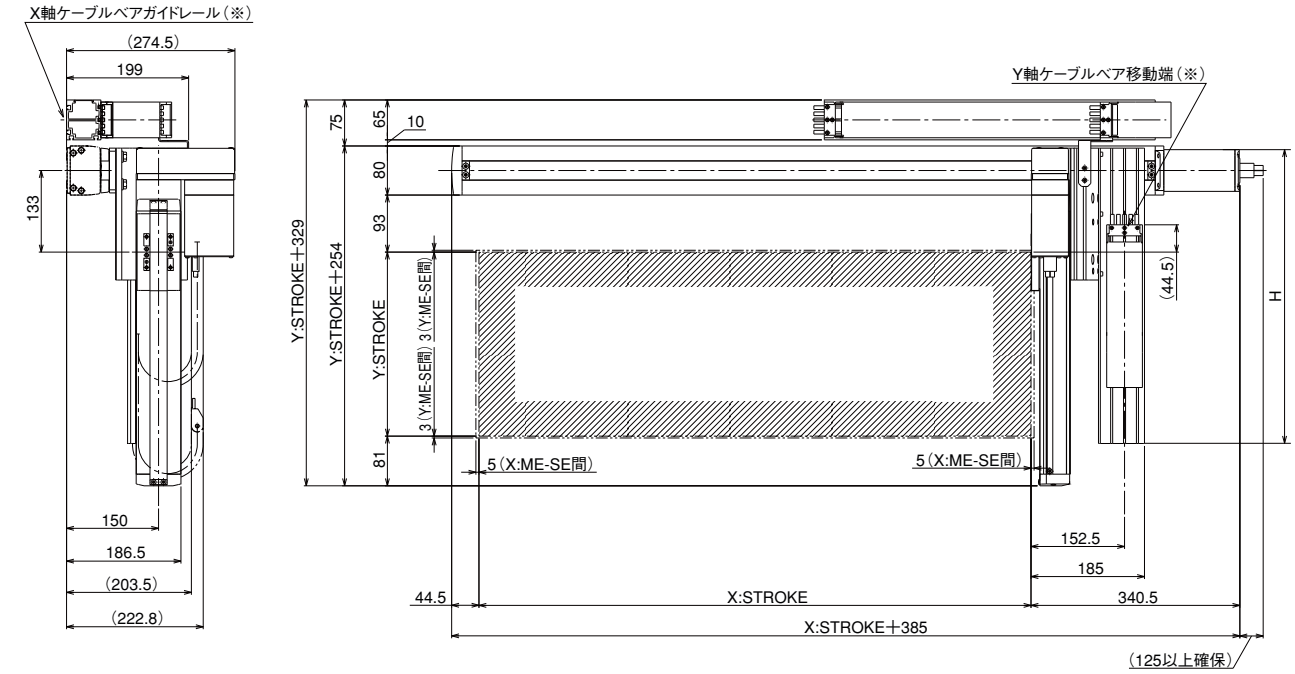
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

## 寸法図

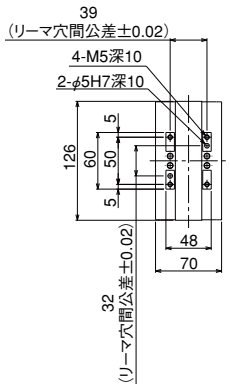
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

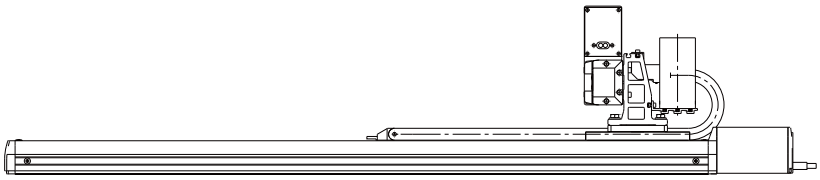
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



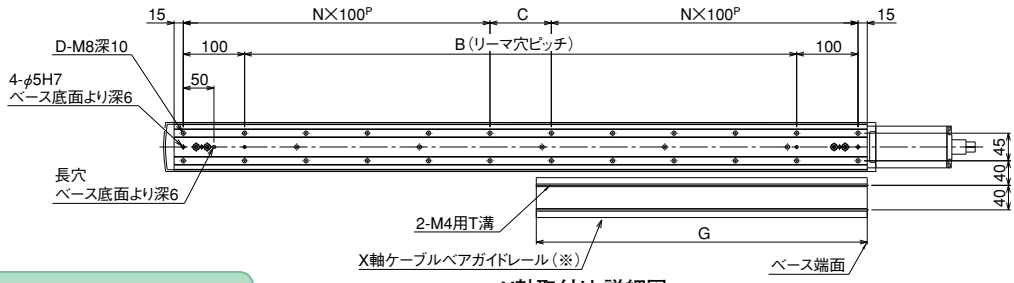

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

# IK2-PXBB2□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8C（ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXBB2□□D — □ — □ □ — □・□ — P1 — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 200mm | — | 15kg |
| 250mm | — | 12.5kg |
| 300mm | — | 12.5kg |
| 350mm | 6.0kg | 12kg |
| 400mm | 5.5kg | 10.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8C | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～800mm | 200～400mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s<br>中速タイプ：125mm/s | 高速タイプ：450mm/s<br>中速タイプ：220mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

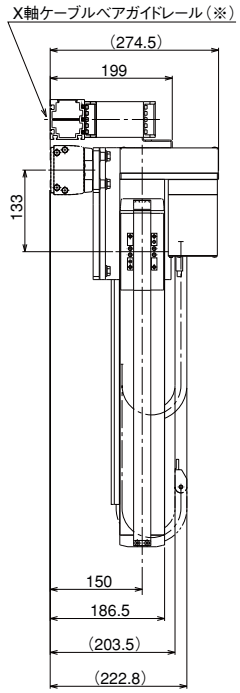
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

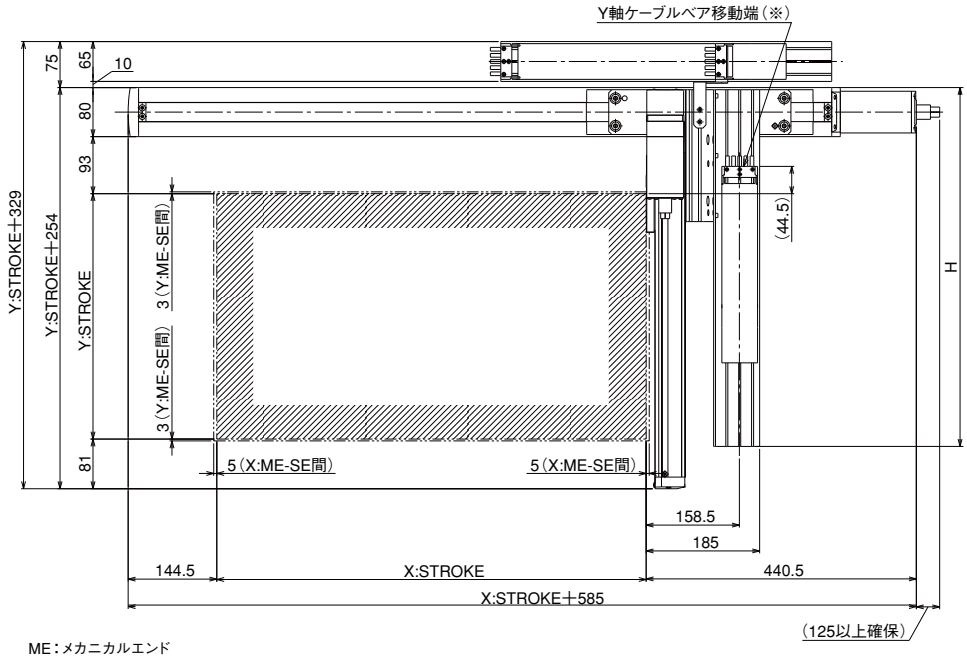
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

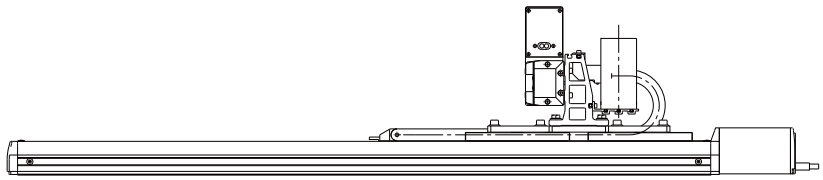
2 次元 CAD　RoHS

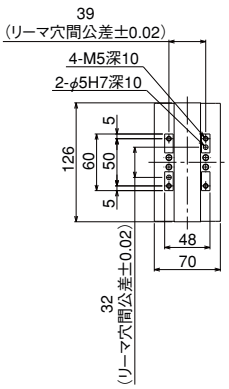
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



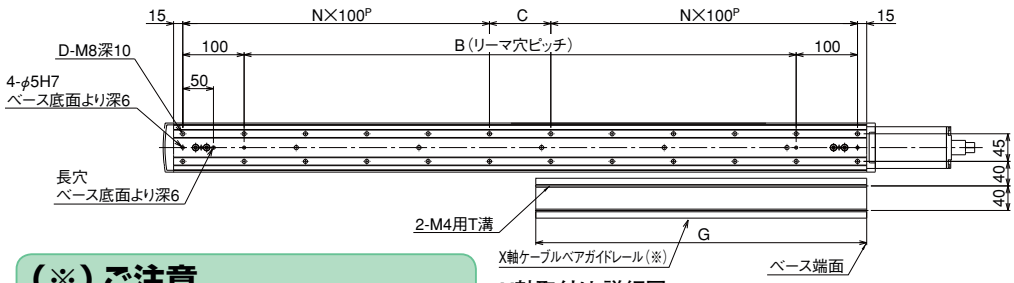




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| H | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

# IK2-PXZB1□□S

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8R（折り返し・シングルスライダ）
Z軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXZB1□□S — □ — □ □ — □ B□ — P1 — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Z高速<br>HM：X高速・Z中速<br>HL：X高速・Z低速 | I：インクリメンタル | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | B：ブレーキ<br>NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線ケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Z軸 250 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Z軸 360 mm/s

■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z高速　リード16 | Z中速　リード8 | Z低速　リード4 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 100mm | 2.0kg | 4.0kg | 7.0kg |
| 150mm | 2.0kg | 3.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.0kg | 3.5kg | 4.0kg |
| 250mm | 1.5kg | 2.5kg | 3.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | X軸ストローク | 150～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Z軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～1000mm | 50～250mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s | 高速タイプ：360mm/s<br>中速タイプ：180mm/s<br>低速タイプ：90mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm<br>低速タイプ：4mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm　転造C10 | ボールネジ φ12mm　転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

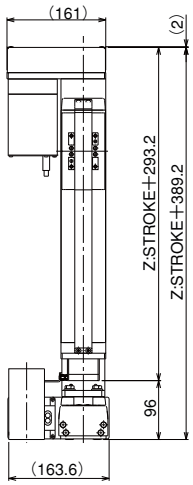
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

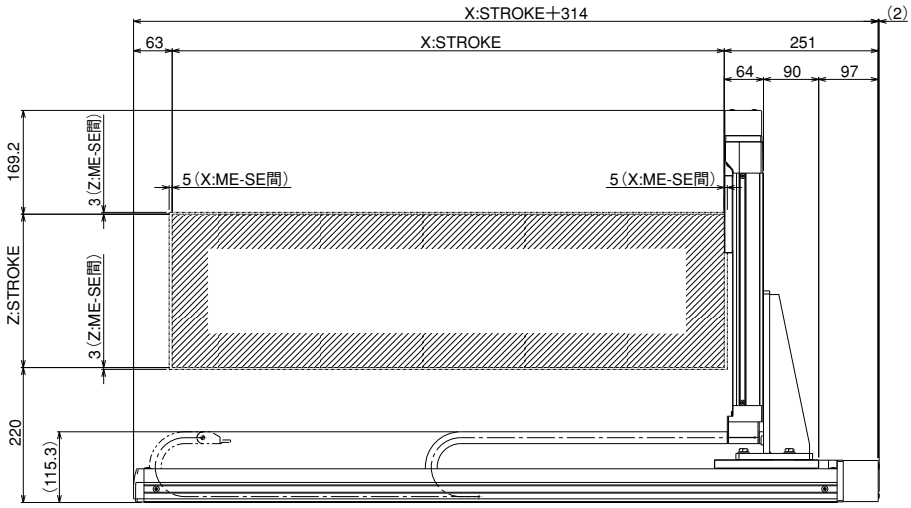
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

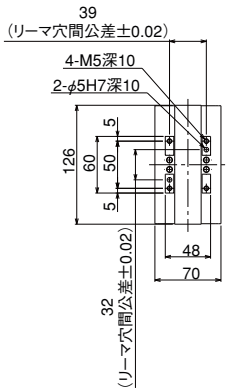
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

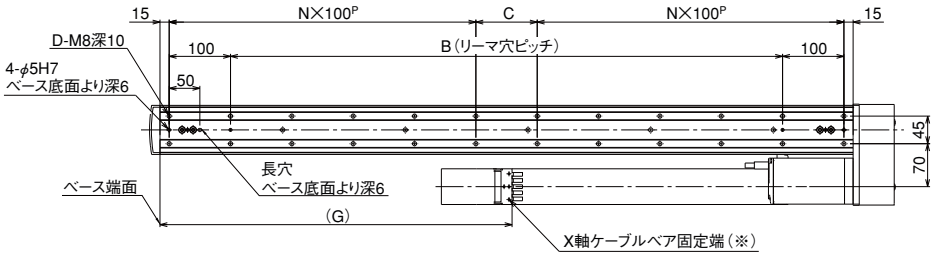



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**(※) ご注意**
X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にてX軸取付面に固定して下さい。(P372参照)(ケーブルベアガイドレールはありません)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | – | – | 199 | 224 | 249 | 274 | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

※ X：50ST、100ST 時のベア設定はありません。

# IK2-PXZB1□□D

RCP2　2軸組合せ　X軸：SS8R（折り返し・ダブルスライダ）
Z軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PXZB1□□D — □ — □ □ — □ B□ — P1 — □ — □ — N — □

- 組合せ方向：1～4
- 速度タイプ：HH：X高速・Z高速／HM：X高速・Z中速／HL：X高速・Z低速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：B：ブレーキ／NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線：N
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線ケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Z軸 300 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

X軸 250 mm/s　Z軸 400 mm/s

■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z高速　リード16 | Z中速　リード8 | Z低速　リード4 |
|---|---|---|---|
| 150mm | — | — | 7.0kg |
| 200mm | — | — | 7.0kg |
| 250mm | — | — | 5.5kg |
| 300mm | 1.5kg | 3.0kg | 5.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 150～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | X軸 | Z軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～800mm | 150～300mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s | 高速タイプ：400mm/s<br>中速タイプ：200mm/s<br>低速タイプ：100mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm<br>低速タイプ：4mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm　転造C10 | ボールネジ φ12mm　転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

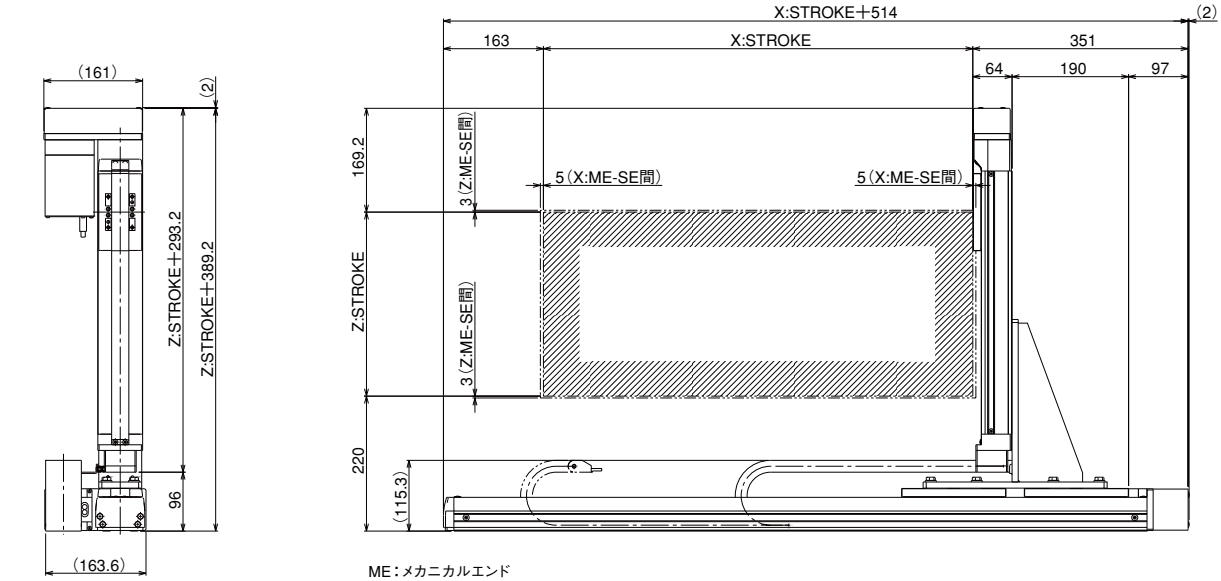
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

## 寸法図

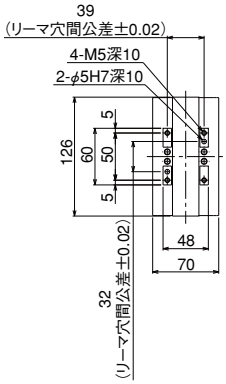
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

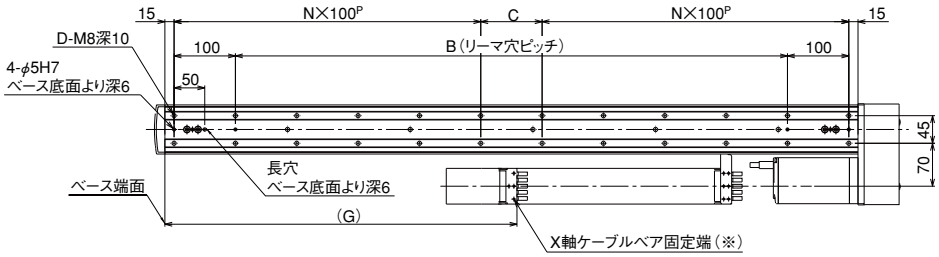
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**
X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にてX軸取付面に固定して下さい。（P372参照）（ケーブルベアガイドレールはありません）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | – | – | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

※ X：50ST、100ST 時のベア設定はありません。
※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

# IK2-PYBB1□□S

RCP2　2軸組合せ　Y軸：SS8R（折り返し・シングルスライダ）
Z軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（Y軸） — 第2軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — PYBB1□□S — □ — □ □ — □ B□ — P1 — □ — □ — N — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：Y高速・Z高速<br>HM：Y高速・Z中速<br>HL：Y高速・Z低速 | I：インクリメンタル | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | B：ブレーキ<br>NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

Y軸 1000 mm　Z軸 300 mm

■最大速度（高速タイプの場合）

Y軸 250 mm/s　Z軸 360 mm/s

■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z高速 リード16 | Z中速 リード8 | Z低速 リード4 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 100mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 150mm | 2.0kg | 3.5kg | 7.0kg |
| 200mm | 2.0kg | 3.5kg | 7.0kg |
| 250mm | 1.5kg | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 1.5kg | 3.0kg | 5.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| Y軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Z軸の横） | Z軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | Y軸 | Z軸 |
|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | 50～1000mm | 50～300mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：250mm/s | 高速タイプ：360mm/s<br>中速タイプ：180mm/s<br>低速タイプ：90mm/s |
| モータサイズ | 56□パルスモータ | |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm<br>低速タイプ：4mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | |

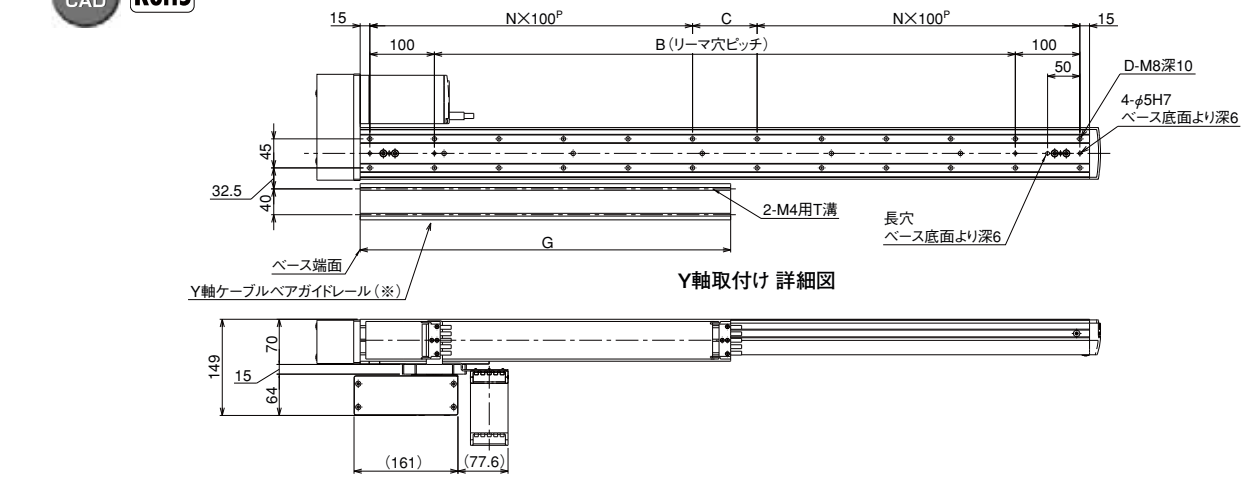
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

## 寸法図

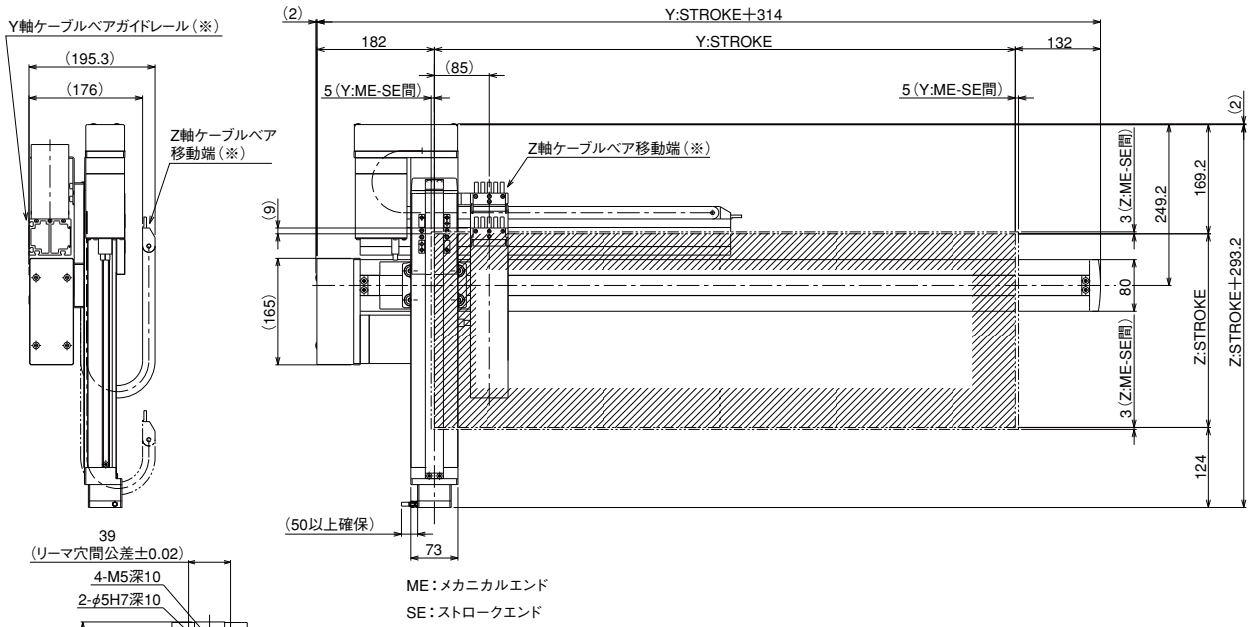
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

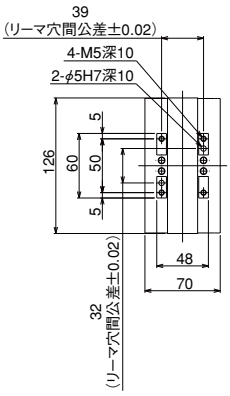
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線、第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。




Y軸取付け 詳細図




Z軸スライダ 詳細図

Y軸ベース底面長穴 詳細図

### (※) ご注意

Y 軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にて Y 軸取付面に固定となります。
また Z 軸ケーブルベアの移動端も Z 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 149 | 174 | 199 | 224 | 249 | 274 | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

# IK2-SXBD1□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

IK2 — SXBD1□□S — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 第1軸（X軸） | 第2軸（Y軸） | コントローラ | ケーブル | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | SXBD1□□S | □ | □ □ | □ □ | □ | □ | □ | □ | □ |

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>HM：X高速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | — |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 100mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 150mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.5kg | 5.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7R | | RCS2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～600mm | | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～500mm | 550～600mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 20W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



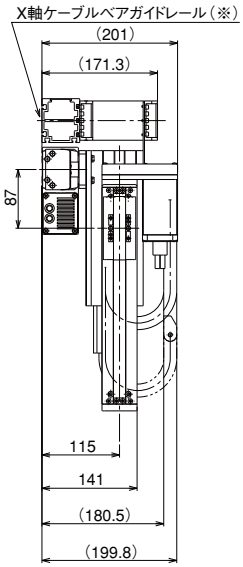
メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて →巻末-5

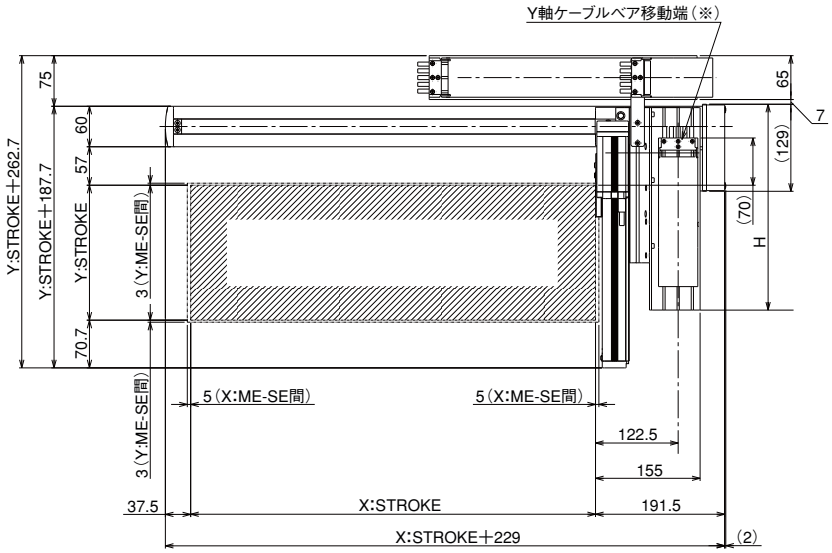
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

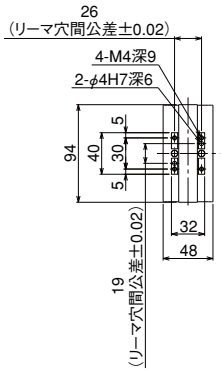
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

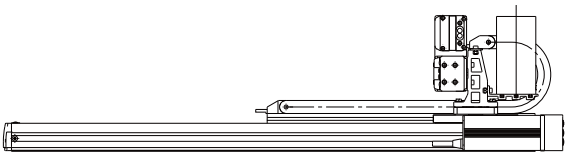


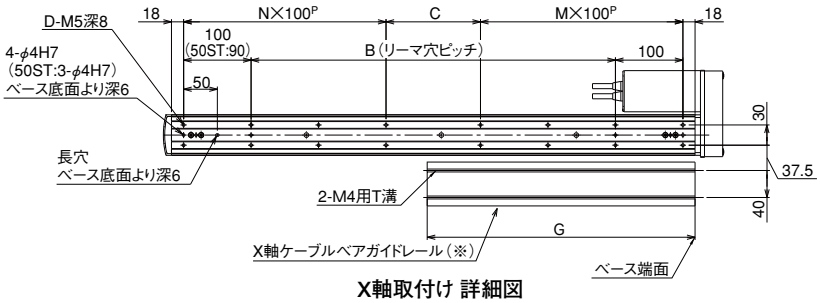

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-SXBD1□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBD1□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>HM：X高速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | — |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 300mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 350mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | 2.0kg | 4.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7R | | RCS2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～450mm | | 250～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～350mm | 400～450mm | 250～400mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 20W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

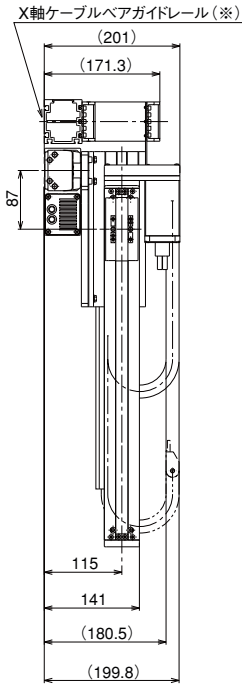
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

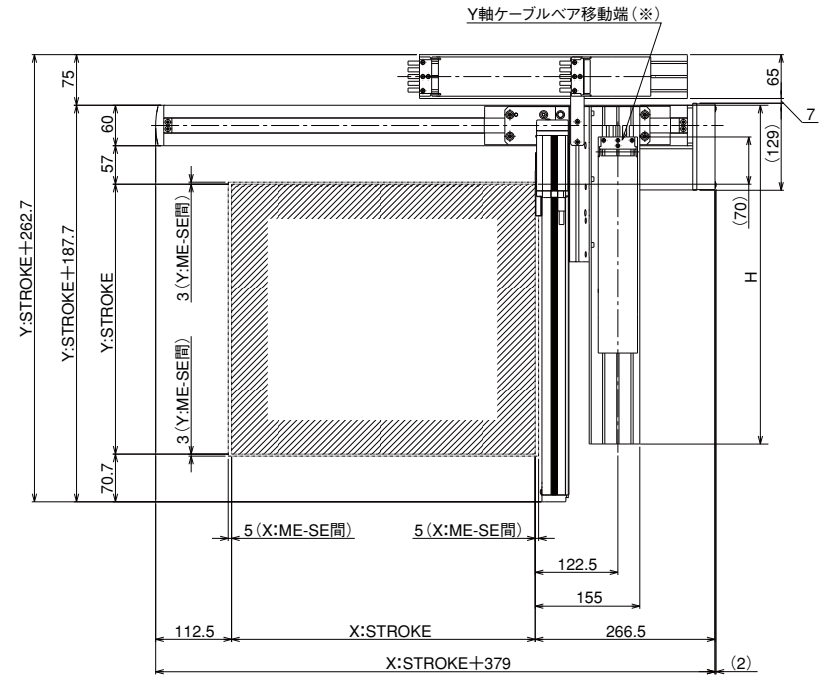
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

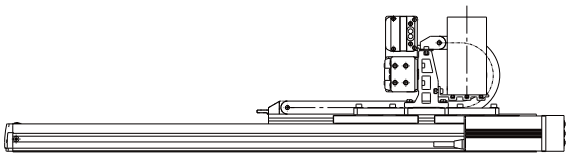
2 次元 CAD　RoHS

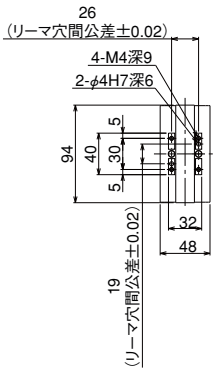
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



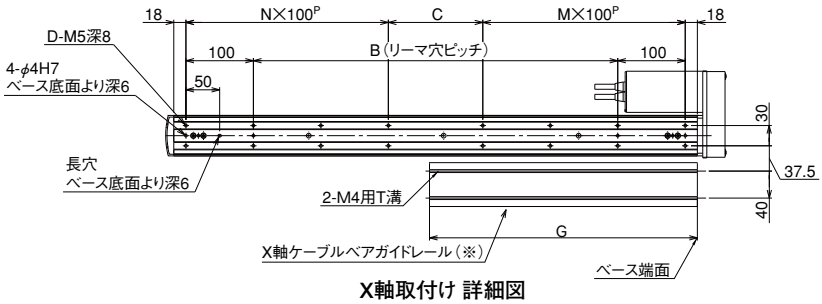

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-SXBD2□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBD2□□S — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>HM：X高速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | — |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 100mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 150mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.5kg | 5.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7C | | RCS2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～600mm | | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～500mm | 550～600mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 20W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm　転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



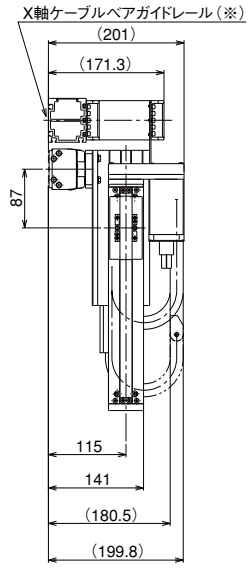
メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて →巻末-5

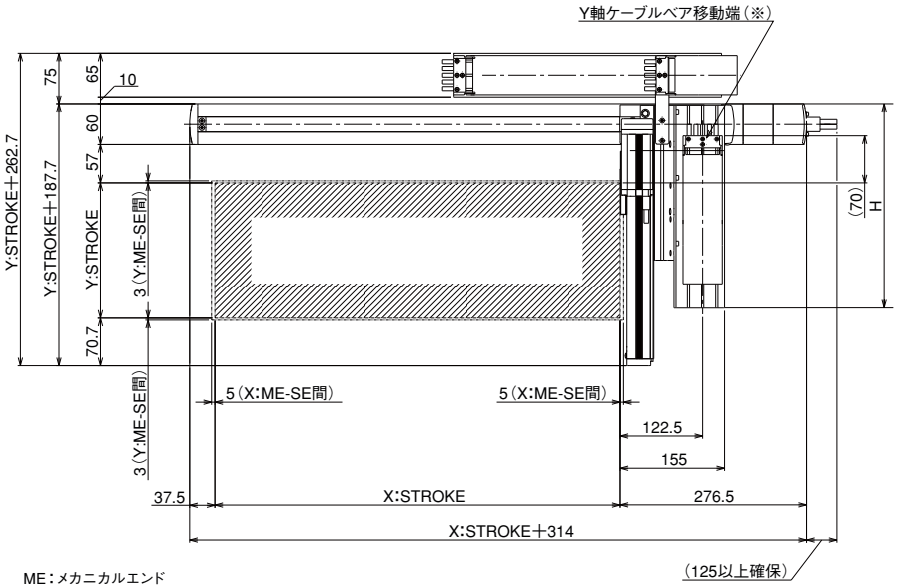
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

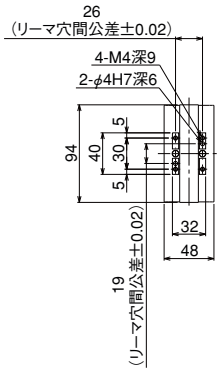
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

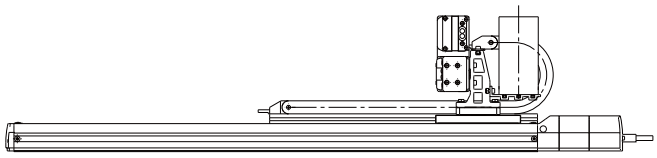


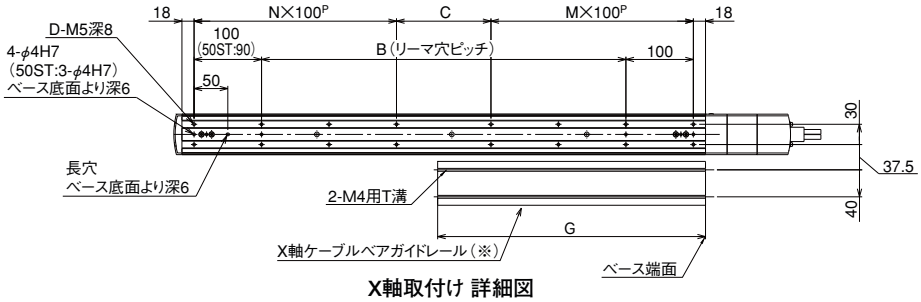

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-SXBD2□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA5R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBD2□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>HM：X高速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | － |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X高速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 2.5kg | 5.0kg |
| 300mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 350mm | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | 2.0kg | 4.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7C | | RCS2-SA5R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～450mm | | 250～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～350mm | 400～450mm | 250～400mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | － | － | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 20W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm　転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。





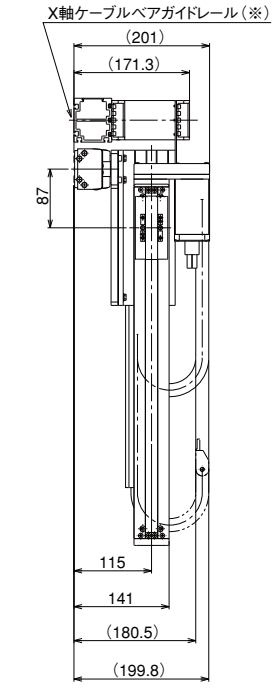
メンテナンス部品 －　寿命とモーメントについて →巻末-5

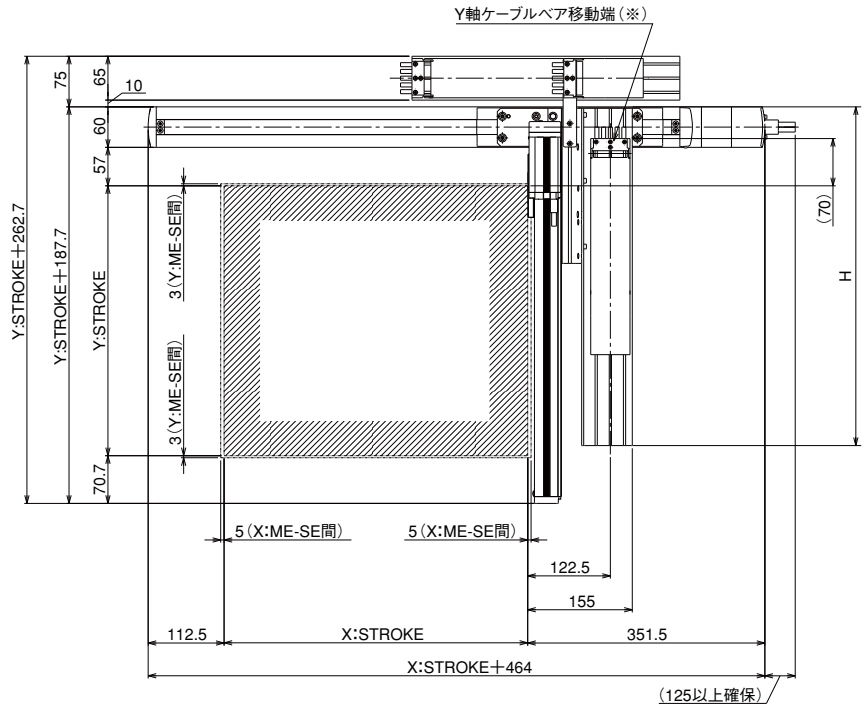
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

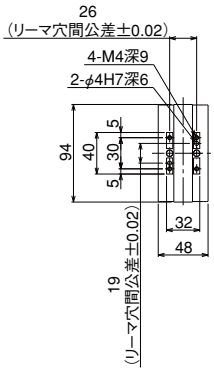
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

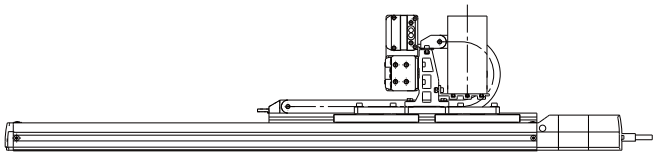


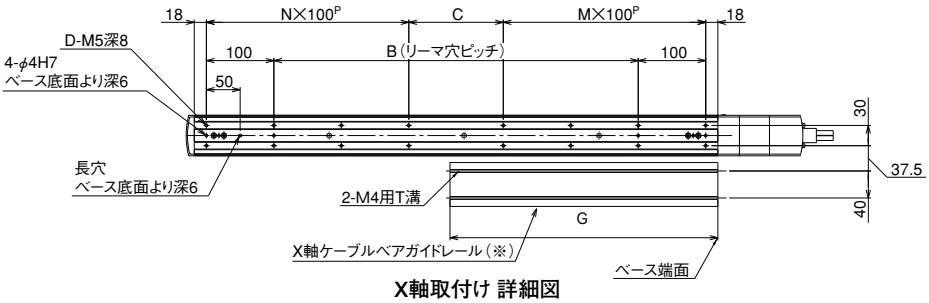

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-SXBC1□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBC1□□S — □ — □□ — □□ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | 300mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 100mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 150mm | 4.0kg | 8.0kg |
| 200mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7R | | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～600mm | | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～500mm | 550～600mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 300mm/s | 230mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

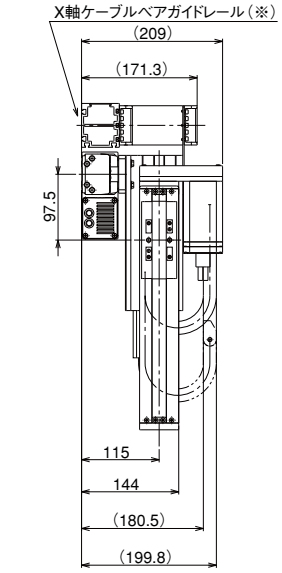
ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

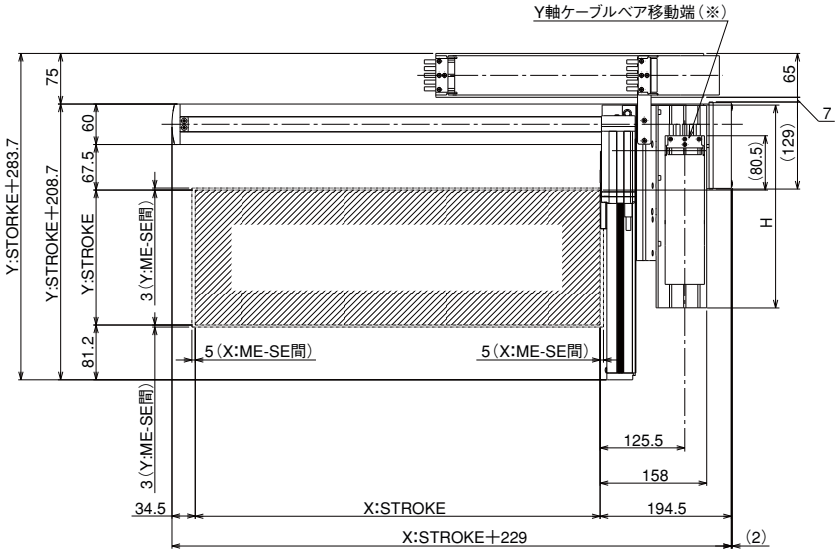
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

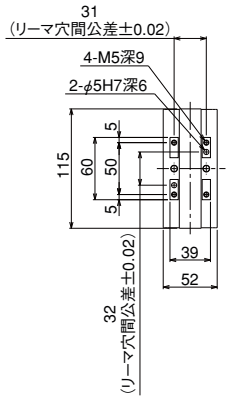
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

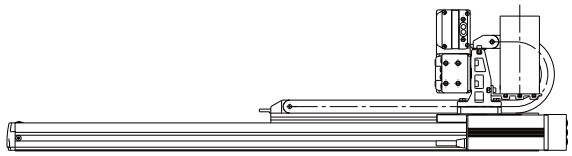


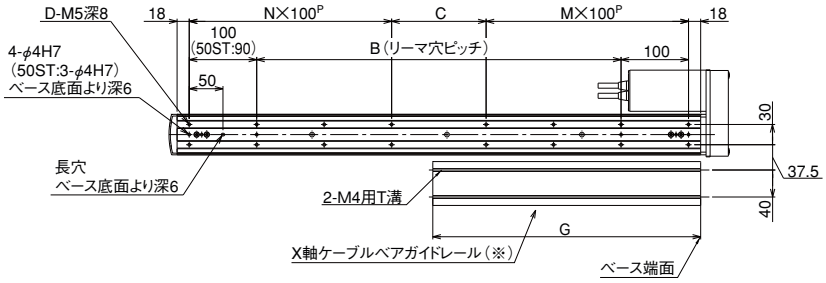

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-SXBC1□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBC1□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

| 項目 | 内容 |
|---|---|
| 組合せ方向 | 1～2 |
| 速度タイプ | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 |
| エンコーダ種類 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート |
| ストローク | 5：50mm ～ （50mm毎） |
| オプション | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 |
| コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON SSEL XSEL-P/Q |
| ケーブル長 | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| 第1配線 | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 |
| 第2配線 | |
| 出荷形態 | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | 300mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 350mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 400mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | **1L** | 1m | — |
| | **3L** | 3m | — |
| | **5L** | 5m | — |

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
　ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注 3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | **NM** | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | **SR** | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7R | | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～450mm | | 250～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～350mm | 400～450mm | 250～400mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 300mm/s | 230mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造 C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

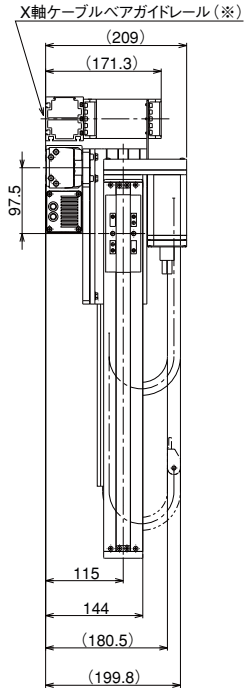
**ご注意**　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

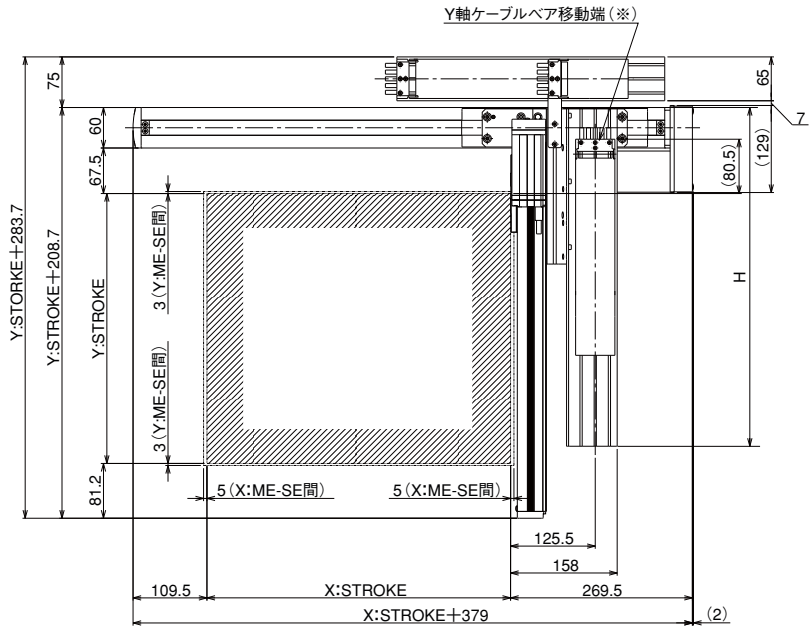
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

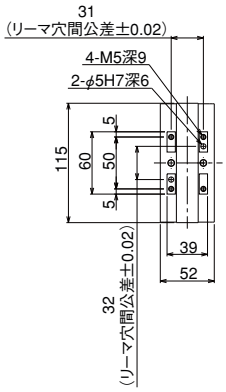
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

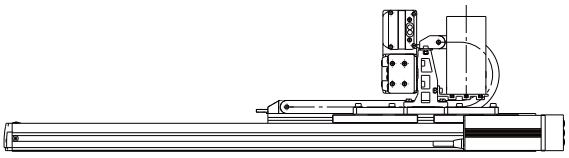


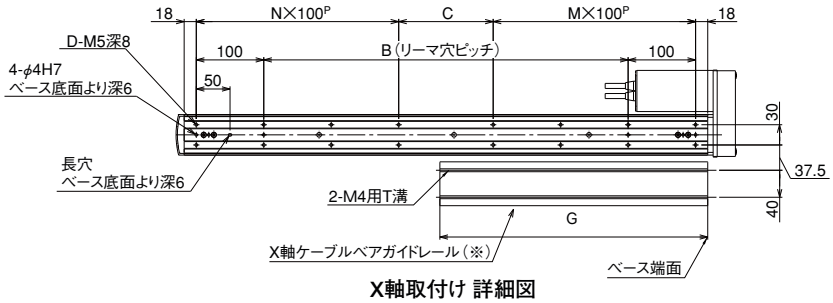

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークはX軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-SXBC2□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBC2□□S — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 600 mm　Y軸 200 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | 300mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 100mm | 4.5kg | 9.0kg |
| 150mm | 4.0kg | 8.0kg |
| 200mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7C | | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～600mm | | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～500mm | 550～600mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 300mm/s | 230mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



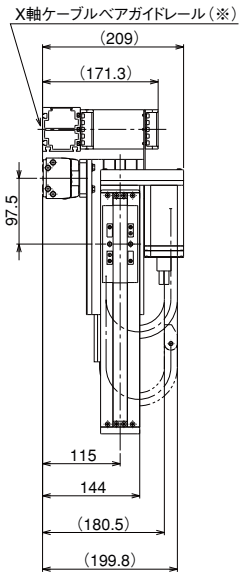
メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて →巻末-5

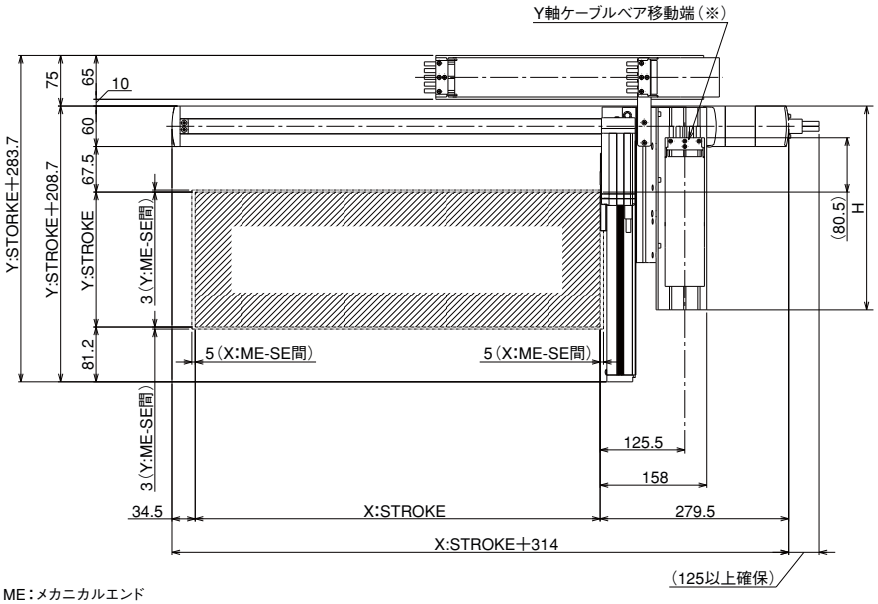
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

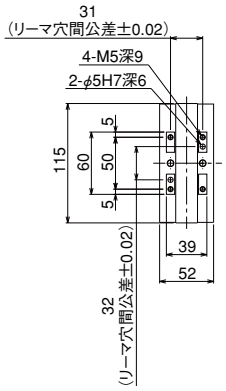
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

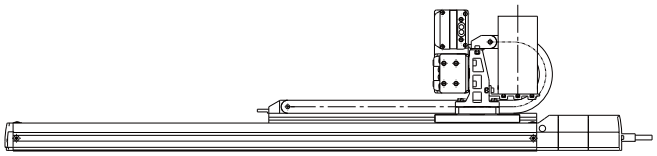


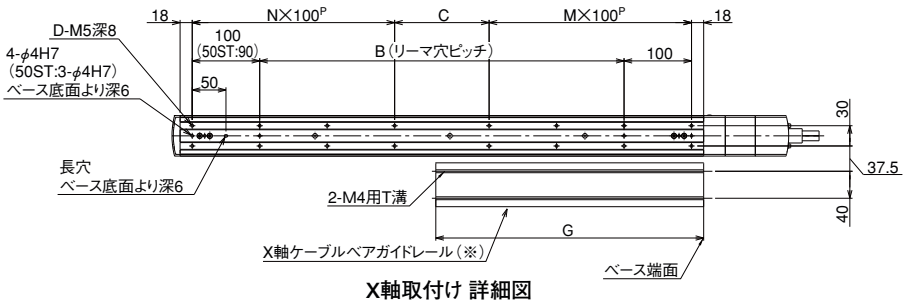

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 0 | 40 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 90 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 122 | 147 | 172 | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 |
|---|---|---|---|---|
| H | 150 | 200 | 250 | 300 |

# IK2-SXBC2□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS7C（ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBC2□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 450 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 600mm/s | 300mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 250mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 350mm | 3.0kg | 6.0kg |
| 400mm | 3.0kg | 6.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | |
|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～450 |
| | 標準価格 | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 250～400 | — |
| | 標準価格 | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS7C | | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～450mm | | 250～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～350mm | 400～450mm | 250～400mm |
| | 高速タイプ | 600mm/s | 470mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 300mm/s | 230mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 60W | | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ10mm 転造C10 | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。





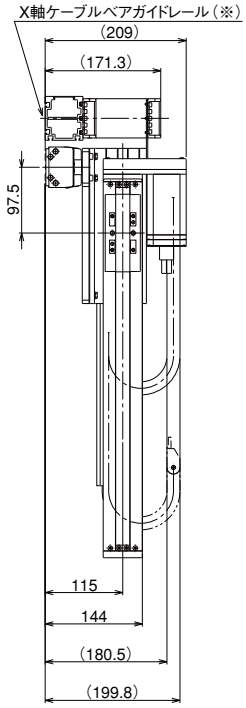
メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて →巻末-5

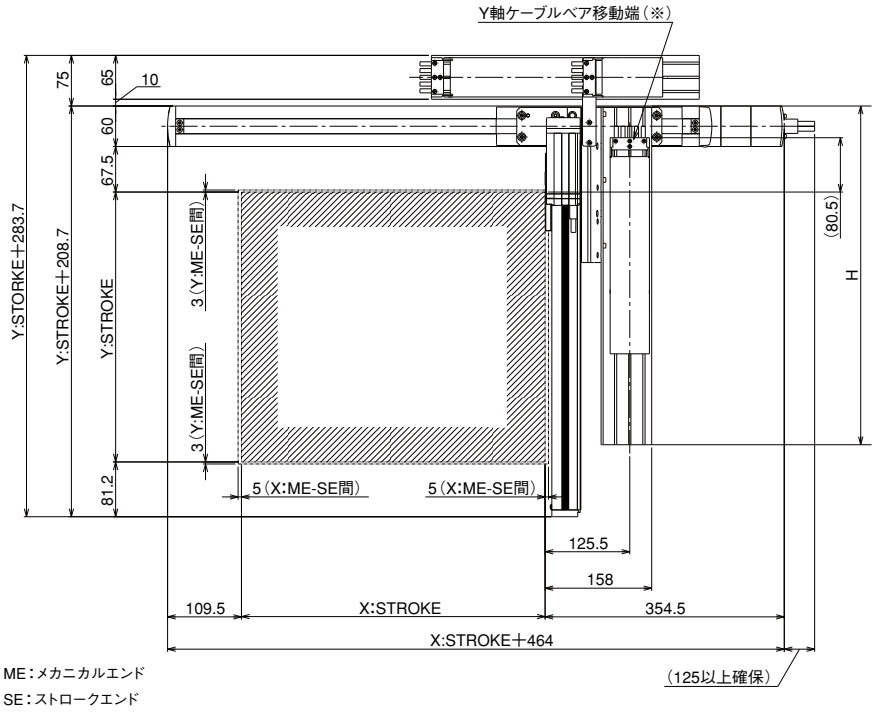
## 寸法図

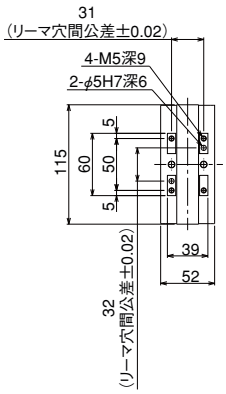
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

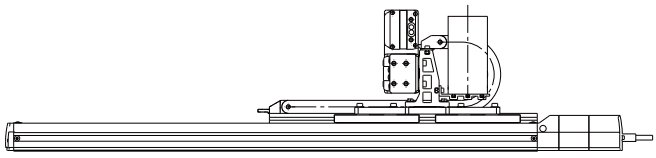
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



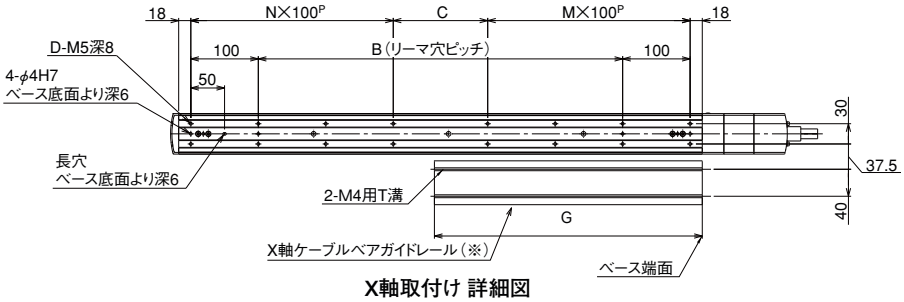




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(P372 参照)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| B | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 |
| C | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 | 190 | 40 | 90 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |
| M | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| G | 197 | 222 | 247 | 272 | 297 | 322 | 347 | 372 | 397 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| H | 350 | 400 | 450 | 500 |

# IK2-SXBB1□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸:SS8R（100W・折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBB1□□S — □ — □□ — □□ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 8.0kg | 16kg |
| 100mm | 8.0kg | 16kg |
| 150mm | 7.0kg | 15kg |
| 200mm | 7.0kg | 12.5kg |
| 250mm | 6.0kg | 9.0kg |
| 300mm | 6.0kg | 8.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | アブソリュート | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～1000mm | | | | | 50～300mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～300mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造 C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造 C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと） | | | | | |



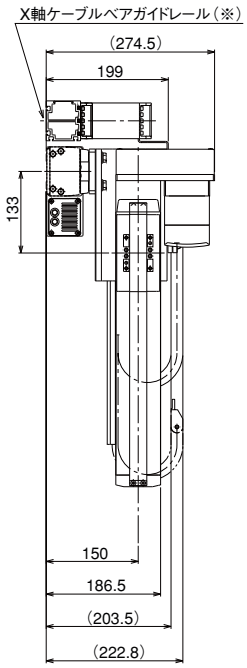
メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて →巻末-5

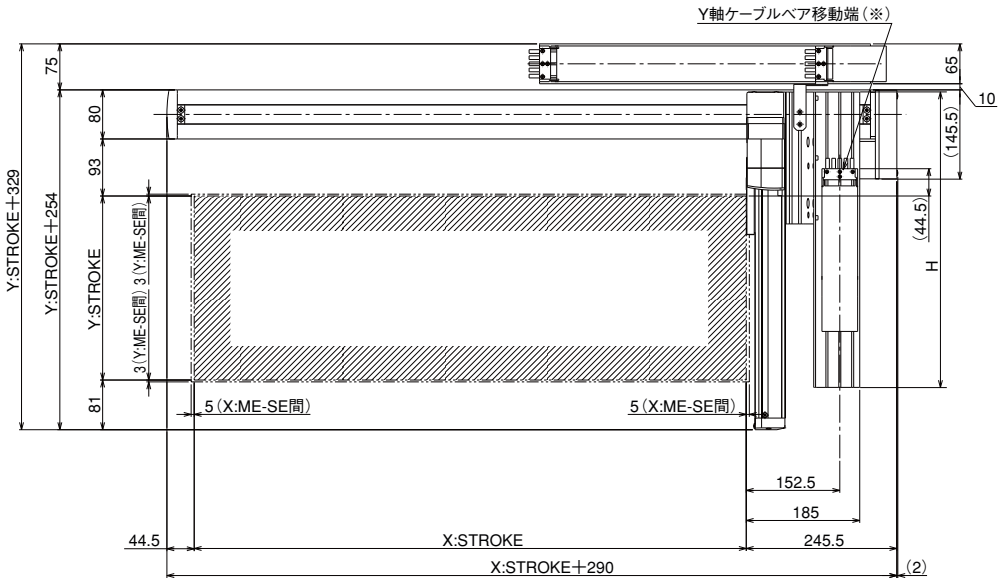
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

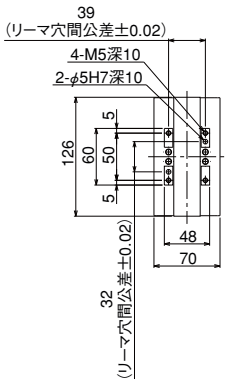
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



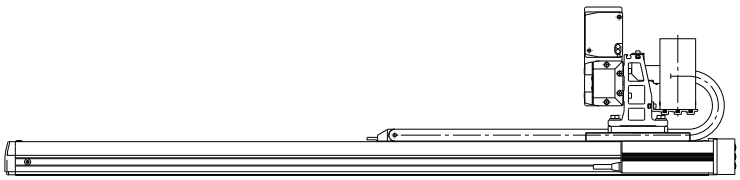



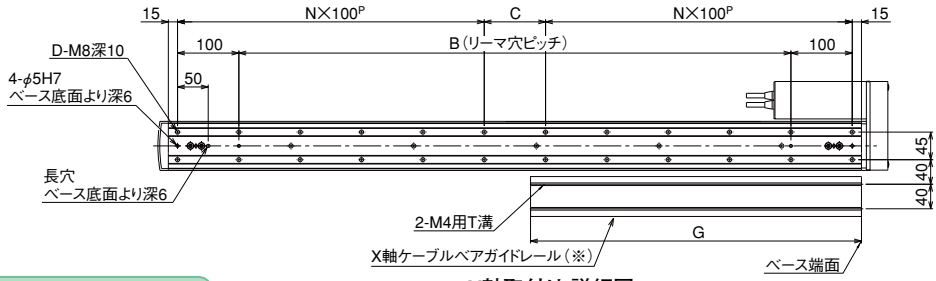

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図






X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBB1□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS8R（100W・折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBB1□□D — □ — □□ — □□ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 200mm | – | 15kg |
| 250mm | – | 12.5kg |
| 300mm | – | 12.5kg |
| 350mm | 6.0kg | 12kg |
| 400mm | 5.5kg | 10.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | アブソリュート | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | – | – | – |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | – |
| | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

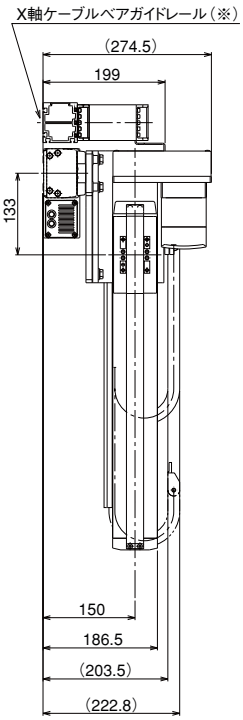
| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 200～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 200～400mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |

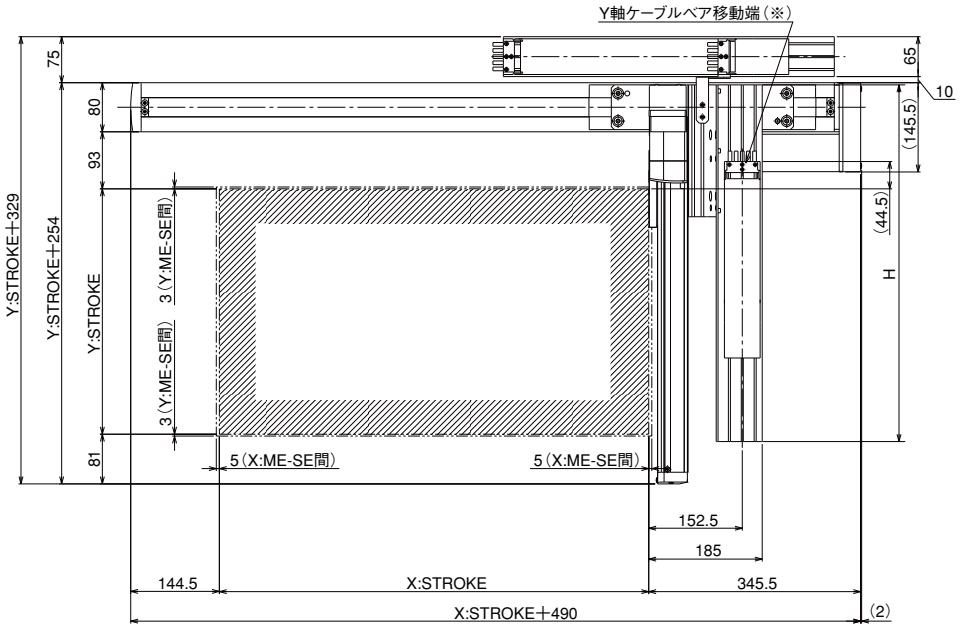
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

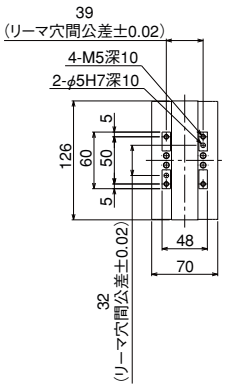
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

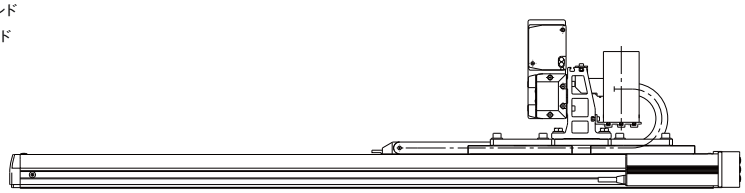


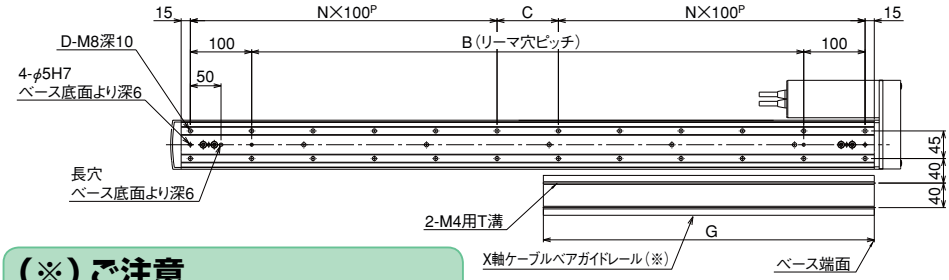




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図






X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| H | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBB2□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸:SS8C（100W・ストレート・シングルスライダ）
Y軸:SA7R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBB2□□S — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 8.0kg | 16kg |
| 100mm | 8.0kg | 16kg |
| 150mm | 7.0kg | 15kg |
| 200mm | 7.0kg | 12.5kg |
| 250mm | 6.0kg | 9.0kg |
| 300mm | 6.0kg | 8.0kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | アブソリュート | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

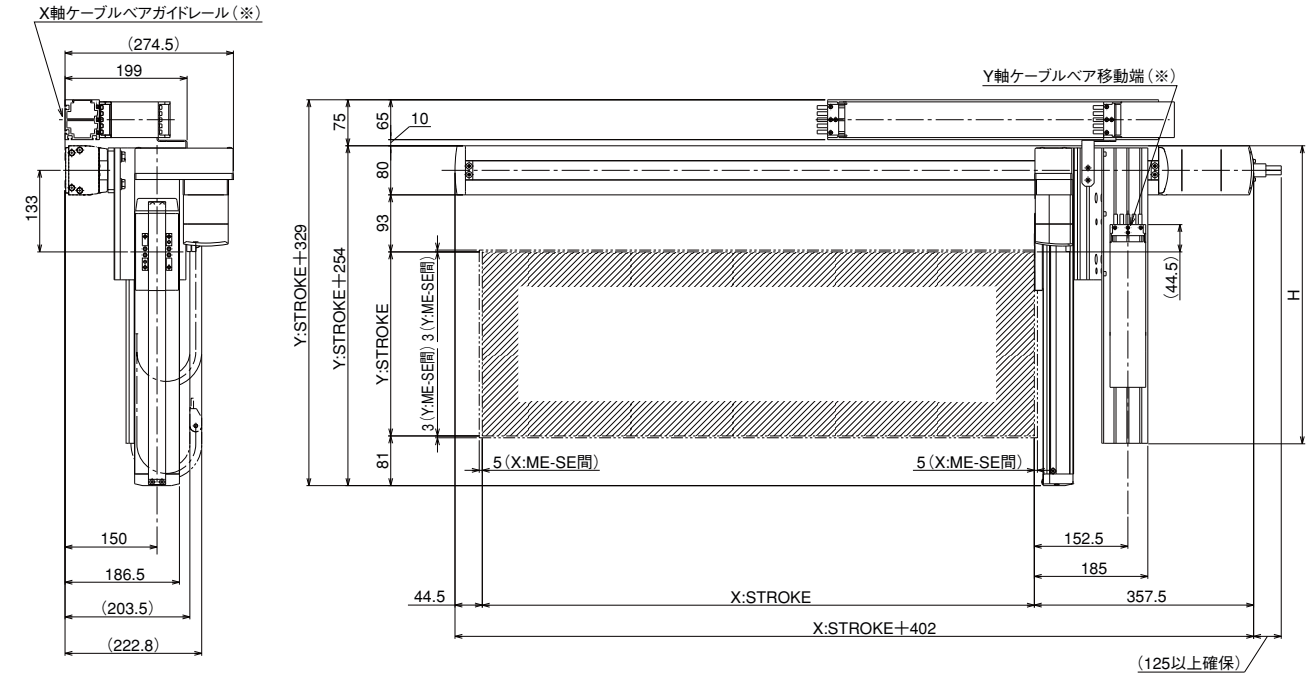
| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8C | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～1000mm | | | | | 50～300mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～300mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |

## 寸法図

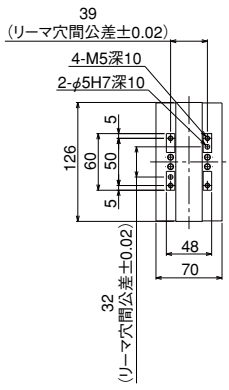
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

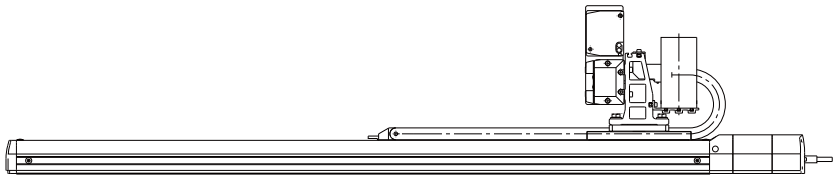
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



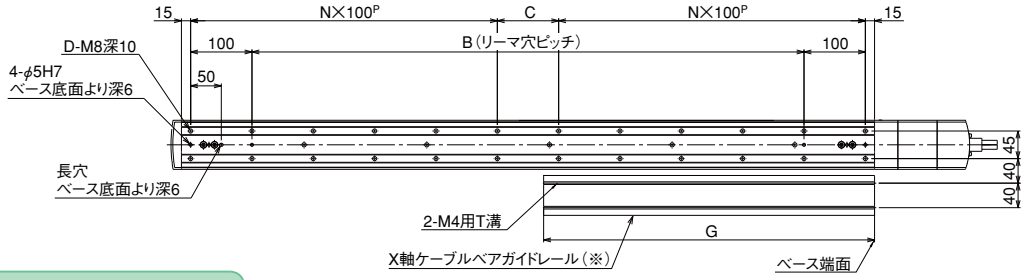

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBB2□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸:SS8C（100W・ストレート・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）

■型式項目

IK2 — SXBB2□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ：IK2
タイプ：SXBB2□□D
組合せ方向：1～4
速度タイプ：HH：X高速・Y高速　MM：X中速・Y中速
エンコーダ種類：□ I：インクリメンタル　A：アブソリュート
第1軸（X軸）：□ □ ストローク 5：50mm～（50mm毎）
第2軸（Y軸）：□ □ オプション NM：原点逆仕様　SR：スライダ部ローラ仕様
コントローラ：□ T1：XSEL-J/K　T2：SCON　SSEL　XSEL-P/Q
ケーブル長：□ 1L：1m　3L：3m　5L：5m　□L：□m
第1配線：□ N：ケーブルのみ　CT：ケーブルベア付
第2配線：□
出荷形態：□ K：部品　A：組立済

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 800mm/s | 400mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 200mm | – | 15kg |
| 250mm | – | 12.5kg |
| 300mm | – | 12.5kg |
| 350mm | 6.0kg | 12kg |
| 400mm | 5.5kg | 10.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | アブソリュート | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | – | – | – |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | – |
| | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

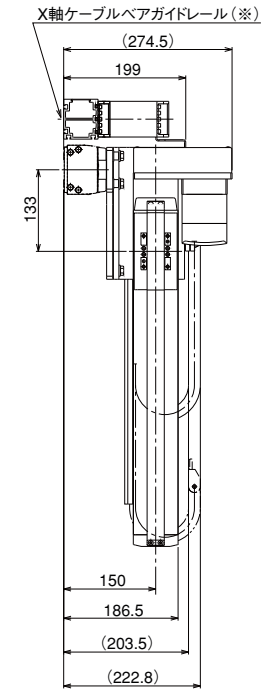
| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8C | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 200～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 200～400mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 400mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |

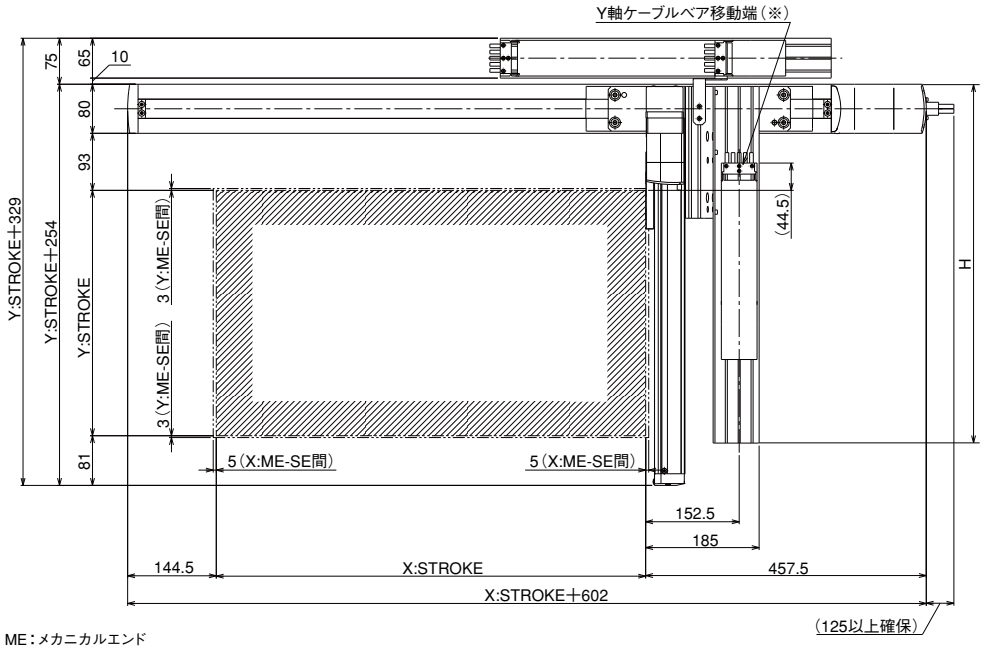
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

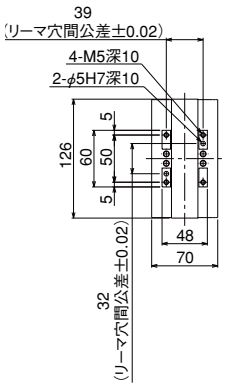
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

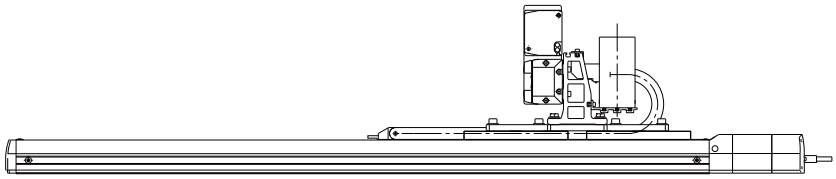


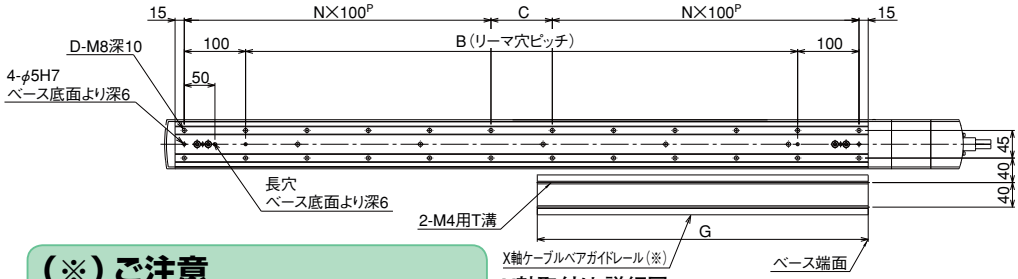

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| H | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBA1□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸:SS8R（150W･折り返し･シングルスライダ）
Y軸：SS8R（100W・折り返し）

## ■型式項目

シリーズ IK2 ― タイプ SXBA1□□S ― エンコーダ種類 □ ― 第1軸（X軸）□ □ ― 第2軸（Y軸）□ □ ― コントローラ □ ― ケーブル □ ― □ ― □ ― 出荷形態 □

- 組合せ方向：1～2
- 速度タイプ：HH：X高速・Y高速　MM：X中速・Y中速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル　A：アブソリュート
- ストローク：5：50㎜ ～（50mm毎）
- オプション：NM：原点逆仕様　SR：スライダ部ローラ仕様
- コントローラ：T1：XSEL-J/K　T2：SCON　SSEL　XSEL-P/Q
- ケーブル長：1L：1m　3L：3m　5L：5m　□L：□m
- 第1配線・第2配線：N：ケーブルのみ　CT：ケーブルベア付
- 出荷形態：K：部品　A：組立済

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第１配線・第２配線ともケーブルベア付の場合

## ■最大ストローク

X軸 1000 mm　　Y軸 350 mm

## ■最大速度

※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 1000mm/s | 500mm/s |

## ■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 12kg | 24kg |
| 100mm | 12kg | 20.5kg |
| 150mm | 11.5kg | 15.5kg |
| 200mm | 11kg | 12.5kg |
| 250mm | 10kg | － |
| 300mm | 8.5kg | － |
| 350mm | 7kg | － |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | アブソリュート | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 |
| X軸ストローク | 50 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 100 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 150 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 200 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 250 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 300 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 350 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 400 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 450 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 500 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 550 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 600 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 650 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 700 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 750 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 800 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 850 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 900 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 950 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |
| | 1000 | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － | － |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| － |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | － | － | － | － |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | － | － |
| | 標準価格 | － | － | － | － |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | **1L** | 1m | － |
| | **3L** | 3m | － |
| | **5L** | 5m | － |

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注 3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | **NM** | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | **SR** | － |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SS8R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～1000mm | | | | | 50～350mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～350mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 1000mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 500mm/s |
| モータ出力 | | 150W | | | | | 100W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |



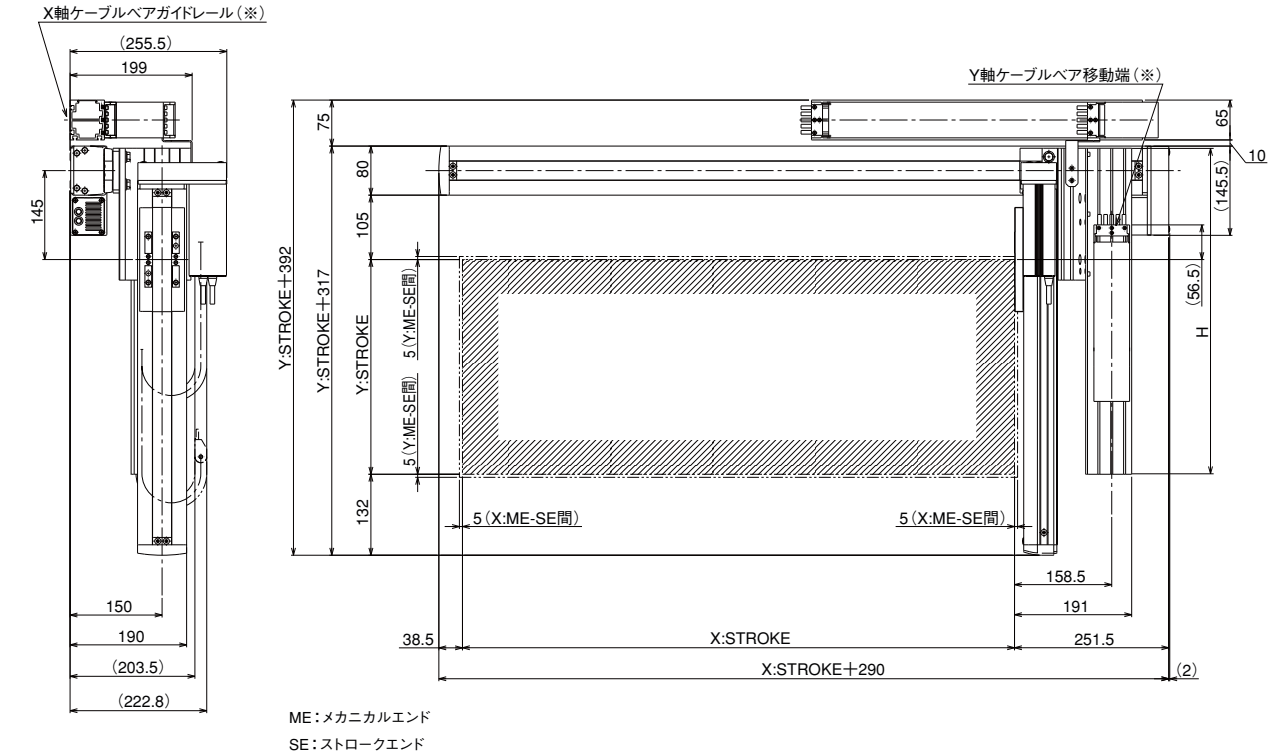
メンテナンス部品　－　　寿命とモーメントについて　→巻末-5

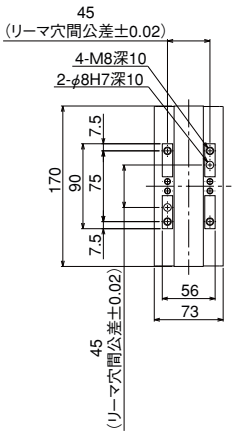
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

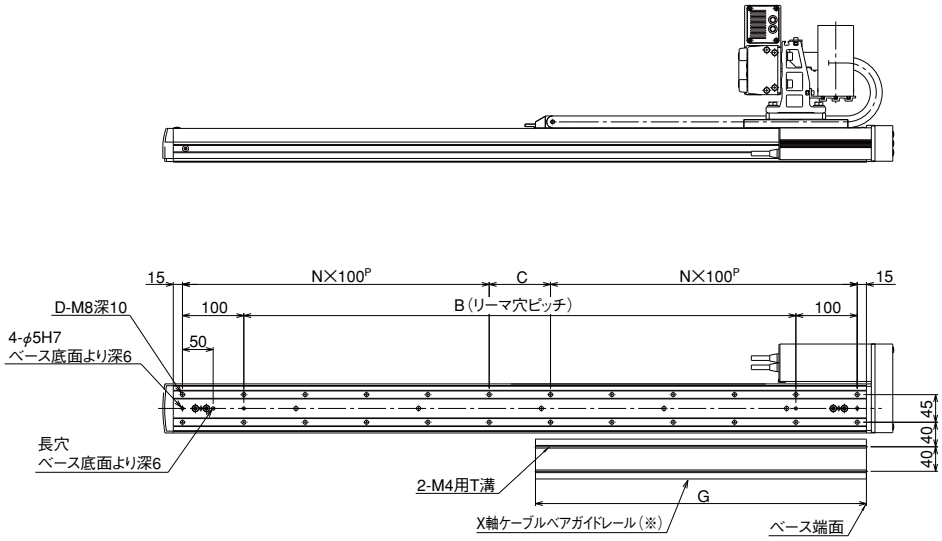
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。




Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# IK2-SXBA1□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS8R（150W・折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SS8R（100W・折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBA1□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 1000mm/s | 500mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 100mm | – | 24kg |
| 150mm | – | 24kg |
| 200mm | – | 23kg |
| 250mm | – | 19kg |
| 300mm | 11kg | 16kg |
| 350mm | 10.5kg | 13.5kg |
| 400mm | 10kg | 11.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | アブソリュート | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | – | – | – |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | – |
| | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SS8R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 100～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 100～400mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 1000mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 500mm/s |
| モータ出力 | | 150W | | | | | 100W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |



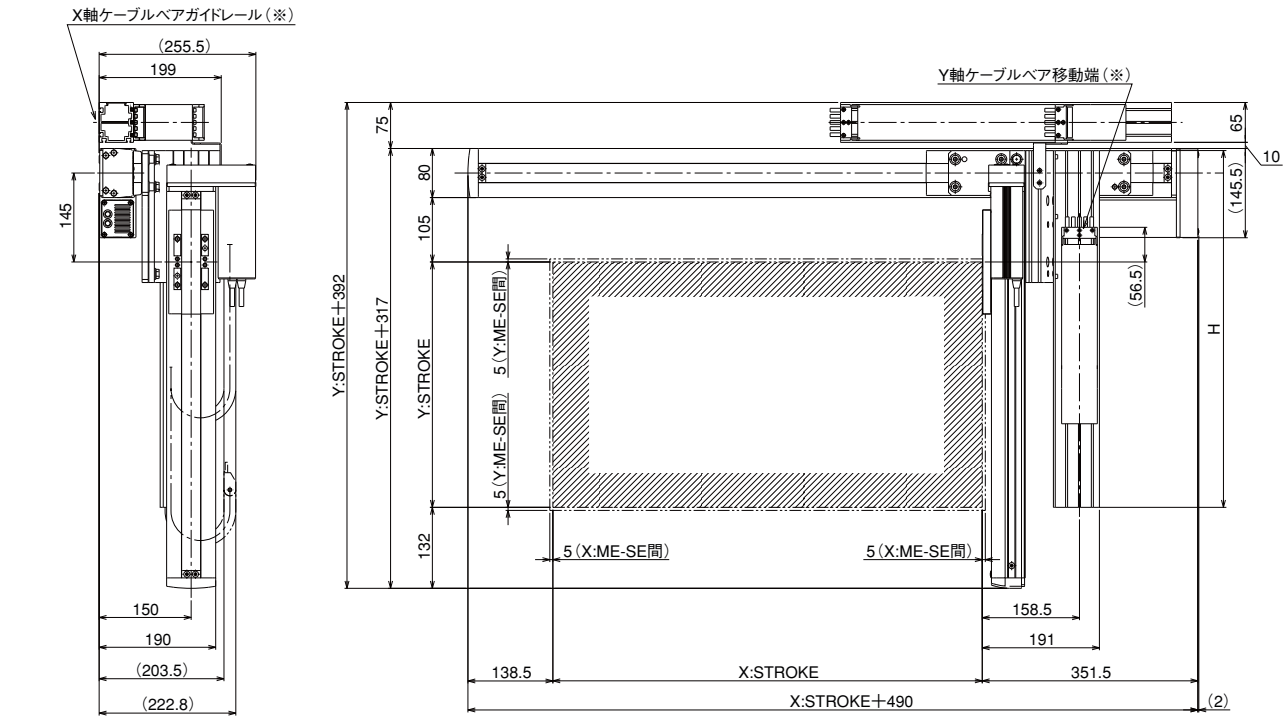
メンテナンス部品 –　寿命とモーメントについて →巻末-5

## 寸法図

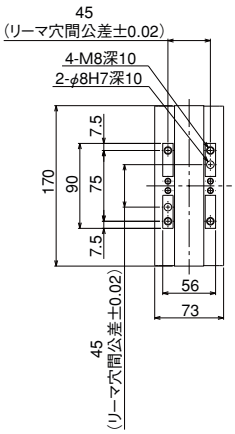
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

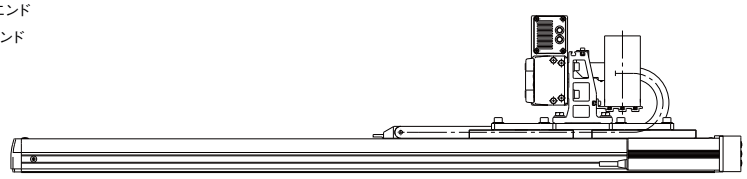
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

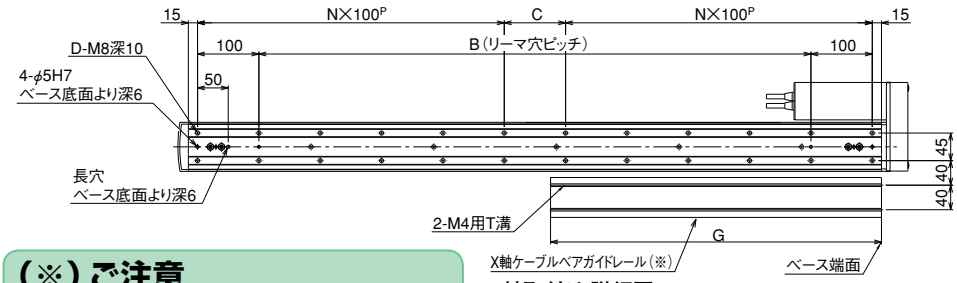



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Y軸スライダ 詳細図






X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBA2□□S

RCS2　2軸組合せ　X軸：SS8C（150W・ストレート・シングルスライダ）
Y軸：SS8R（100W・折り返し）

■型式項目

IK2 — SXBA2□□S — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | | エンコーダ種類 | 第1軸（X軸） | | 第2軸（Y軸） | | コントローラ | ケーブル長 | ケーブル | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | | オプション | | コントローラ | ケーブル長 | | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
| | 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 350 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 1000mm/s | 500mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 50mm | 12kg | 24kg |
| 100mm | 12kg | 20.5kg |
| 150mm | 11.5kg | 15.5kg |
| 200mm | 11kg | 12.5kg |
| 250mm | 10kg | — |
| 300mm | 8.5kg | — |
| 350mm | 7kg | — |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | アブソリュート | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | — | — | — | — |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 50～200 | 250～300 | — | — |
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

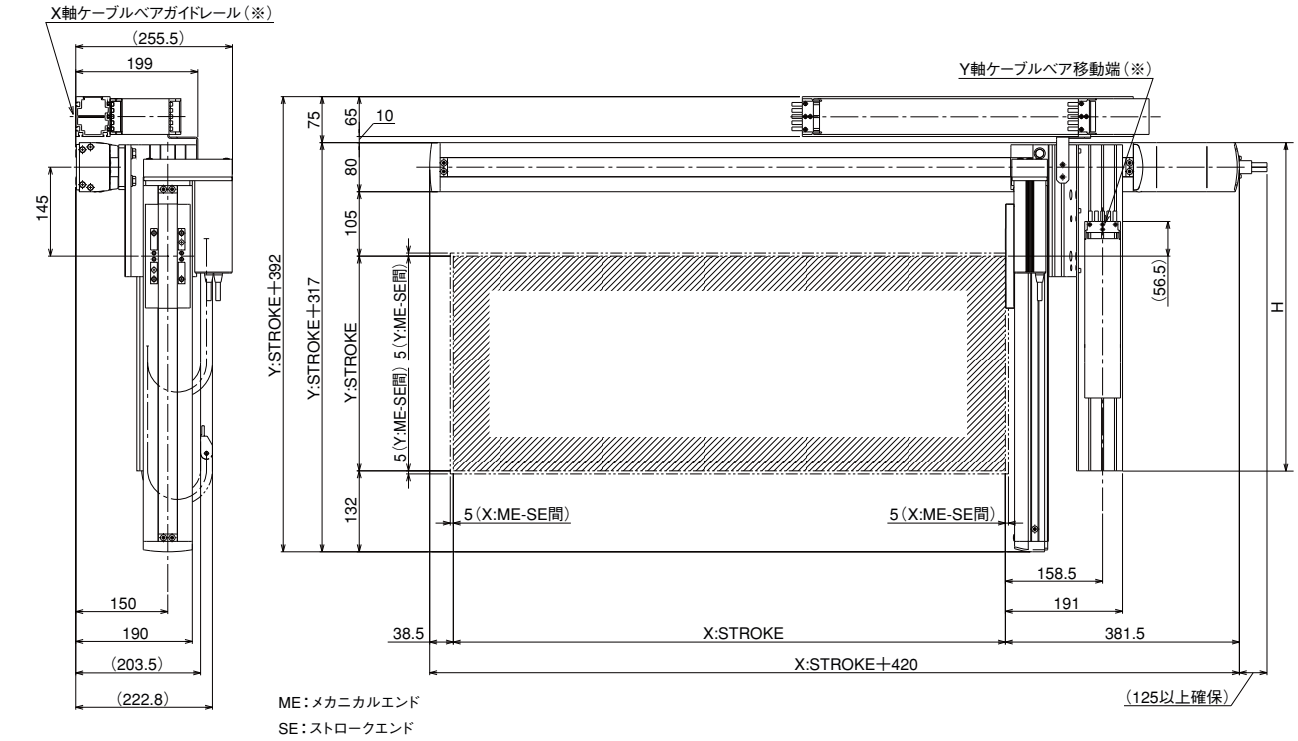
| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8C | | | | | RCS2-SS8R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～1000mm | | | | | 50～350mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～350mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 1000mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 500mm/s |
| モータ出力 | | 150W | | | | | 100W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |

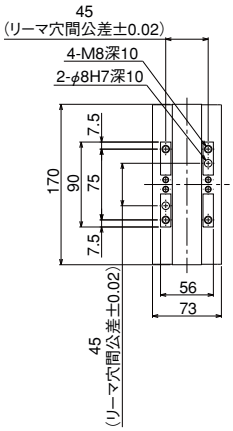
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

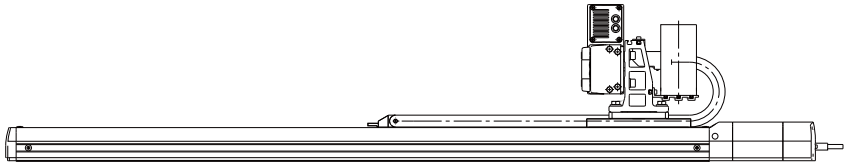
2 次元 CAD　RoHS

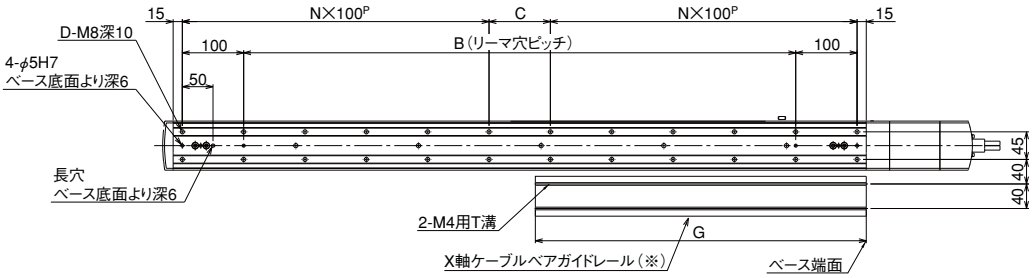
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。




Y軸スライダ 詳細図






X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXBA2□□D

RCS2　2軸組合せ　X軸:SS8C（150W・ストレート・ダブルスライダ）
Y軸:SS8R（100W・折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXBA2□□D — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Y高速<br>MM：X中速・Y中速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照ください。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm　　Y軸 400 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ |
|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | 500mm/s |
| Y軸 | 1000mm/s | 500mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速 | X中速・Y中速 |
|---|---|---|
| 100mm | – | 24kg |
| 150mm | – | 24kg |
| 200mm | – | 23kg |
| 250mm | – | 19kg |
| 300mm | 11kg | 16kg |
| 350mm | 10.5kg | 13.5kg |
| 400mm | 10kg | 11.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | アブソリュート | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Y軸ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | X軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～800 |
| | 標準価格 | – | – | – |
| 第2配線（Y軸の横） | Y軸ストローク | 200 | 250～400 | – |
| | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8C | | | | | RCS2-SS8R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 100～400mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 100～400mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 1000mm/s |
| | 中速タイプ | 500mm/s | 480mm/s | 380mm/s | 310mm/s | 255mm/s | 500mm/s |
| モータ出力 | | 150W | | | | | 100W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm<br>中速タイプ：10mm | | | | | |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |



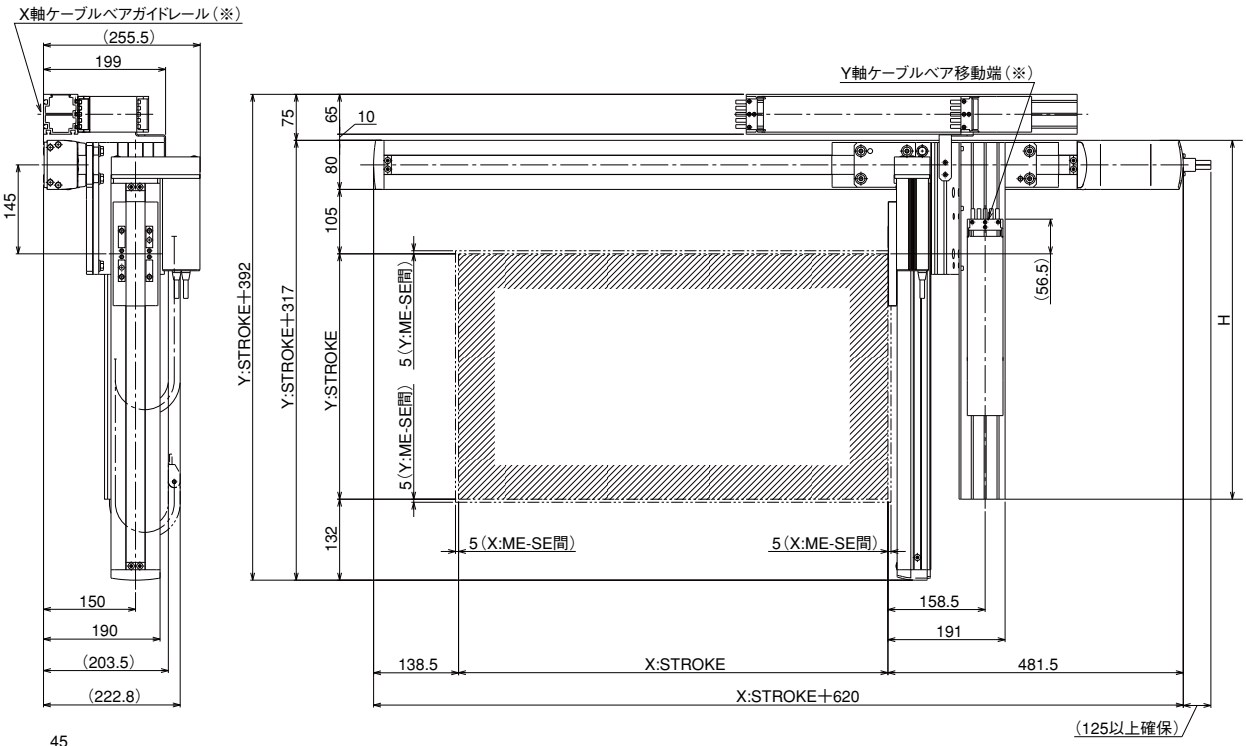
メンテナンス部品 –　寿命とモーメントについて →巻末-5

## 寸法図

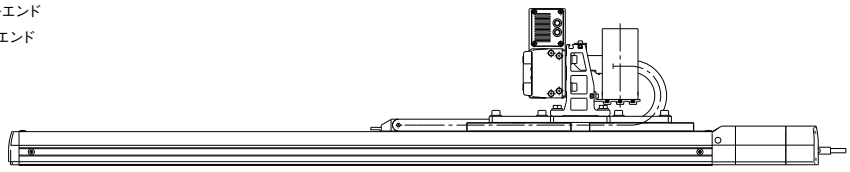
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

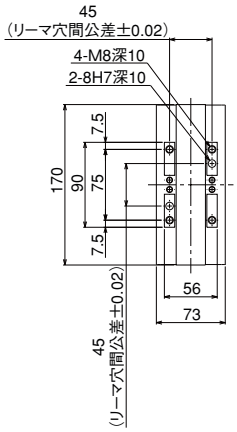
2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。

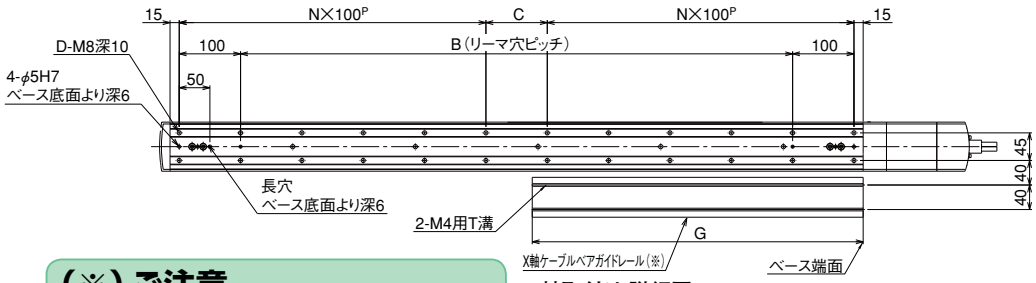



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






Y軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**（※）ご注意**
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。
また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。（P372 参照）

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK2-SXZB1□□S

RCS2　2軸XZ組合せ　X軸:SS8R(100W・折り返し・シングルスライダ)
Z軸:SA7R(折り返し)

■型式項目

IK2 — SXZB1□□S — □ — □□ — □B□ — □ — □ — □ — N — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 第1軸(X軸) | 第2軸(Z軸) | コントローラ | ケーブル | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | SXZB1□□S | □ | □□ | □B□ | □ | □ | □ | N | □ |

- 組合せ方向：1～4
- 速度タイプ：HH：X高速・Z高速／HM：X高速・Z中速／HL：X高速・Z低速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル／A：アブソリュート
- ストローク：5：50mm～(50mm毎)
- オプション：B：ブレーキ／NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- コントローラ：T1：XSEL-J/K／T2：SCON／SSEL／XSEL-P/Q
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線：N
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線ケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Z軸 250 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

| | 高速タイプ | 中速タイプ | 低速タイプ |
|---|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | — | — |
| Z軸 | 800mm/s | 400mm/s | 200mm/s |

■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z軸高速 リード16 | Z軸中速 リード8 | Z軸低速 リード4 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 100mm | 2.0kg | 4.0kg | 7.0kg |
| 150mm | 2.0kg | 3.5kg | 5.0kg |
| 200mm | 2.0kg | 3.5kg | 4.0kg |
| 250mm | 1.5kg | 2.5kg | 3.0kg |

## ストローク別価格表(標準価格)

| | | インクリメンタル | | | | | アブソリュート | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

| 2軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| 第1配線(X軸の横) | X軸ストローク | 150～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
|---|---|---|---|---|---|
| | 標準価格 | — | — | — | — |

## ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表(標準価格)

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Z軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク(50mm毎) | | 50～1000mm | | | | | 50～250mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～250mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | — | — | — | 400mm/s |
| | 低速タイプ | — | — | — | — | — | 200mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ:20mm | | | | | 高速タイプ:16mm<br>中速タイプ:8mm<br>低速タイプ:4mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85%RH以下(結露無きこと) | | | | | |



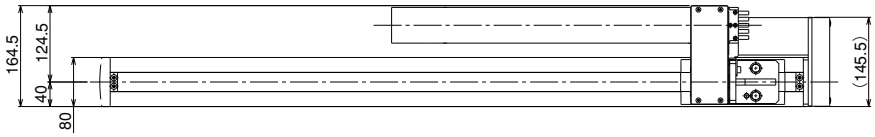
メンテナンス部品 — 　寿命とモーメントについて →巻末-5

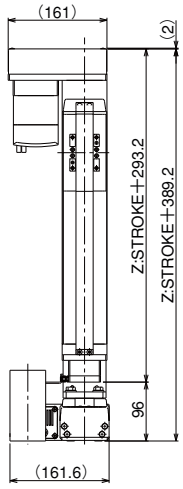
## 寸法図

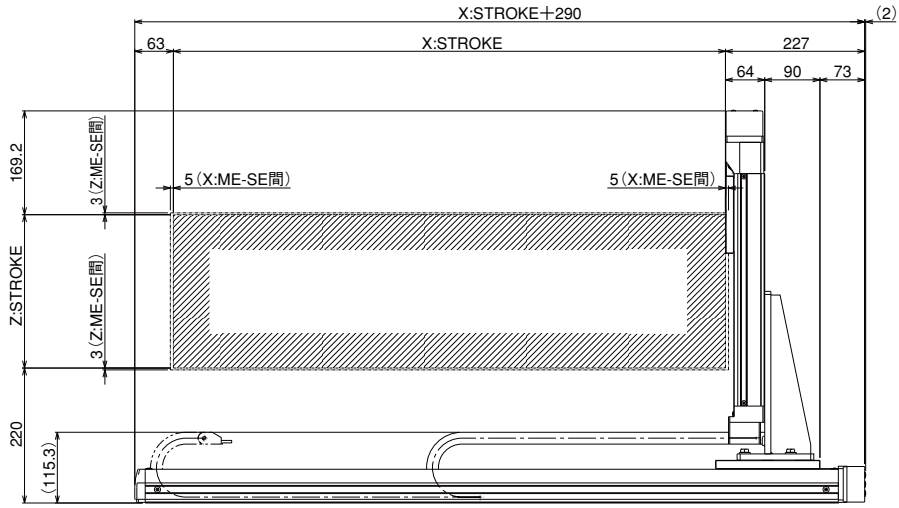
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

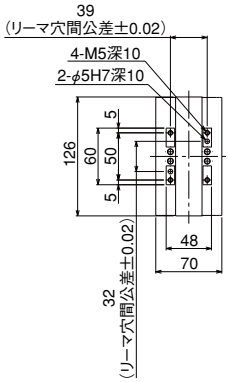
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



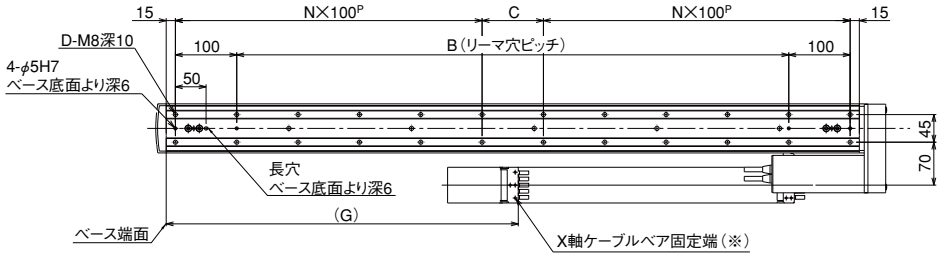




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

**(※) ご注意**
X 軸ケーブルベアの固定端は、お客様にて X 軸取付面に固定して下さい。(P372 参照) (ケーブルベアガイドレールはありません)

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | – | – | 199 | 224 | 249 | 274 | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

※ X：50ST、100ST 時のベア設定はありません。

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# IK2-SXZB1□□D

RCS2　2軸XZ組合せ X軸：SS8R（100W・折り返し・ダブルスライダ）
Z軸：SA7R（折り返し）

## ■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK2 — SXZB1□□D — □ — □ □ — □ B□ — □ — □ — □ — N — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～4 | HH：X高速・Z高速<br>HM：X高速・Z中速<br>HL：X高速・Z低速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | B：ブレーキ<br>NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線ケーブルベア付の場合

## ■最大ストローク

X軸 800 mm　　Z軸 300 mm

## ■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | 高速タイプ | 中速タイプ | 低速タイプ |
|---|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | – | – |
| Z軸 | 800mm/s | 400mm/s | 200mm/s |

## ■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z軸高速 リード16 | Z軸中速 リード8 | Z軸低速 リード4 |
|---|---|---|---|
| 150mm | – | – | 7.0kg |
| 200mm | – | – | 7.0kg |
| 250mm | – | – | 5.5kg |
| 300mm | 1.5kg | 3.0kg | 5.5kg |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | アブソリュート | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 150 | 200 | 250 | 300 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 100 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 150 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 200 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 250 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 350 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 400 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 450 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 500 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 550 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 650 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 700 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 750 | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 800 | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 2軸 |
|---|
| – |

## ケーブルベア

| | X軸ストローク | 150～300 | 350～600 | 650～800 |
|---|---|---|---|---|
| 第1配線（X軸の横） | 標準価格 | – | – | – |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | – |
| | 3L | 3m | – |
| | 5L | 5m | – |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
　ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | – |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Z軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 150～300mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 150～300mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | – | – | – | – | – | 400mm/s |
| | 低速タイプ | – | – | – | – | – | 200mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm | | | | | 高速タイプ：16mm<br>中速タイプ：8mm<br>低速タイプ：4mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | |



メンテナンス部品 –　寿命とモーメントについて →巻末-5

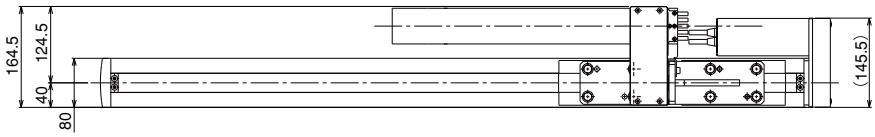
2014_10

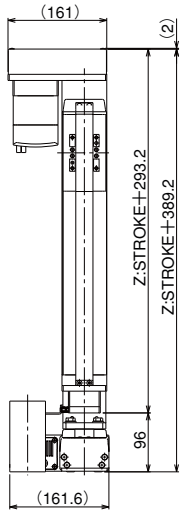
## 寸法図

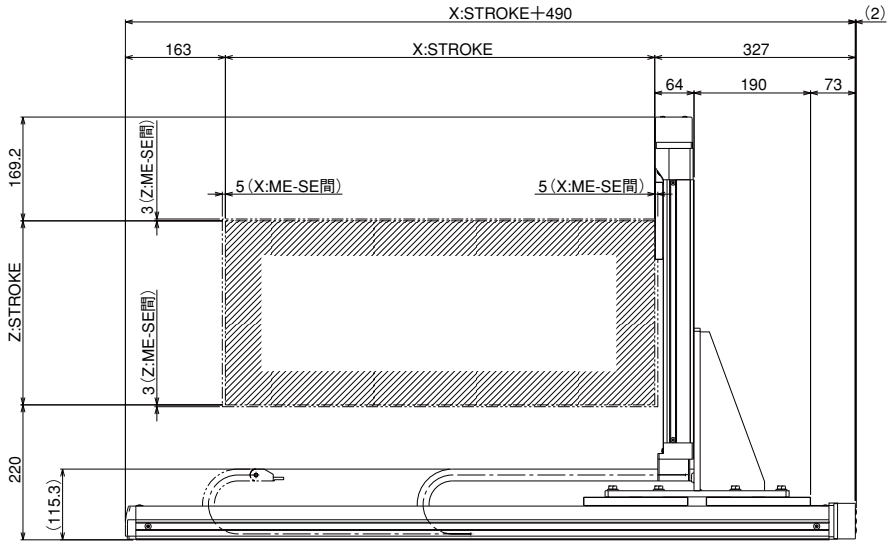
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

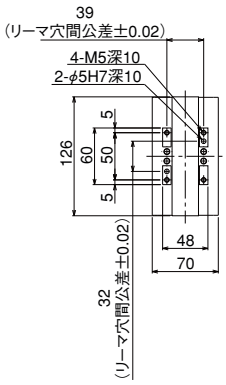
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。



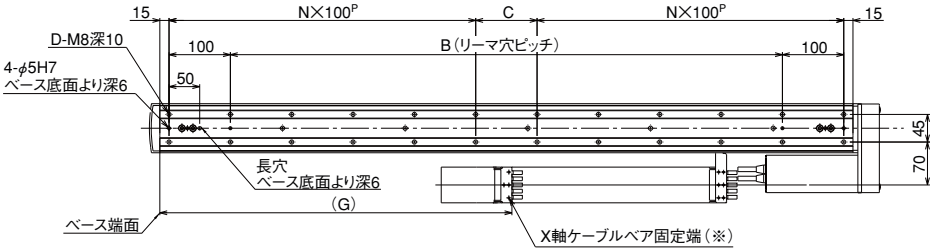




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図




X軸取付け 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

### ご注意

X 軸ケーブルベアの固定端は、お客様にて X 軸取付面に取り付けとなります。(P372 参照)((ケーブルベアガイドレールはありません)

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | – | – | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

※ X：50ST、100ST 時のベア設定はありません。

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# IK2-SYBB1□□S

RCS2　2軸YZ組合せ Y軸:SS8R(100W・折り返し・シングルスライダ)
Z軸:SA7R(折り返し)

■型式項目

IK2 — SYBB1□□S — □ — □ □ — □ B□ — □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 第1軸(Y軸) | 第2軸(Z軸) | コントローラ | ケーブル | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IK2 | SYBB1□□S | □ | □ □ | □ B□ | □ | □ □ □ | □ |

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HH:Y高速・Z高速<br>HM:Y高速・Z中速<br>HL:Y高速・Z低速 | I:インクリメンタル<br>A:アブソリュート | 5:50mm<br>～<br>(50mm毎) | B:ブレーキ<br>NM:原点逆仕様<br>SR:スライダ部ローラ仕様 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L:1m<br>3L:3m<br>5L:5m<br>□L:□m | N:ケーブルのみ<br>CT:ケーブルベア付 | | K:部品<br>A:組立済 |

※型式項目の内容は291ページをご参照ください。

第1配線、第2配線ともケーブルベア付の場合

■最大ストローク

Y軸 1000 mm　Z軸 300 mm

■最大速度　※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

| | 高速タイプ | 中速タイプ | 低速タイプ |
|---|---|---|---|
| Y軸 | 1000mm/s | – | – |
| Z軸 | 800mm/s | 400mm/s | 200mm/s |

■最大可搬質量

| Z軸ストローク | Z軸高速 リード16 | Z軸中速 リード8 | Z軸低速 リード4 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 100mm | 2.0kg | 4.0kg | 8.0kg |
| 150mm | 2.0kg | 3.5kg | 7.0kg |
| 200mm | 2.0kg | 3.5kg | 7.0kg |
| 250mm | 1.5kg | 3.0kg | 6.0kg |
| 300mm | 1.5kg | 3.0kg | 5.5kg |

## ストローク別価格表(標準価格)

| | | インクリメンタル | | | | | | アブソリュート | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | Z軸ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| Y軸ストローク | 50 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 150 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 250 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 350 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 400 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 450 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 500 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 550 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 650 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 700 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 750 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 800 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 850 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 900 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 950 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| | 1000 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

| 2軸 |
|---|
| – |

## ケーブルベア

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 第1配線(Y軸の横) | Y軸ストローク | 50～300 | 350～600 | 650～900 | 950～1000 |
| | 標準価格 | – | – | – | – |
| 第2配線(Z軸の横) | Z軸ストローク | 50～200 | 250～300 | – | – |
| | 標準価格 | – | – | – | – |

## ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | – |
| | 3L | 3m | – |
| | 5L | 5m | – |

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。
注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3.上記以外の長さにつきましては372ページをご覧ください。

## オプション価格表(標準価格)

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | – |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

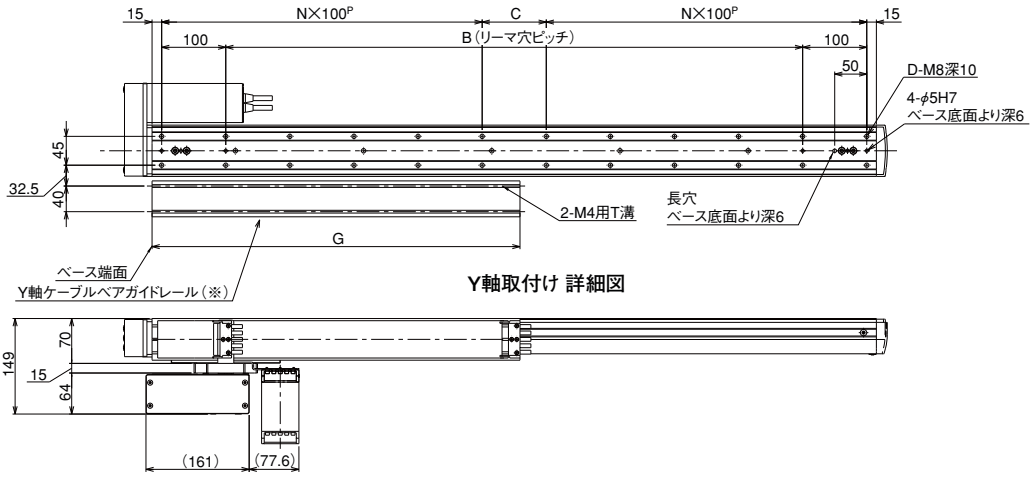
| 項目 | | Y軸 | | | | | Z軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R |
| ストローク(50mm毎) | | 50～1000mm | | | | | 50～300mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～300mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | – | – | – | – | – | 400mm/s |
| | 低速タイプ | – | – | – | – | – | 200mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ:20mm | | | | | 高速タイプ:16mm<br>中速タイプ:8mm<br>低速タイプ:4mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85%RH以下(結露無きこと) | | | | | |

## 寸法図

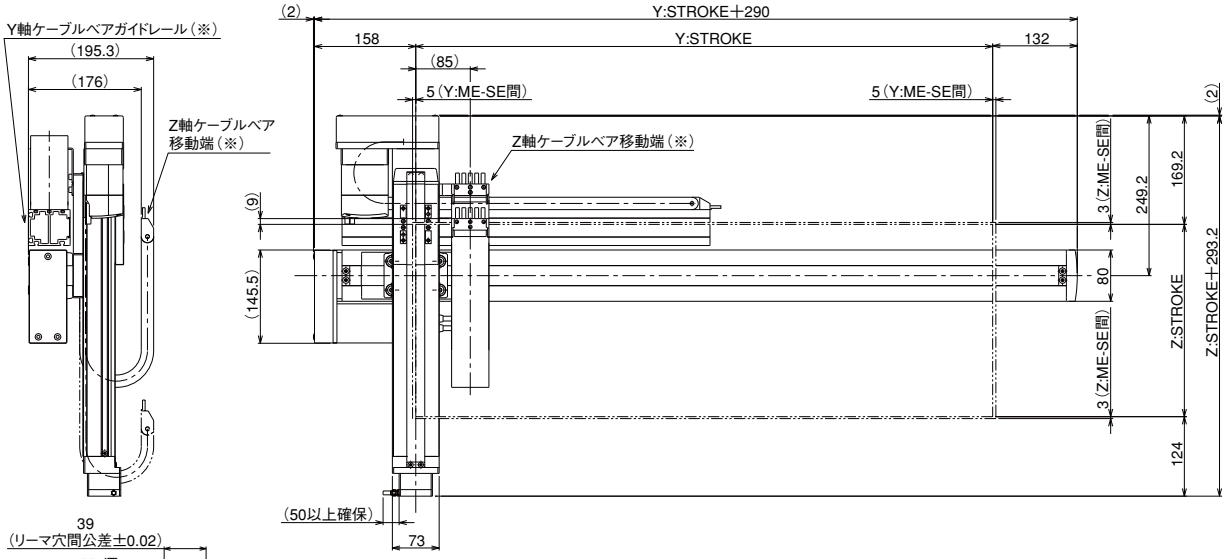
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

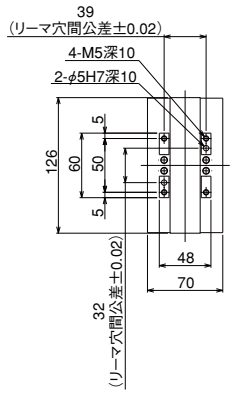
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線、第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は 372 ページをご覧ください。




Y軸取付け 詳細図




ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図

Y軸ベース底面長穴 詳細図

### （※）ご注意

Y 軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にて Y 軸取付面に固定となります。
また Z 軸ケーブルベアの移動端も Z 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 149 | 174 | 199 | 224 | 249 | 274 | 299 | 324 | 349 | 374 | 399 | 424 | 449 | 474 | 499 | 524 | 549 | 574 | 599 | 624 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK3-PBBG1□□S

RCP2 3軸 XYB＋Z軸ベース固定　組合せ
X軸：SS8R（折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し） Z軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

IK3 — PBBG1□□S — □ — □□ — □□ — □□ B□ — P1 — □ – □ – □ – □

シリーズ：IK3
タイプ：PBBG1□□S
エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — 第3軸（Z軸）
コントローラ：P1
ケーブル
出荷形態

組合せ方向：1～2
速度タイプ：HHH：X高速・Y高速・Z高速
HHM：X高速・Y高速・Z中速
HHL：X高速・Y高速・Z低速
エンコーダ種類：I：インクリメンタル
ストローク：5：50mm ～ （50mm毎）
オプション：B：ブレーキ
NM：原点逆仕様
SR：スライダ部ローラ仕様
ケーブル長：1L：1m　3L：3m　5L：5m　□L：□m
第1配線：N：ケーブルのみ　CT：ケーブルベア付
第2配線
出荷形態：K：部品　A：組立済

※型式項目の内容は 292 ページをご参照ください。

ケーブルベア付の場合（第3配線のケーブルベア付はありません）

■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm　Z軸 200 mm

■最大速度

| | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| X軸 | 220mm/s | | |
| Y軸 | 420mm/s | | |
| Z軸 | 500mms | 250mm/s | 125mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 1.0kg | 2.0kg | 4.0kg |
| 100mm | | | |
| 150mm | | | |
| 200mm | | | |
| 250mm | | | |
| 300mm | | | |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 50 | | | | 100 | | | | 150 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

| | | インクリメンタル | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 200 | | | | 250 | | | | 300 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 3軸 |
|---|
| — |

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸、第3軸はロボットケーブルになります。
注2. 第2軸／第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## ケーブルベア

| | | Y軸ストローク | |
|---|---|---|---|
| | | 50～200 | 250～300 |
| X軸ストローク | 50～400 | — | — |
| | 450～600 | — | — |
| | 650～800 | — | — |
| | 850～1000 | — | — |

注）第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかのどちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |



メンテナンス部品 — 寿命とモーメントについて →巻末-5

## スペック

| 項目 | X 軸 | Y 軸 | Z 軸 |
|---|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm 毎） | 50 ～ 1000mm | 50 ～ 300mm | 50 ～ 200mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：220mm/s | 高速タイプ：420mm/s | 高速タイプ：500mm/s<br>中速タイプ：250mm/s<br>低速タイプ：125mm/s |
| モータサイズ | 56 □ | 56 □ | 42 □ |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm | 高速タイプ：16mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm<br>低速タイプ：3mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造 C10 | ボールネジ φ12mm 転造 C10 | ボールネジ φ10mm 転造 C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm | | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ | |
| 使用周囲温度・湿度 | 0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと） | | |

## 適応コントローラ仕様

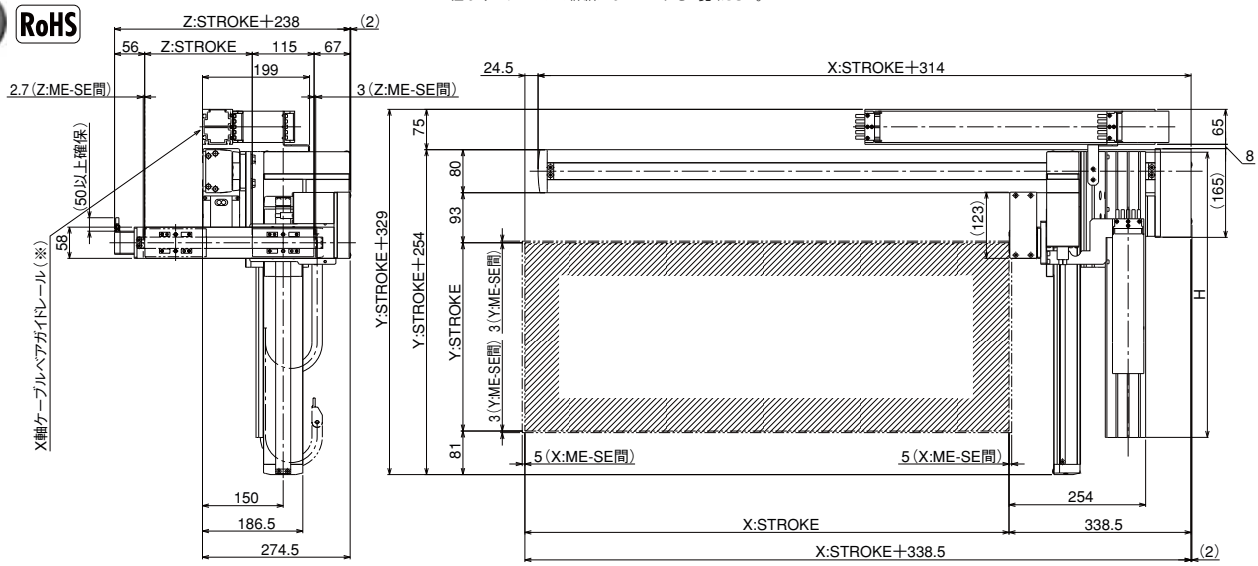
P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

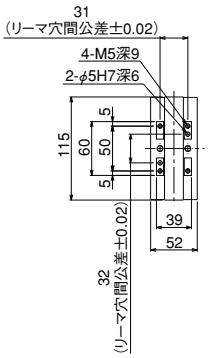
## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

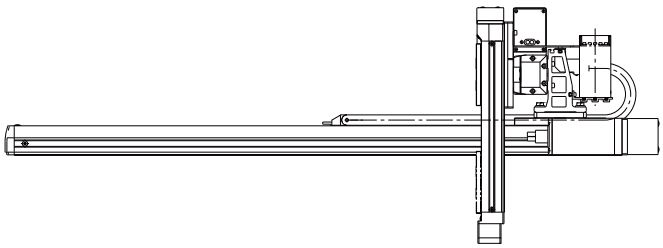
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。



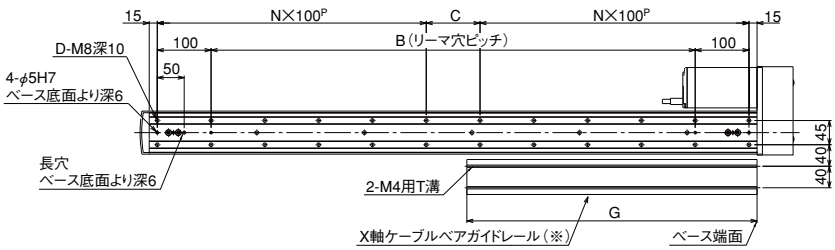




Z軸スライダ 詳細図

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

### （※）ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK3-PBBG1□□D

RCP2 3軸 XYB＋Z軸ベース固定 組合せ
X軸：SS8R（折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し） Z軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

IK3 — PBBG1□□D — □ — □ □ — □ □ — □ B□ — P1 — □ – □ – □ – □

シリーズ：IK3
タイプ：PBBG1□□D
エンコーダ種類／第1軸（X軸）／第2軸（Y軸）／第3軸（Z軸）／コントローラ／ケーブル／出荷形態

- 組合せ方向：1～2
- 速度タイプ：HHH：X高速・Y高速・Z高速／HHM：X高速・Y高速・Z中速／HHL：X高速・Y高速・Z低速
- エンコーダ種類：I：インクリメンタル
- ストローク：5：50mm～（50mm毎）
- オプション：B：ブレーキ／NM：原点逆仕様／SR：スライダ部ローラ仕様
- ケーブル長：1L：1m／3L：3m／5L：5m／□L：□m
- 第1配線：N：ケーブルのみ／CT：ケーブルベア付
- 第2配線
- 出荷形態：K：部品／A：組立済

※型式項目の内容は 292 ページをご参照ください。

ケーブルベア付の場合（第3配線のケーブルベア付はありません）

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm　Z軸 200 mm

■最大速度

| | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| X軸 | 220mm/s | | |
| Y軸 | 420mm/s | | |
| Z軸 | 500mms | 250mm/s | 125mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| 350mm | 1.0kg | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | | | |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 350 | | | | 400 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 3軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | Y軸ストローク |
|---|---|---|
| | | 350～400 |
| X軸ストローク | 50～400 | — |
| | 450～600 | — |
| | 650～800 | — |

注）第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかのどちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸、第3軸はロボットケーブルになります。
注 2. 第2軸／第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注 3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## スペック

| 項目 | X軸 | Y軸 | Z軸 |
|---|---|---|---|
| 軸型式 | RCP2-SS8R | RCP2-SA7R | RCP2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | 50～800mm | 350～400mm | 50～200mm |
| 最大速度 | 高速タイプ：220mm/s | 高速タイプ：420mm/s | 高速タイプ：500mm/s<br>中速タイプ：250mm/s<br>低速タイプ：125mm/s |
| モータサイズ | 56□ | 56□ | 42□ |
| ボールネジリード | 高速タイプ：20mm | 高速タイプ：16mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm<br>低速タイプ：3mm |
| 駆動方式 | ボールネジ φ16mm 転造C10 | ボールネジ φ12mm 転造C10 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm | | |
| ベース素材 | 専用合金鋼 | アルミ | |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと） | | |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。





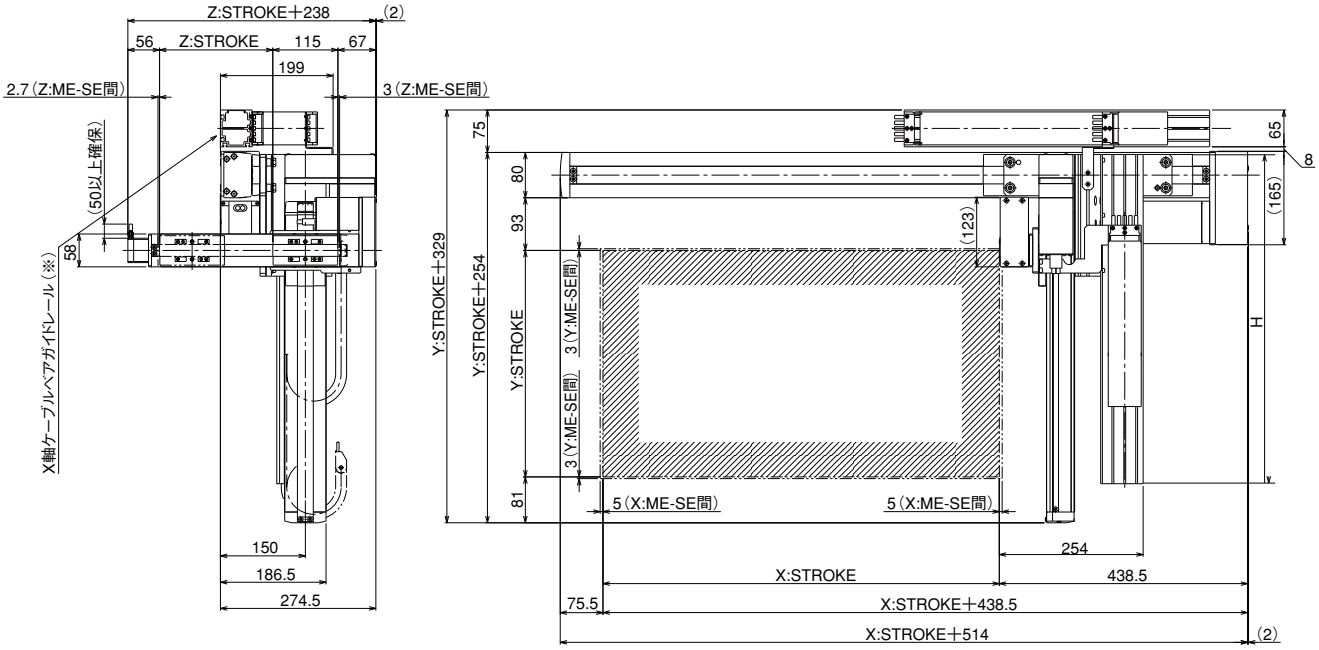
メンテナンス部品 ー　寿命とモーメントについて →巻末-5

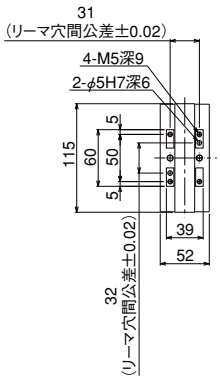
## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。

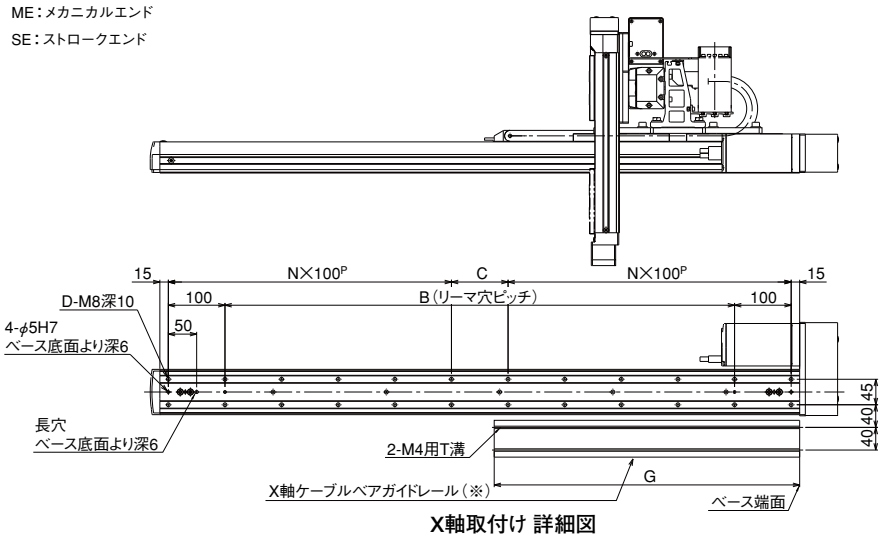



Z軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

| Y：ストローク | 350 | 400 |
|---|---|---|
| H | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# IK3-SBBG1□□S

RCS2 3軸 XYB＋Z軸ベース固定　組合せ
X軸：SS8R（100W・折り返し・シングルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し）　Z軸：SA6R（折り返し）

## ■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — 第3軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

**IK3 — SBBG1□□S — □ — □ □ — □ □ — □ B□ — □ — □ - □ - □ - □**

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HHH：X高速・Y高速・Z高速<br>HHM：X高速・Y高速・Z中速<br>HHL：X高速・Y高速・Z低速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | B：ブレーキ<br>NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照ください。

ケーブルベア付の場合（第3配線のケーブルベア付はありません）

## ■最大ストローク

X軸 1000 mm　Y軸 300 mm　Z軸 200 mm

## ■最大速度

※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は右ページスペック表の最大速度参照）

| | X高速·Y高速·Z高速 | X高速·Y高速·Z中速 | X高速·Y高速·Z低速 |
|---|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | | |
| Y軸 | 800mm/s | | |
| Z軸 | 800mms | 400mm/s | 200mm/s |

## ■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速·Y高速·Z高速 | X高速·Y高速·Z中速 | X高速·Y高速·Z低速 |
|---|---|---|---|
| 50mm | 1.0kg | 2.0kg | 4.0kg |
| 100mm | | | |
| 150mm | | | |
| 200mm | | | |
| 250mm | | | |
| 300mm | | | |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 50 | | | | 100 | | | | 150 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

| | | インクリメンタル | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 200 | | | | 250 | | | | 300 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |



メンテナンス部品 —　寿命とモーメントについて → 巻末-5

| | | アブソリュート | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 50 | | | | 100 | | | | 150 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

| | | アブソリュート | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 200 | | | | 250 | | | | 300 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 850 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 900 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 950 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 1000 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 3軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | Y軸ストローク | |
|---|---|---|---|
| | | 50～200 | 250～300 |
| X軸ストローク | 50～400 | — | — |
| | 450～600 | — | — |
| | 650～800 | — | — |
| | 850～1000 | — | — |

注）第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかのどちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注 1. 第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。
注 2. 第 2 軸／第 3 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注 3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 | Z軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～1000mm | | | | | 50～300mm | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 850～900mm | 950～1000mm | 50～300mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | — | — | — | — | 400mm/s |
| | 低速タイプ | — | — | — | — | — | — | 200mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm | | | | | 高速タイプ：16mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm<br>低速タイプ：3mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと） | | | | | | |

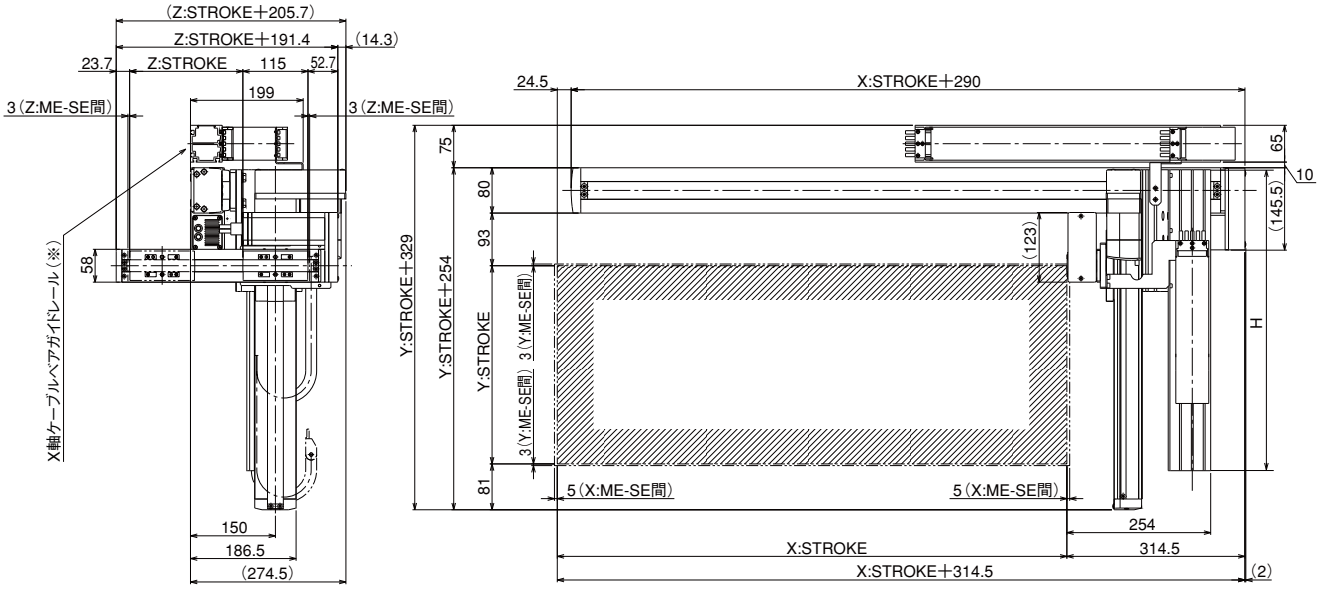
IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

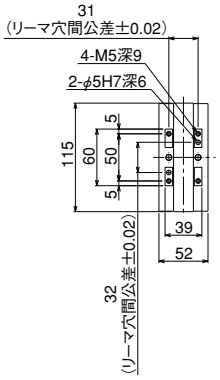
## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。

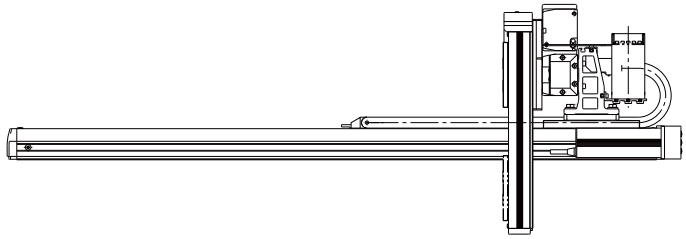


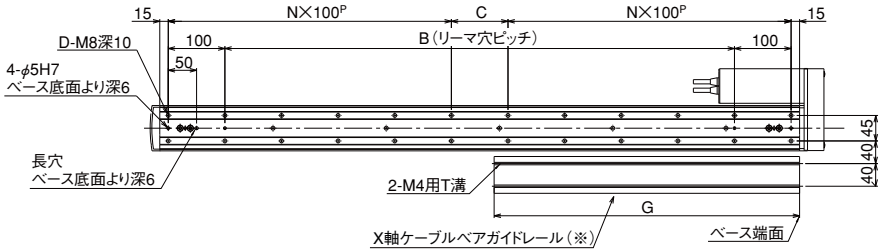




Z軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド






X軸取付け 詳細図

### (※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| X：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| B | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 8 | 8 | 8 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 114.5 | 139.5 | 164.5 | 189.5 | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

| Y：ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| H | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



メンテナンス部品 2014_10 ー　寿命とモーメントについて →巻末-5

# IK3-SBBG1□□D

RCS2 3軸 XYB＋Z軸ベース固定 組合せ
X軸：SS8R（100W・折り返し・ダブルスライダ）
Y軸：SA7R（折り返し） Z軸：SA6R（折り返し）

■型式項目

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 第1軸（X軸） — 第2軸（Y軸） — 第3軸（Z軸） — コントローラ — ケーブル — 出荷形態

IK3 — SBBG1□□D — □ — □ □ — □ □ — □ B□ — □ — □ — □ — □ — □

| 組合せ方向 | 速度タイプ | エンコーダ種類 | ストローク | オプション | コントローラ | ケーブル長 | 第1配線 | 第2配線 | 出荷形態 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1～2 | HHH：X高速・Y高速・Z高速<br>HHM：X高速・Y高速・Z中速<br>HHL：X高速・Y高速・Z低速 | I：インクリメンタル<br>A：アブソリュート | 5：50mm<br>～<br>（50mm毎） | B：ブレーキ<br>NM：原点逆仕様<br>SR：スライダ部ローラ仕様 | T1：XSEL-J/K<br>T2：SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 1L：1m<br>3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m | N：ケーブルのみ<br>CT：ケーブルベア付 | | K：部品<br>A：組立済 |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照ください。

ケーブルベア付の場合（第3配線のケーブルベア付はありません）

■最大ストローク

X軸 800 mm　Y軸 400 mm　Z軸 200 mm

■最大速度 ※ストロークにより最大速度は変化します。（詳細は下スペック表の最大速度参照）

| | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| X軸 | 1000mm/s | | |
| Y軸 | 800mm/s | | |
| Z軸 | 800mms | 400mm/s | 200mm/s |

■最大可搬質量

| Y軸ストローク | X高速・Y高速・Z高速 | X高速・Y高速・Z中速 | X高速・Y高速・Z低速 |
|---|---|---|---|
| 350mm | 1.0kg | 2.0kg | 4.0kg |
| 400mm | | | |

## ストローク別価格表（標準価格）

| | | インクリメンタル | | | | | | | | アブソリュート | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Y軸ストローク | | 350 | | | | 400 | | | | 350 | | | | 400 | | | |
| Z軸ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 |
| X軸ストローク（有効ストローク） | 50 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 100 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 150 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 200 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 250 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 300 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 400 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 450 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 500 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 550 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 600 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 650 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 700 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 750 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — |

## 組立費（標準価格）（上記キットを組んだ形で出荷する場合）

| 3軸 |
|---|
| — |

## ケーブルベア

| | | Y軸ストローク |
|---|---|---|
| | | 350～400 |
| X軸ストローク | 50～400 | — |
| | 450～600 | — |
| | 650～800 | — |

注）第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかのどちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | 1L | 1m | — |
| | 3L | 3m | — |
| | 5L | 5m | — |

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸、第3軸はロボットケーブルになります。
注2. 第2軸／第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。
注3. 上記以外の長さにつきましては 372 ページをご覧ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 標準価格 |
|---|---|---|
| 原点逆仕様 | NM | 無料 |
| スライダ部ローラ仕様 | SR | — |

## 適応コントローラ仕様

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

## スペック

| 項目 | | X軸 | | | | | Y軸 | Z軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸型式 | | RCS2-SS8R | | | | | RCS2-SA7R | RCS2-SA6R |
| ストローク（50mm毎） | | 50～800mm | | | | | 350～400mm | 50～200mm |
| 最大速度 | ストローク | 50～400mm | 450～500mm | 550～600mm | 650～700mm | 750～800mm | 350～400mm | 50～200mm |
| | 高速タイプ | 1000mm/s | 960mm/s | 765mm/s | 625mm/s | 515mm/s | 800mm/s | 800mm/s |
| | 中速タイプ | — | — | — | — | — | — | 400mm/s |
| | 低速タイプ | — | — | — | — | — | — | 200mm/s |
| モータ出力 | | 100W | | | | | 60W | 30W |
| ボールネジリード | | 高速タイプ：20mm | | | | | 高速タイプ：16mm | 高速タイプ：12mm<br>中速タイプ：6mm<br>低速タイプ：3mm |
| 駆動方式 | | ボールネジ φ16mm 転造C10 | | | | | ボールネジ φ12mm 転造C10 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | | ±0.02mm | | | | | | |
| ベース素材 | | 専用合金鋼 | | | | | アルミ | |
| 使用周囲温度・湿度 | | 0～40℃、85% RH以下（結露無きこと） | | | | | | |

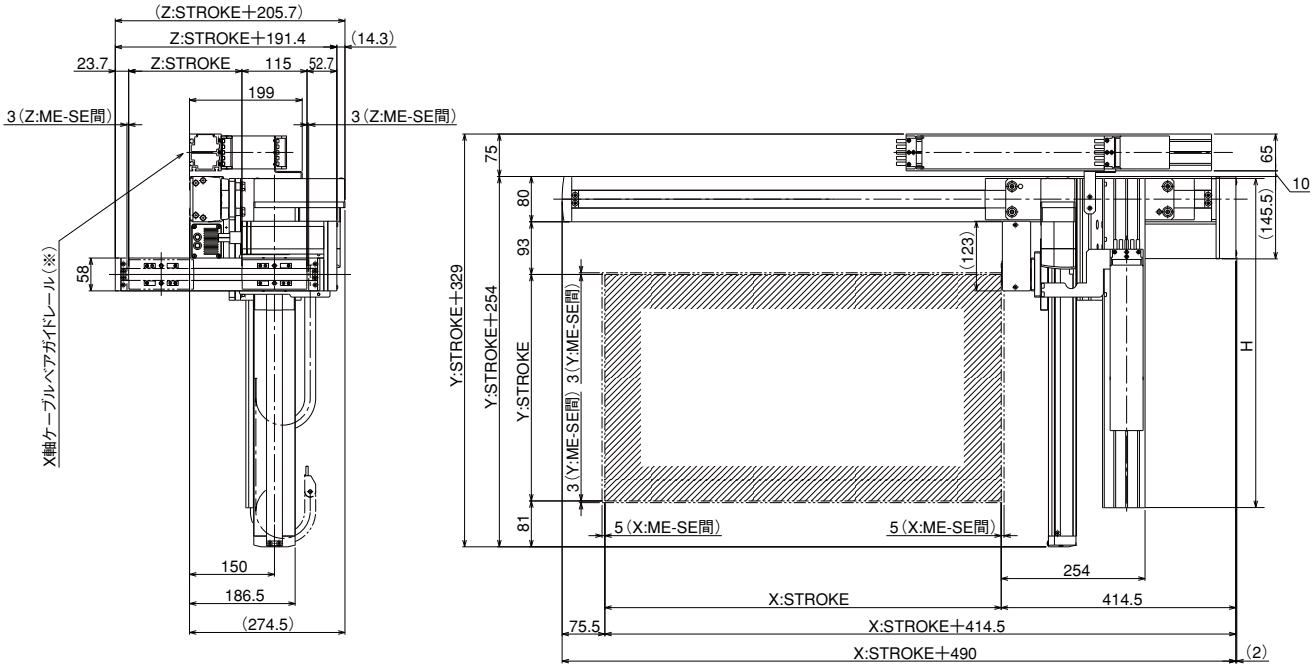
特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

## 寸法図

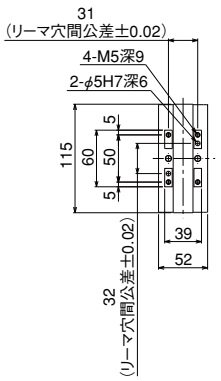
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　RoHS

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
注 3. ケーブルベアの詳細は 372 ページをご覧ください。

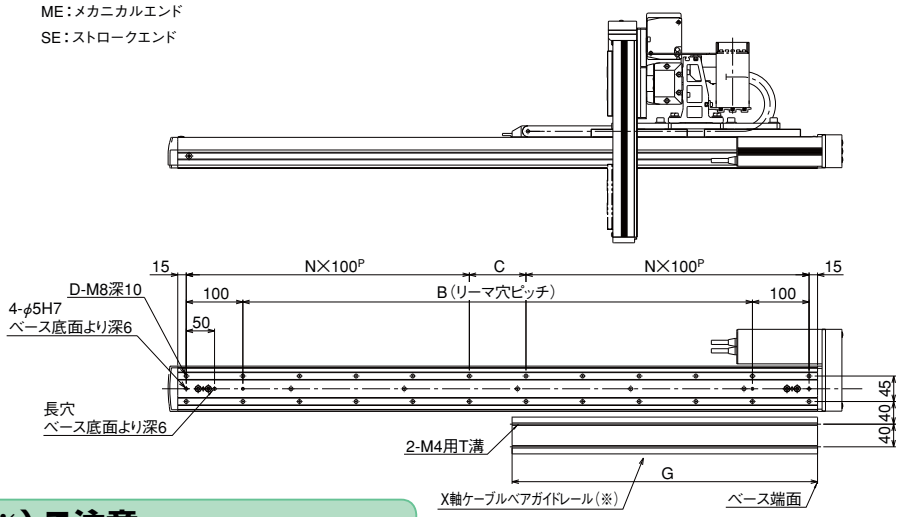



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド




Z軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図




X軸取付け 詳細図

**(※) ご注意**
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

### ■ストローク別寸法

| X：呼びストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X：有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| B | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| C | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 | 50 | 100 | 150 | 0 |
| D | 12 | 12 | 12 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 24 | 24 | 24 | 26 |
| N | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| G | 214.5 | 239.5 | 264.5 | 289.5 | 314.5 | 339.5 | 364.5 | 389.5 | 414.5 | 439.5 | 464.5 | 489.5 | 514.5 | 539.5 | 564.5 | 589.5 |

※呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

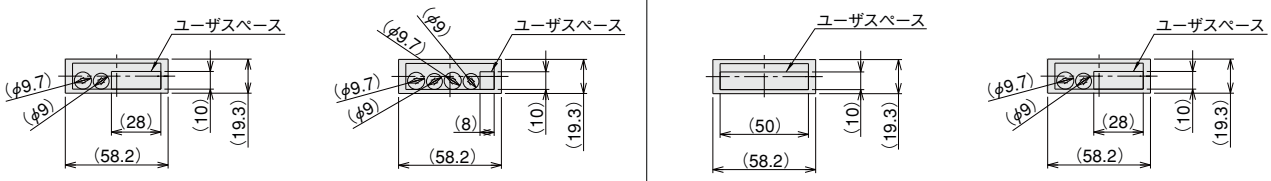
| Y：ストローク | 350 | 400 |
|---|---|---|
| H | 531.5 | 581.5 |

ご注意　上記機種の注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# 資 料

## ●ケーブルベア

| 第 1 軸用ケーブル収納 断面図 | 第 2 軸用ケーブル収納 詳細図 |
|---|---|

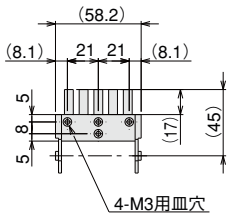



2軸組合せ時　3軸組合せ時　2軸組合せ時　3軸組合せ時

※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。
詳細はお問合せ下さい。

## ケーブルベア移動端ブラケットの詳細図

XYB、YZ 組合せの第 2 配線用ケーブルベア移動端
XZ 組合せの第 1 配線用ケーブルベア固定端



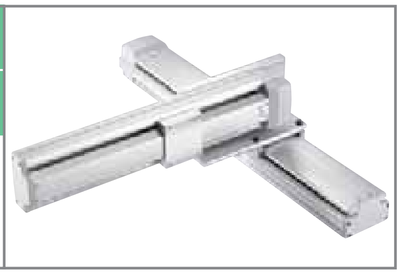

## ●ケーブル長価格表（標準価格）

| ケーブル記号 | 長さ | RCP2 2 軸 IK2-P | RCS2 2 軸 IK2-S | RCP2 3 軸 IK3-P | RCS2 3 軸 IK3-S |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 標準価格 | | | |
| 1L | 1m | — | — | — | — |
| 2L | 2m | — | — | — | — |
| 3L | 3m | — | — | — | — |
| 4L | 4m | — | — | — | — |
| 5L | 5m | — | — | — | — |
| 6L | 6m | — | — | — | — |
| 7L | 7m | — | — | — | — |
| 8L | 8m | — | — | — | — |
| 9L | 9m | — | — | — | — |
| 10L | 10m | — | — | — | — |
| 11L | 11m | — | — | — | — |
| 12L | 12m | — | — | — | — |
| 13L | 13m | — | — | — | — |
| 14L | 14m | — | — | — | — |
| 15L | 15m | — | — | — | — |
| 16L | 16m | — | — | — | — |
| 17L | 17m | — | — | — | — |
| 18L | 18m | — | — | — | — |
| 19L | 19m | — | — | — | — |
| 20L | 20m | — | — | — | — |

※第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。
※ IK2-P ／ IK3-P はケーブルの最大長さが 16m になります。

# ICSA2-BA□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BA□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — BA□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm<br>～<br>60:600mm<br>（100mm 毎） | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>（100mm 毎） | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BA1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BA2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BA3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BA4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BA1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BA2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BA3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BA4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA4H-I-①-②-③-④-⑤ |

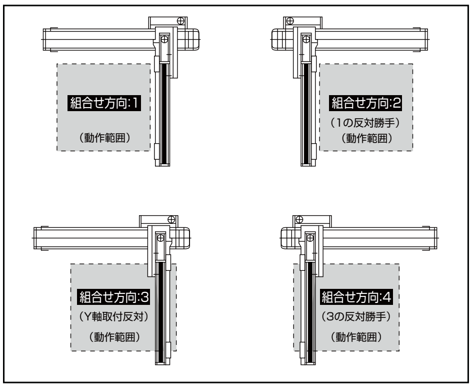
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ 転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ 白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16-（ストローク） | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100～400 | 500～600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 960 | |
| Y 軸 | 960 | － |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 5.2 | 4.5 | 3.8 | 3.1 |
| | 0.4 | 2.2 | 1.5 | 0.8 | 0.1 |
| | 0.5 | 0.2 | － | － | － |
| | 0.6 | － | － | － | － |
| | 0.7 | － | － | － | － |
| | 0.8 | － | － | － | － |
| | 0.9 | － | － | － | － |
| | 1.0 | － | － | － | － |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

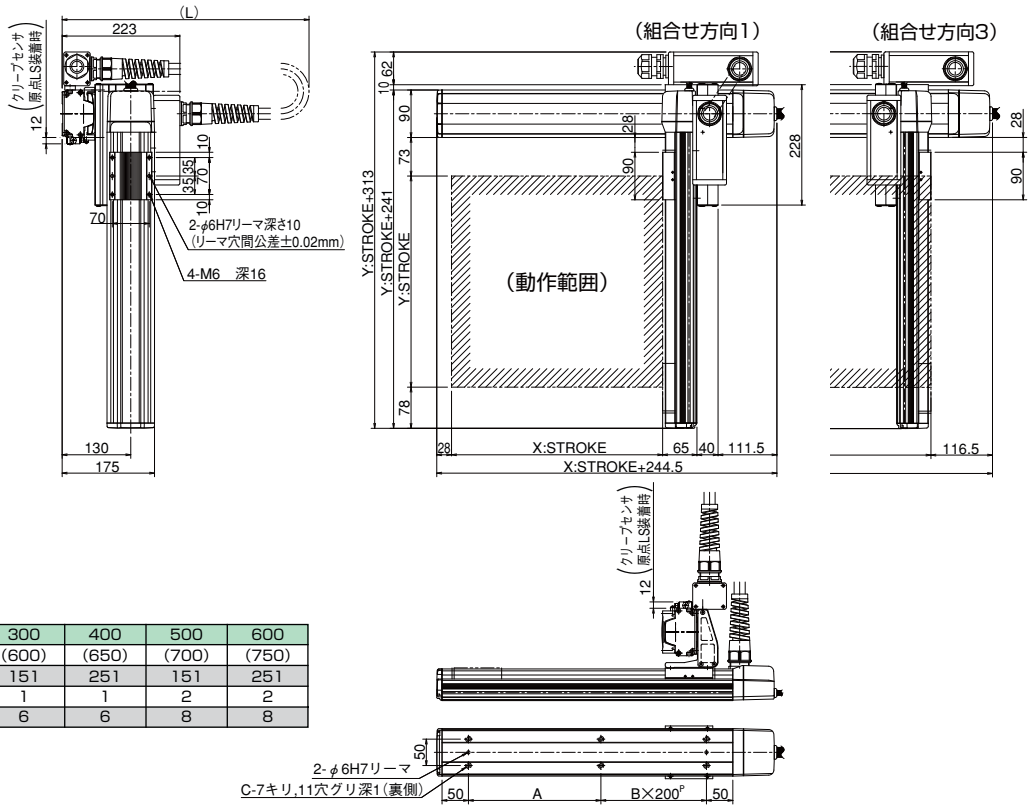
# ICSA2【ICSPA2】-BA □ H-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (500) | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) |
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

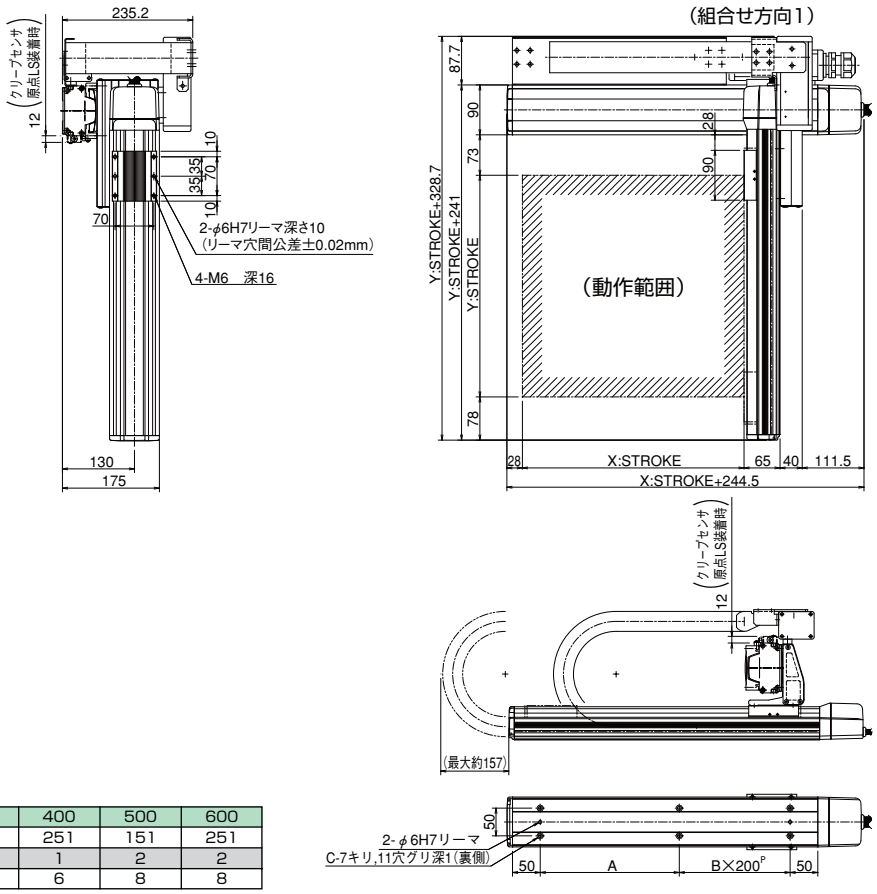
# ICSA2【ICSPA2】-BA □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

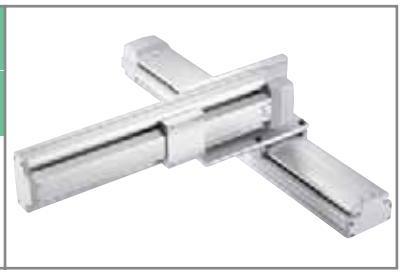
2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

# ICSA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ
# ICSPA2-BA□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ —BA□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm 毎) 下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm 毎) 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL:ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向(※) | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤ |

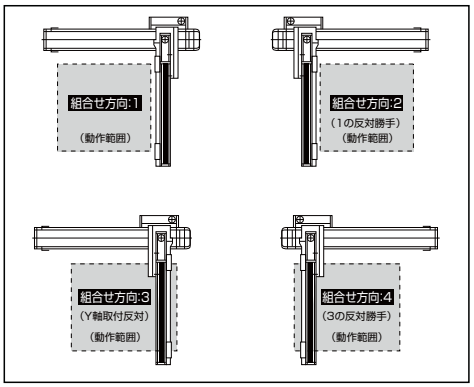
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-(ストローク) | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-(ストローク) | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## ストローク別最高速度(mm/s) (注 3)

| | 100 ～ 400 | 500 ～ 600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 480 | |
| Y 軸 | 480 | – |

## 加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

| | | Y 軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 加速度 | 0.3 | 18.2 | 16.6 | 12.1 | 8.1 |
| | 0.4 | 11.7 | 11 | 10.3 | 8.1 |
| | 0.5 | 8.2 | 7.5 | 6.8 | 6.1 |
| | 0.6 | 5.2 | 4.5 | 3.8 | 3.1 |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

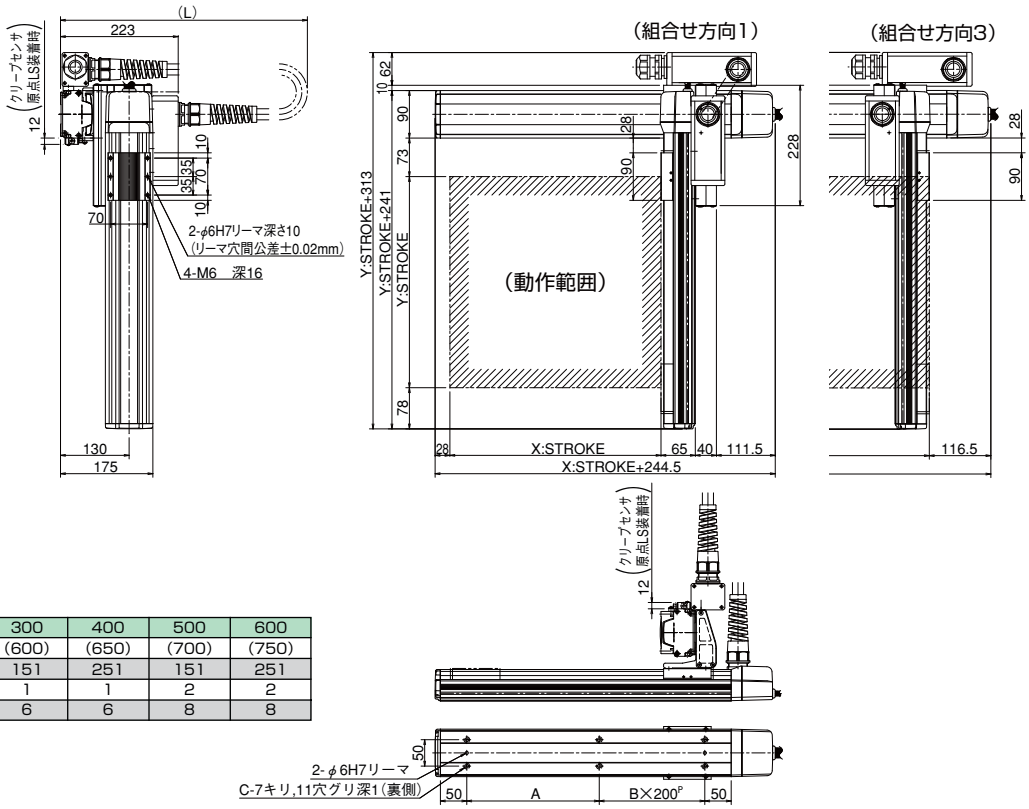
# ICSA2【ICSPA2】-BA □ M-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (500) | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) |
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

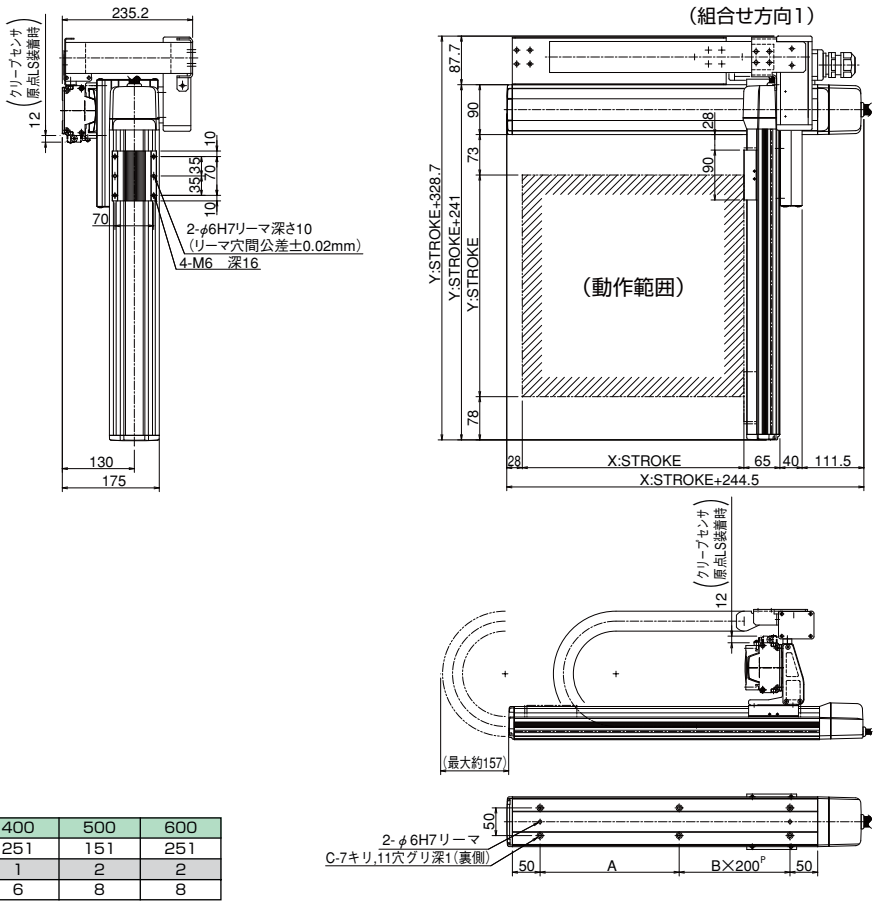
# ICSA2【ICSPA2】-BA □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

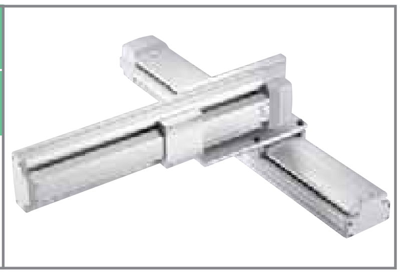
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

# ICSA2-BB□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BB□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ — BB□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク·オプション | 2軸目ストローク·オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベアMサイズ<br>CTL :ケーブルベアLサイズ<br>CTXL:ケーブルベアXLサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤ |

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

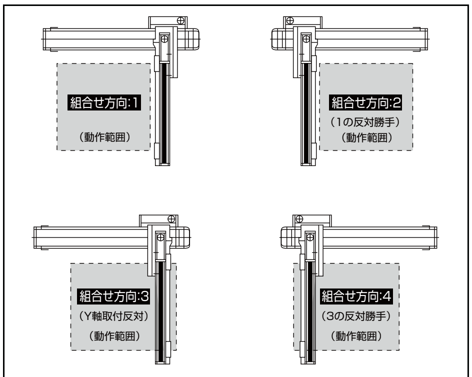
※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 |
| ブレーキ | B | →P602 |
| クリープセンサ | C | →P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | →P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200～400 | 500～700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 860 |
| Y 軸 | 960 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 12.0 | 12.0 | 11.8 | 11.1 |
| | 0.4 | 8.2 | 7.5 | 6.8 | 6.1 |
| | 0.5 | 5.2 | 4.5 | 3.8 | 3.1 |
| | 0.6 | 3.2 | 2.5 | 1.8 | 1.1 |
| | 0.7 | 1.7 | 1.0 | 0.3 | – |
| | 0.8 | 0.7 | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

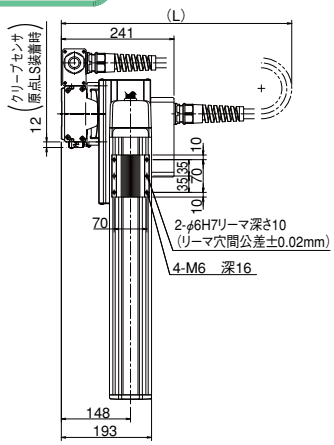
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

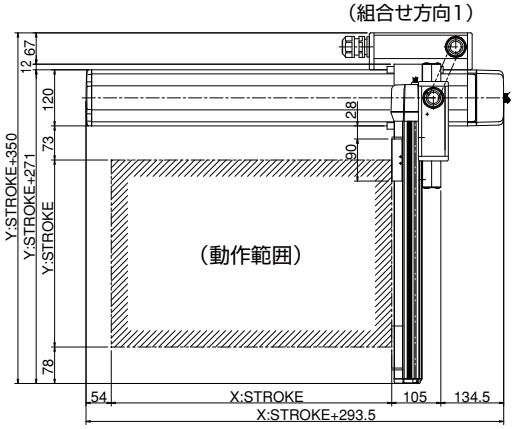
# ICSA2【ICSPA2】-BB □ H-SC（自立ケーブル仕様）

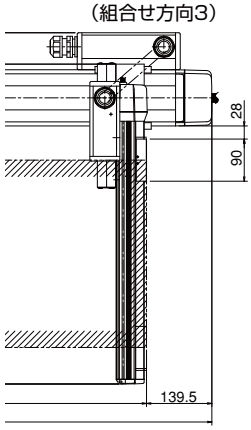
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

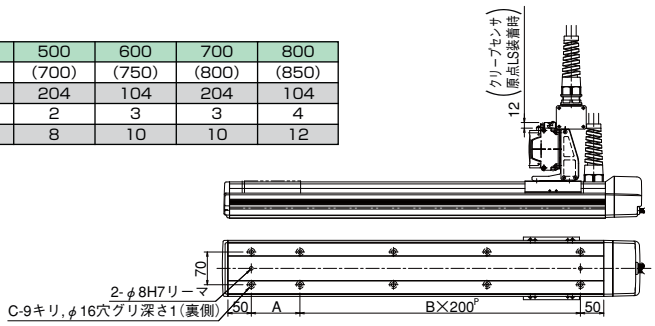
2次元CAD　RoHS




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

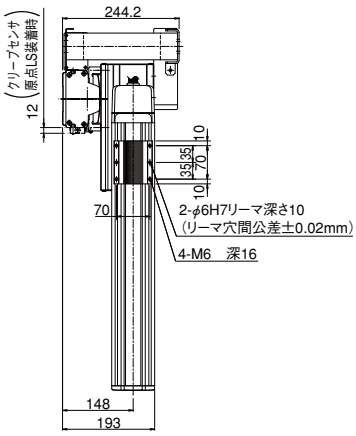
# ICSA2【ICSPA2】-BB □ H-CT（ケーブルベア仕様）

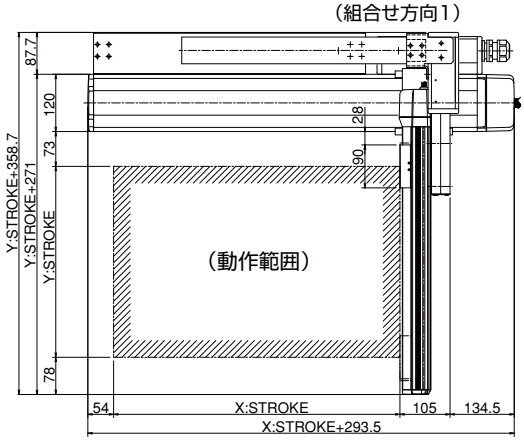
## 寸法図

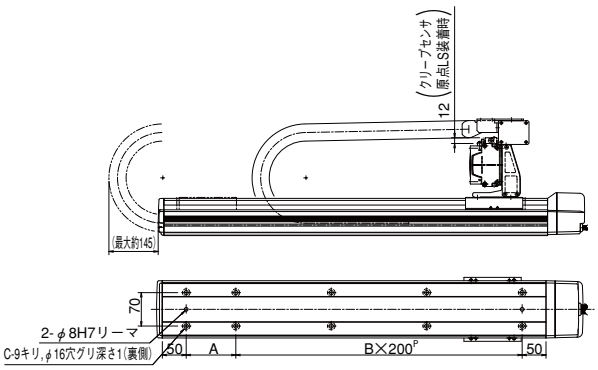
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

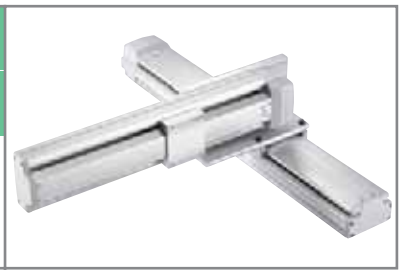



| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ
# ICSPA2-BB□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — BB□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL:ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向(※) | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤ |

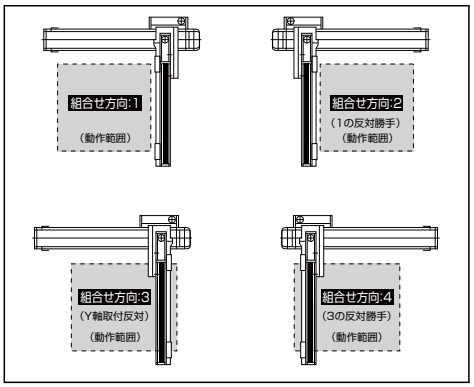
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ① ～ ⑤ の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 20 : 200mm ～ 80 : 800mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 10 : 100mm ～ 40 : 400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1 : XSEL-J/K<br>T2 : XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長 (注 2) | 3L : 3m<br>5L : 5m<br>□L : □m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM :ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL: ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の ① ～ ⑤ の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質 : アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-(ストローク) | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-(ストローク) | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## ストローク別最高速度(mm/s) (注 3)

| | 100 | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 600 | | 430 |
| Y 軸 | 480 | | – | – |

## 加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

| | | Y 軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 加速度 | 0.3 | 25.0 | 25.0 | 25.0 | 21.8 |
| | 0.4 | 18.5 | 18.5 | 18.5 | 18.5 |
| | 0.5 | 15.0 | 15.0 | 15.0 | 15.0 |
| | 0.6 | 12.0 | 12.0 | 11.8 | 11.1 |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

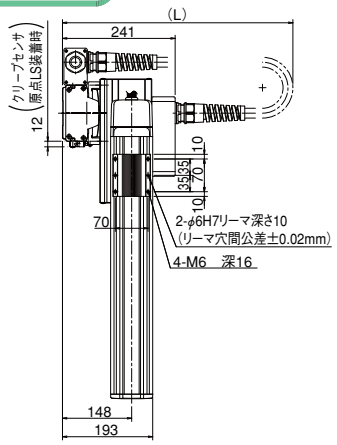
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

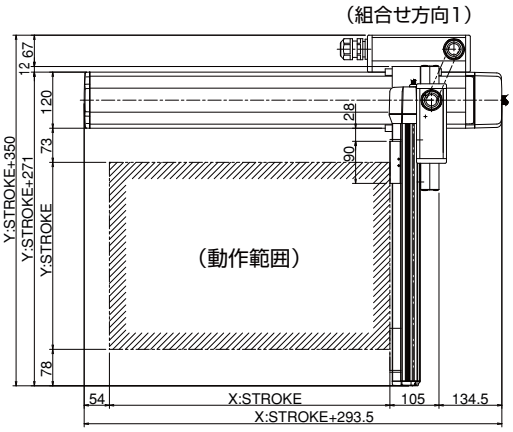
# ICSA2【ICSPA2】-BB □ M-SC（自立ケーブル仕様）

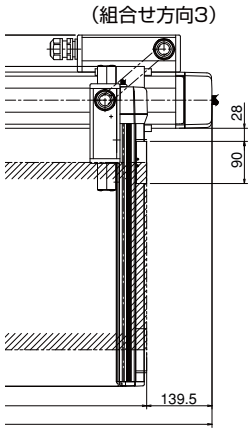
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

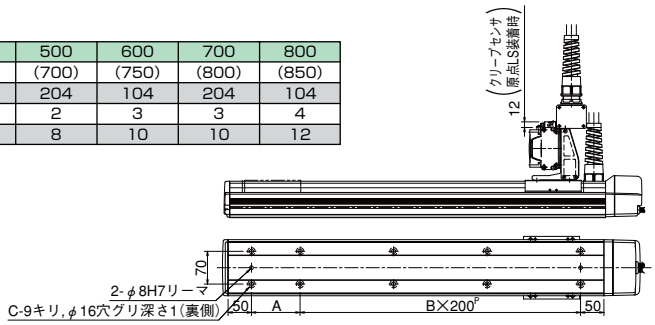
2次元CAD　RoHS




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

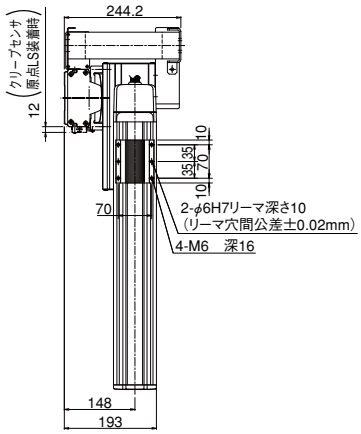
# ICSA2【ICSPA2】-BB □ M-CT（ケーブルベア仕様）

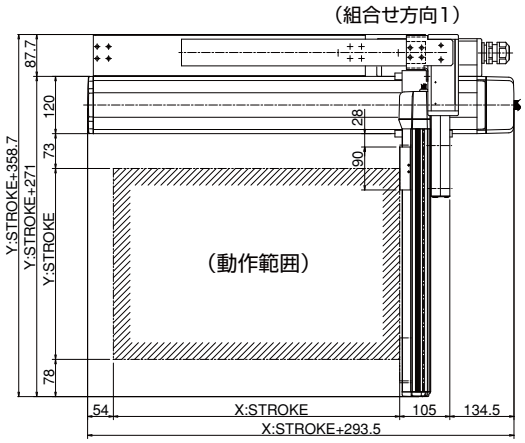
## 寸法図

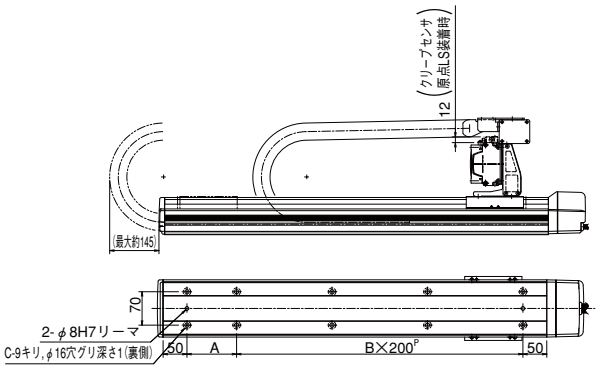
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



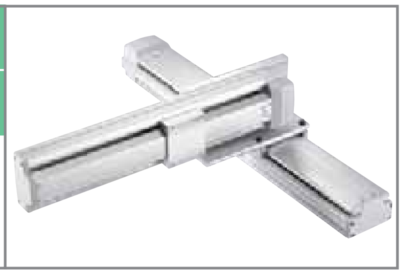




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-BC□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BC□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — BC□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BC1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BC2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BC3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BC4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BC1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BC2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BC3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BC4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC4H-I-①-②-③-④-⑤ |

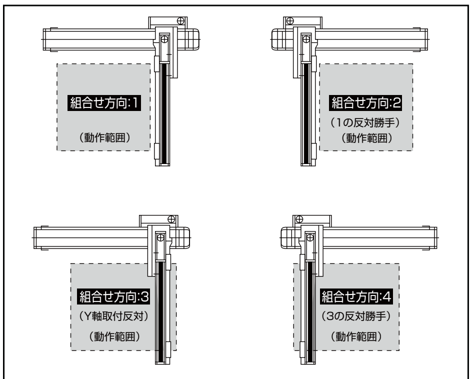
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200～500 | 600～700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 860 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| 加速度 | Y 軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 0.3 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 18.7 |
| 0.4 | 15.0 | 15.0 | 15.0 | 15.0 | 14.8 |
| 0.5 | 12.0 | 11.8 | 10.8 | 9.8 | 8.8 |
| 0.6 | 8.8 | 7.8 | 6.8 | 5.8 | 4.8 |
| 0.7 | 5.8 | 4.8 | 3.8 | 2.8 | 1.8 |
| 0.8 | 3.8 | 2.8 | 1.8 | 0.8 | – |
| 0.9 | 2.3 | 1.3 | 0.3 | – | – |
| 1.0 | 0.8 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

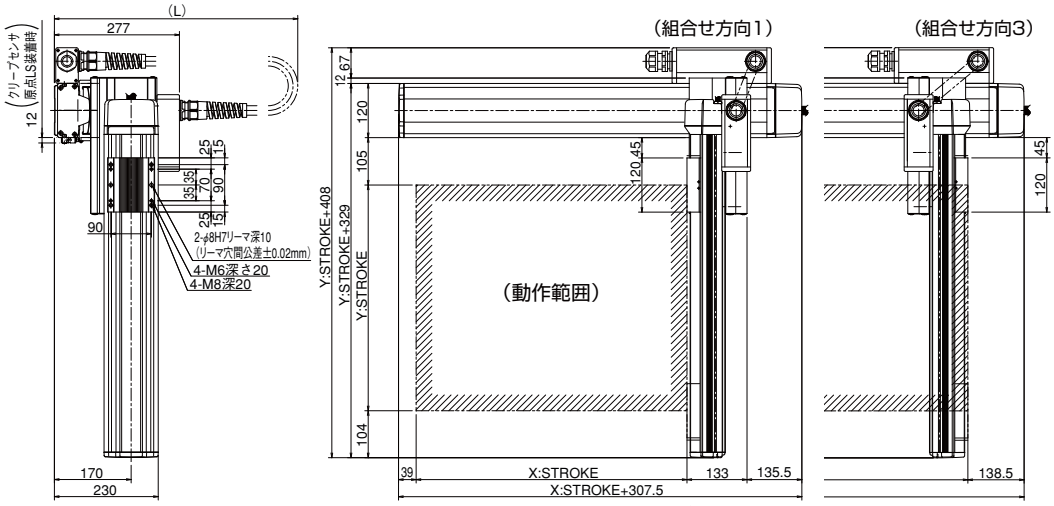
# ICSA2【ICSPA2】-BC □ H-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

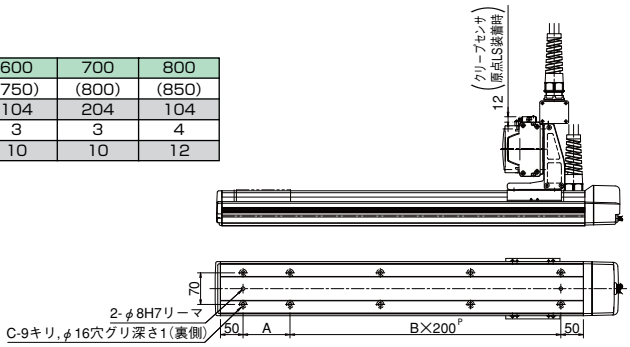
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |



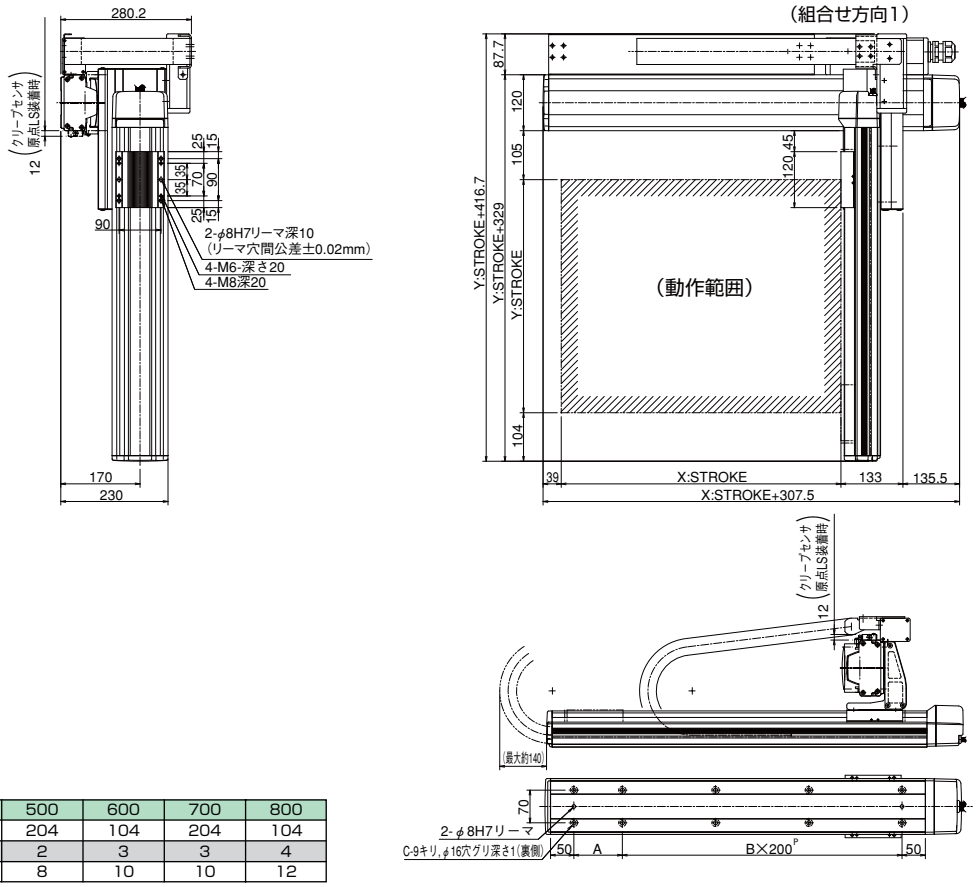

# ICSA2【ICSPA2】-BC □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

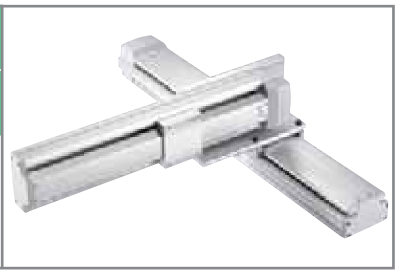
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-BC□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BC□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ —BC□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm<br>≀<br>80:800mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>≀<br>50:500mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤ |

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑤ の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

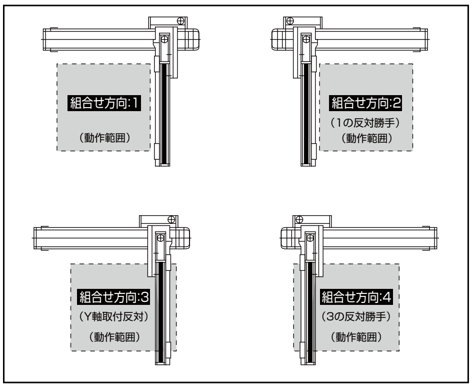
※上記は左記型式内の ①～⑤ の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200～500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 600 | | | 430 |
| Y 軸 | 600 | | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 28.8 | 27.8 | 26.8 | 21.8 | 18.7 |
| | 0.4 | 18.8 | 17.8 | 16.8 | 15.8 | 14.8 |
| | 0.5 | 12.8 | 11.8 | 10.8 | 9.8 | 8.8 |
| | 0.6 | 8.8 | 7.8 | 6.8 | 5.8 | 4.8 |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

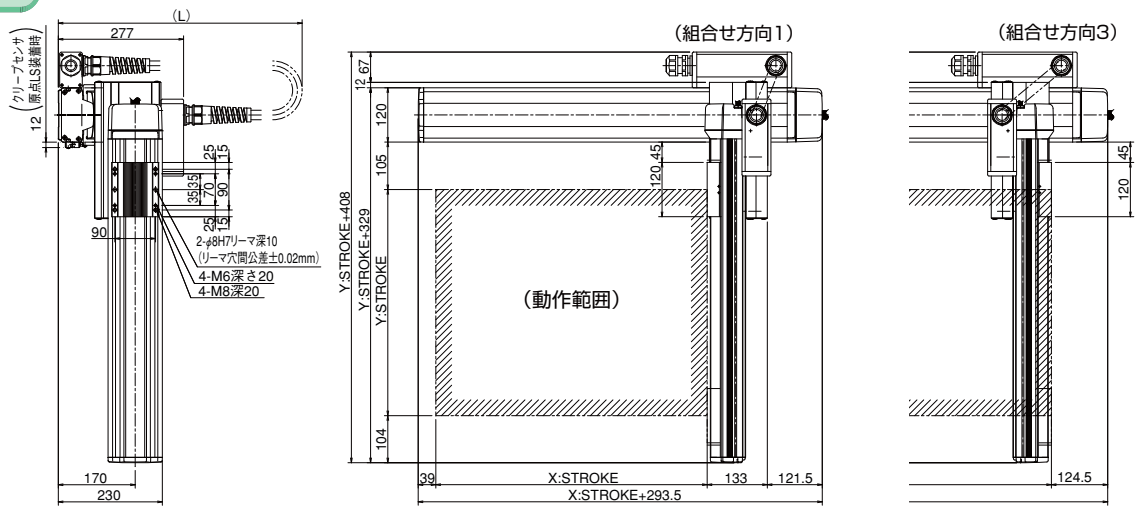
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA2【ICSPA2】-BC □ M-SC（自立ケーブル仕様）

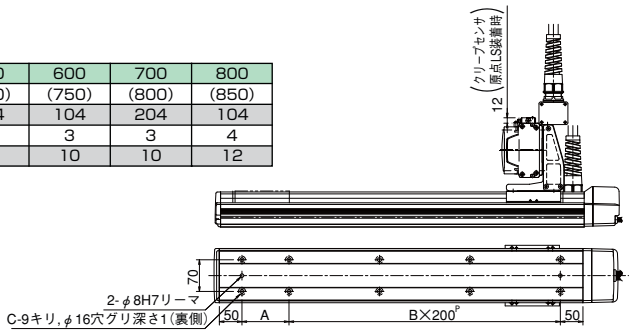
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

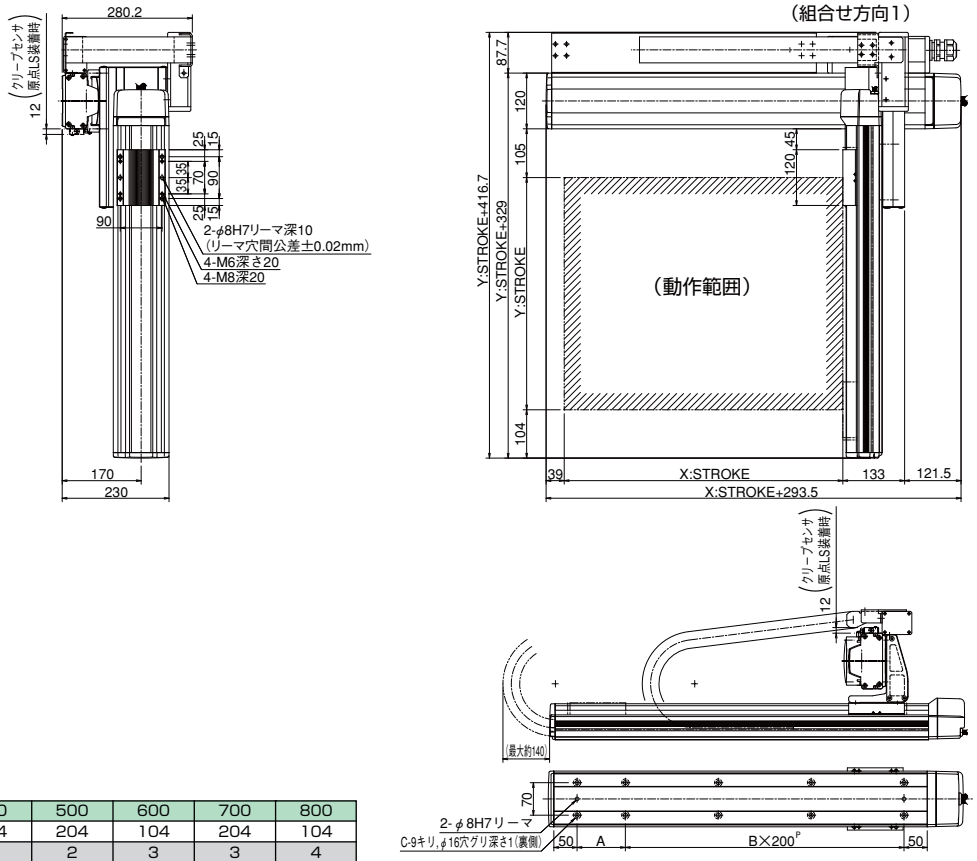
# ICSA2【ICSPA2】-BC □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

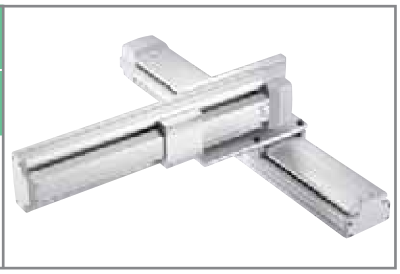
2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-BD□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BD□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ — BC□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 80:800mm ～ 200:2000mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤ |

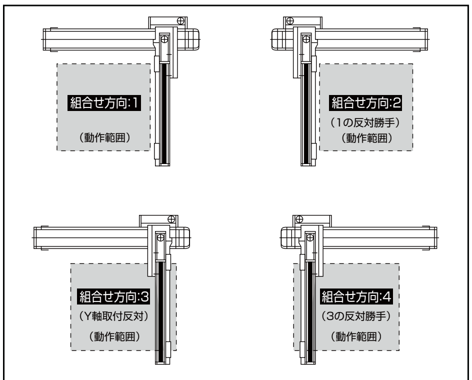
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm ～ 200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100～500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – |

| | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 18.7 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

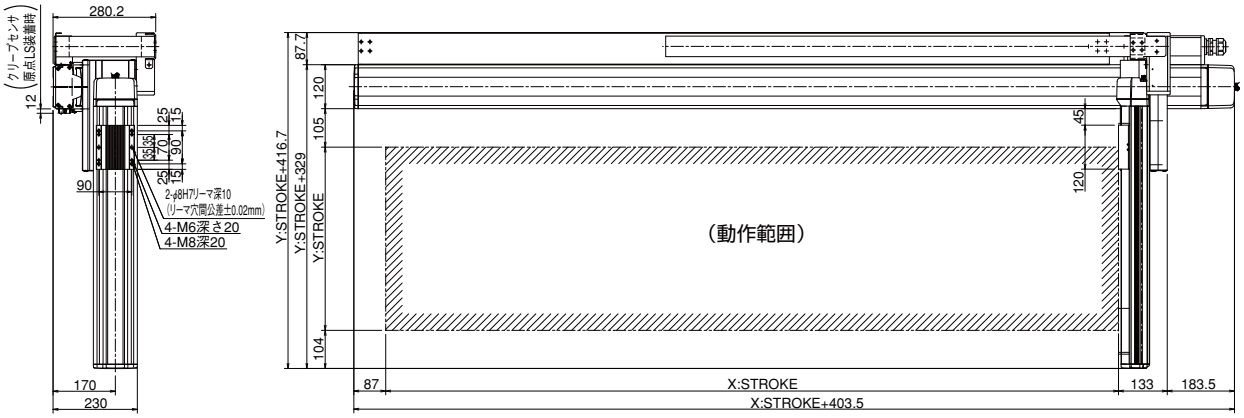
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA2【ICSPA2】-BD □ H-CT（ケーブルベア仕様）

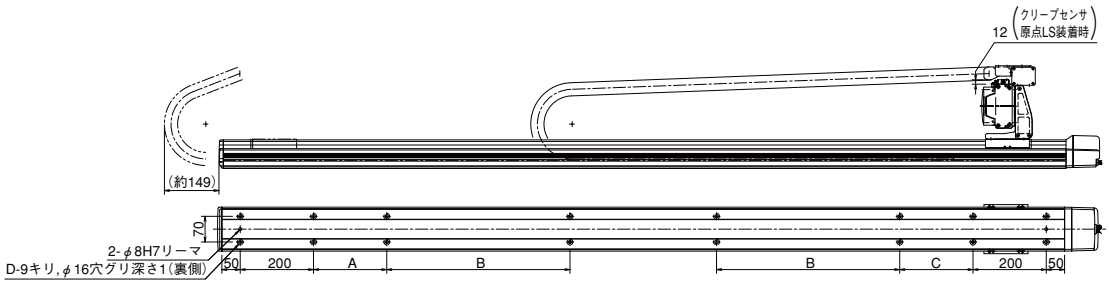
## 寸法図　（組合せ方向1）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

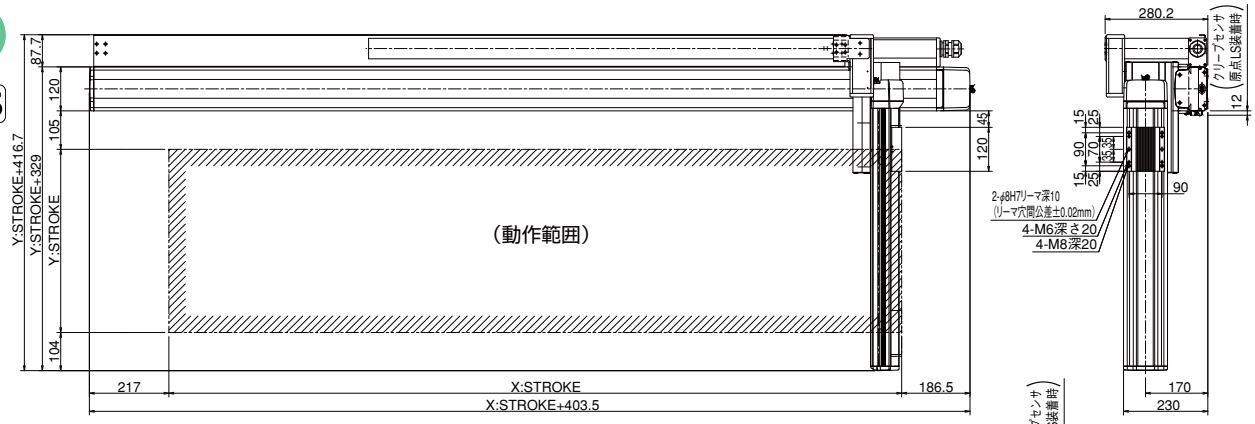


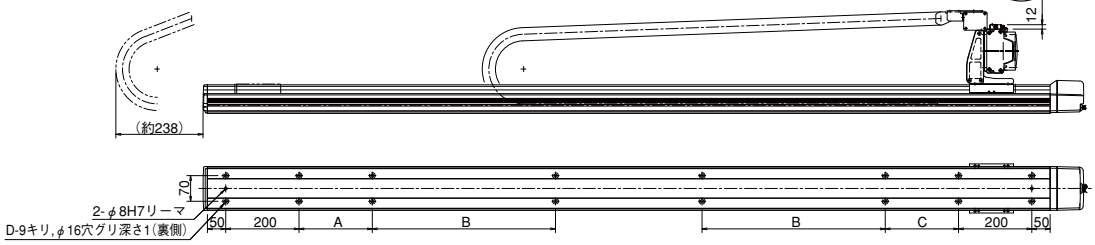

| Xストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

## 寸法図　（組合せ方向3）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS



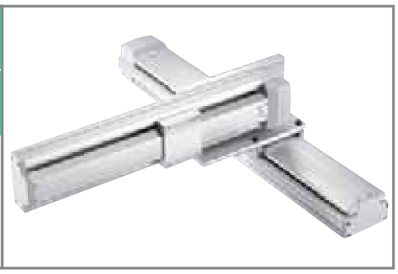




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| Xストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

# ICSA2-BE□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BE□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — BE□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm 〜 100:1000mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | 20:200mm 〜 70:700mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤ |

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①〜⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm 〜 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm 〜 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

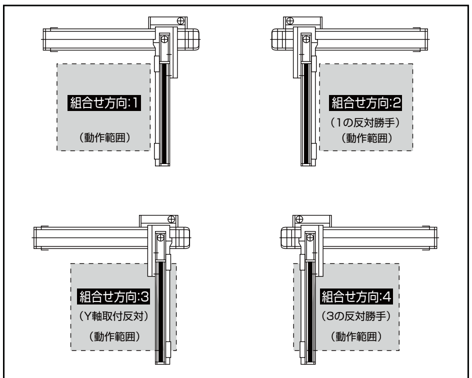
※上記は左記型式内の①〜⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 |
| ブレーキ | B | →P602 |
| クリープセンサ | C | →P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | →P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm【±0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | →P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | →P44 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 200 | 300〜700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 920 | 765 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | 30.0 | 30.0 | 30.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.5 | 24.0 | 24.0 | 24.0 | 24.0 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.6 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 20.0 | 19.3 |
| | 0.7 | 17.0 | 17.0 | 17.0 | 17.0 | 17.0 | 16.0 |
| | 0.8 | 15.0 | 15.0 | 14.6 | 13.5 | 12.5 | 11.5 |
| | 0.9 | 13.5 | 12.6 | 11.6 | 10.5 | 9.5 | 8.5 |
| | 1.0 | 10.6 | 9.6 | 8.6 | 7.5 | 6.5 | 5.5 |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

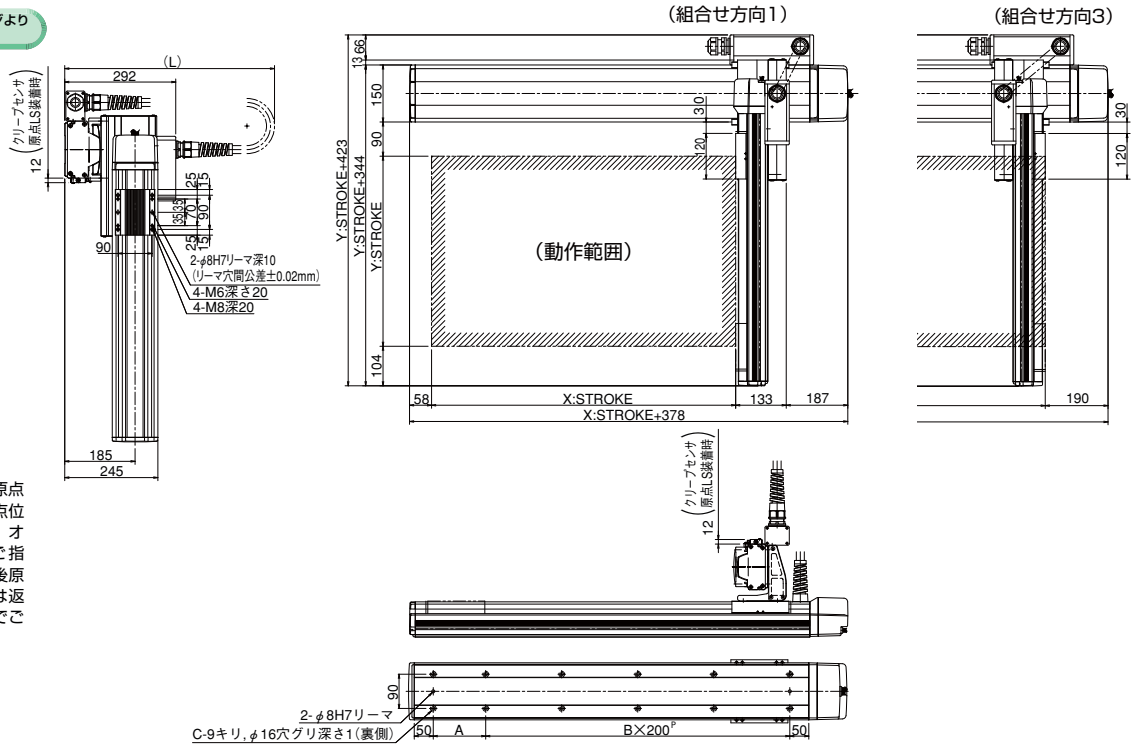
※その他注意事項は、287〜288ページをご参照下さい。

# ICSA2【ICSPA2】-BE □ H-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

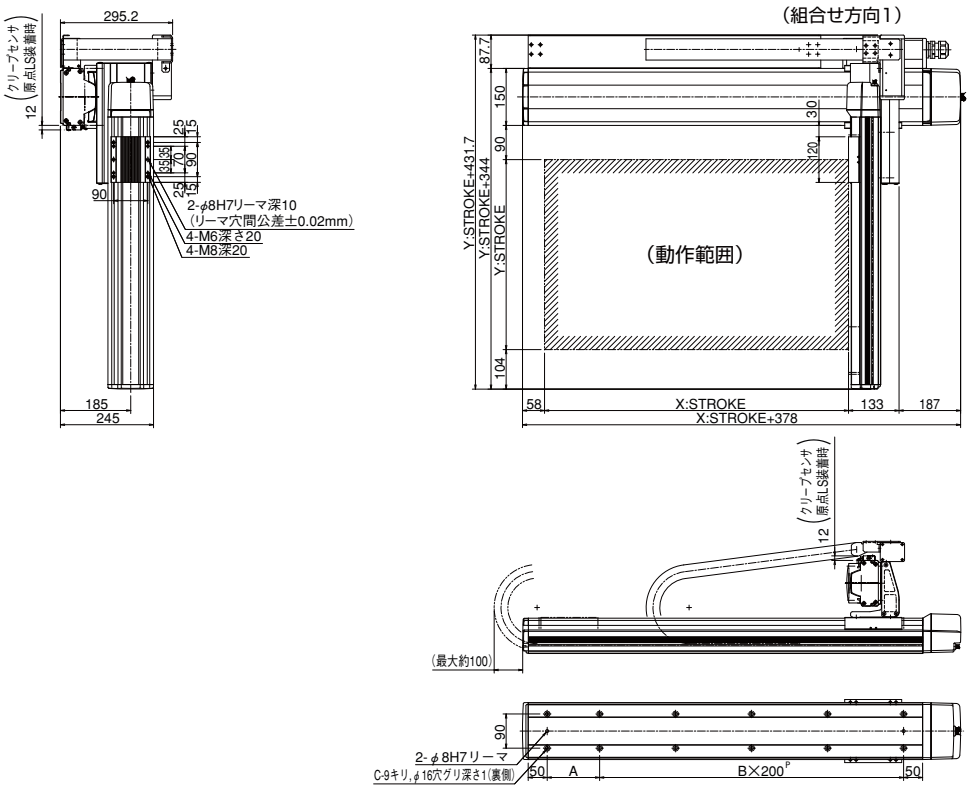
# ICSA2【ICSPA2】-BE □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

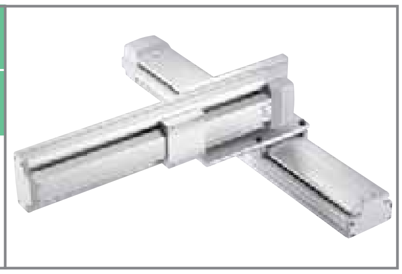



| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

IA単軸ロボット / リニアサーボアクチュエータ / クリーンルーム対応 / 防滴対応 / 直交ロボット / テーブルトップ型ロボット / IXスカラロボット / コントローラ / 技術資料インフォメーション / IK2 / IK3 / ICSA2 ICSPA2 / ICSA3 ICSPA3 / ICSA4 ICSPA4 / ICSPA6

# ICSA2-BE□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BE□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ —BE□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 30:300mm<br>～<br>100:1000mm<br>（100mm 毎） | 下記オプション表参照 | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>（100mm 毎） | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤ |

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm<br>～<br>100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

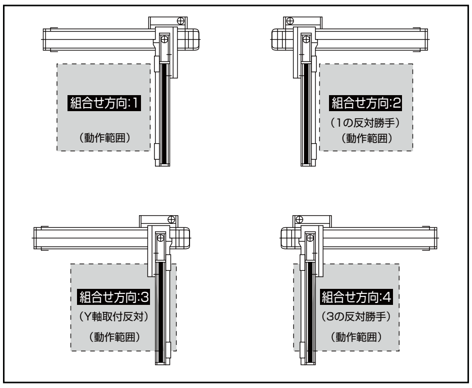
※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 |
| ブレーキ | B | →P602 |
| クリープセンサ | C | →P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | →P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-（ストローク） | →P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-（ストローク） | →P44 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 200 | 300～700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 600 | | 460 | 380 |
| Y 軸 | 600 | | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 51.2 | 40.5 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | 46.6 | 40.5 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.5 | 35.1 | 34.1 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.6 | 26.6 | 25.6 | 24.6 | 23.5 | 22.5 | 19.3 |
| | 0.7 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

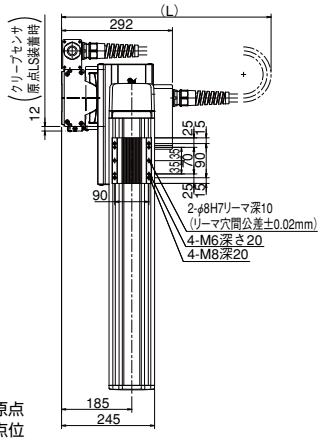
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

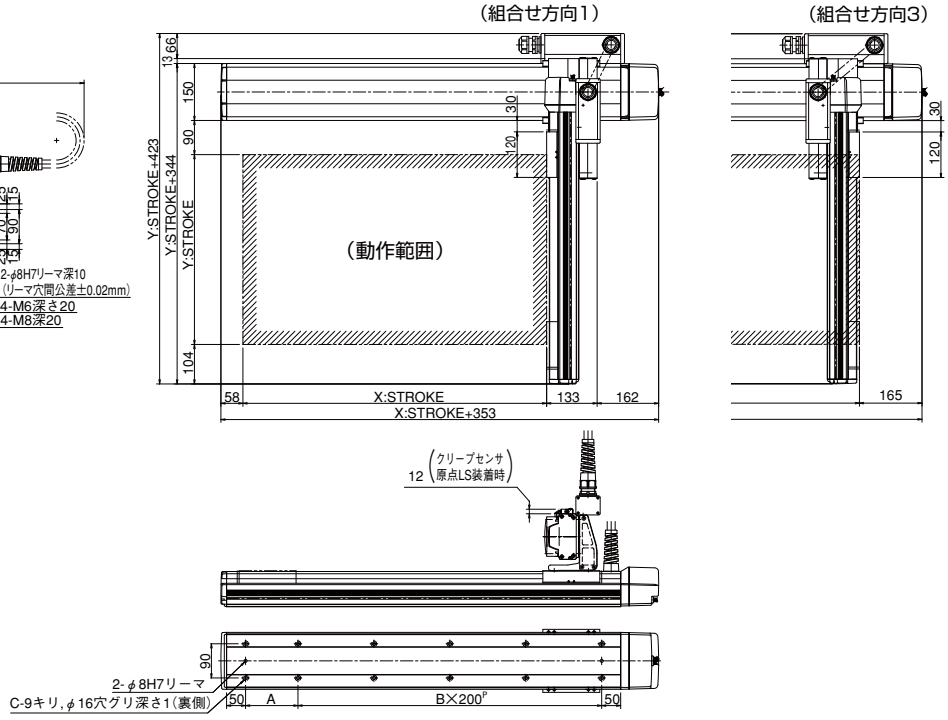
# ICSA2【ICSPA2】-BE □ M-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

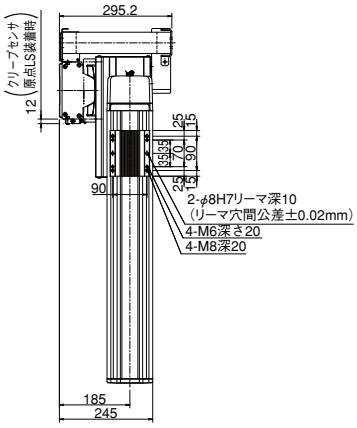
| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

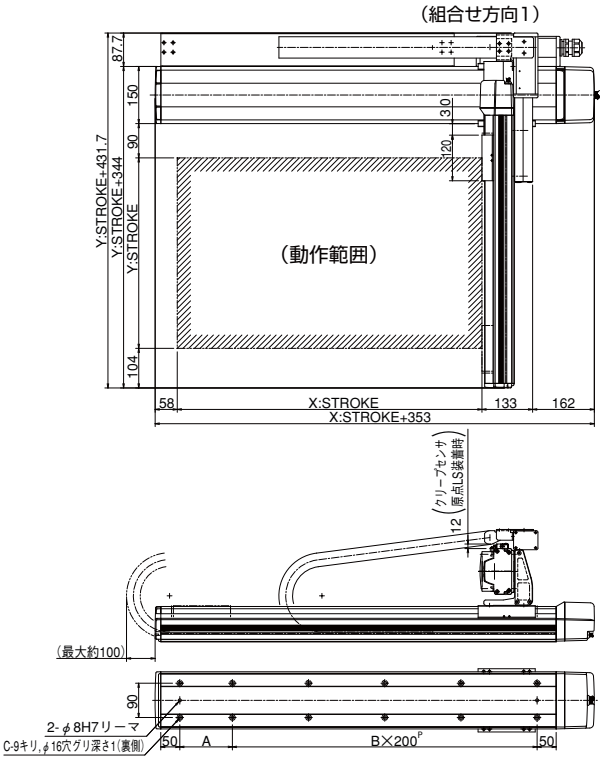
# ICSA2【ICSPA2】-BE □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS



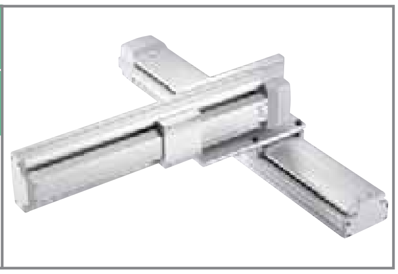

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA2-BF□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BF□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — BF□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク･オプション | 2軸目ストローク･オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤ |

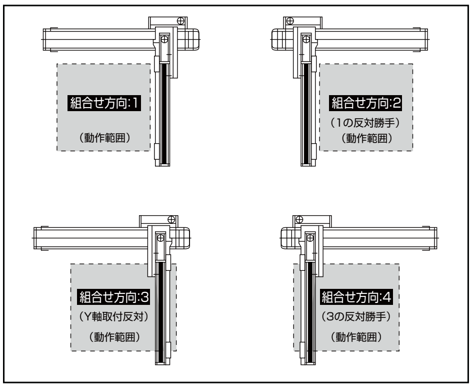
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 200～700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | － | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 |
| Y 軸 | 1200 | － | － | － | － | － | － |

| | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y 軸 | － | － | － | － | － | － | － | － |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | － | － | － | － | － | － |
| | 0.5 | － | － | － | － | － | － |
| | 0.6 | － | － | － | － | － | － |
| | 0.7 | － | － | － | － | － | － |
| | 0.8 | － | － | － | － | － | － |
| | 0.9 | － | － | － | － | － | － |
| | 1.0 | － | － | － | － | － | － |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

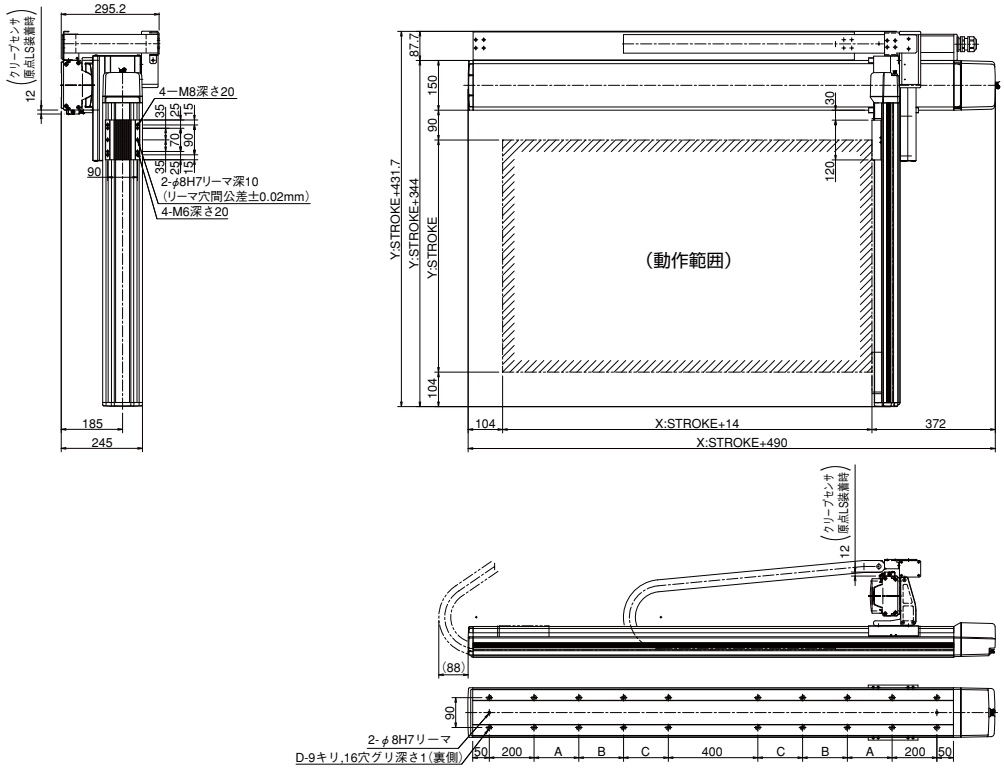
# ICSA2【ICSPA2】-BF □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図 （組合せ方向1）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



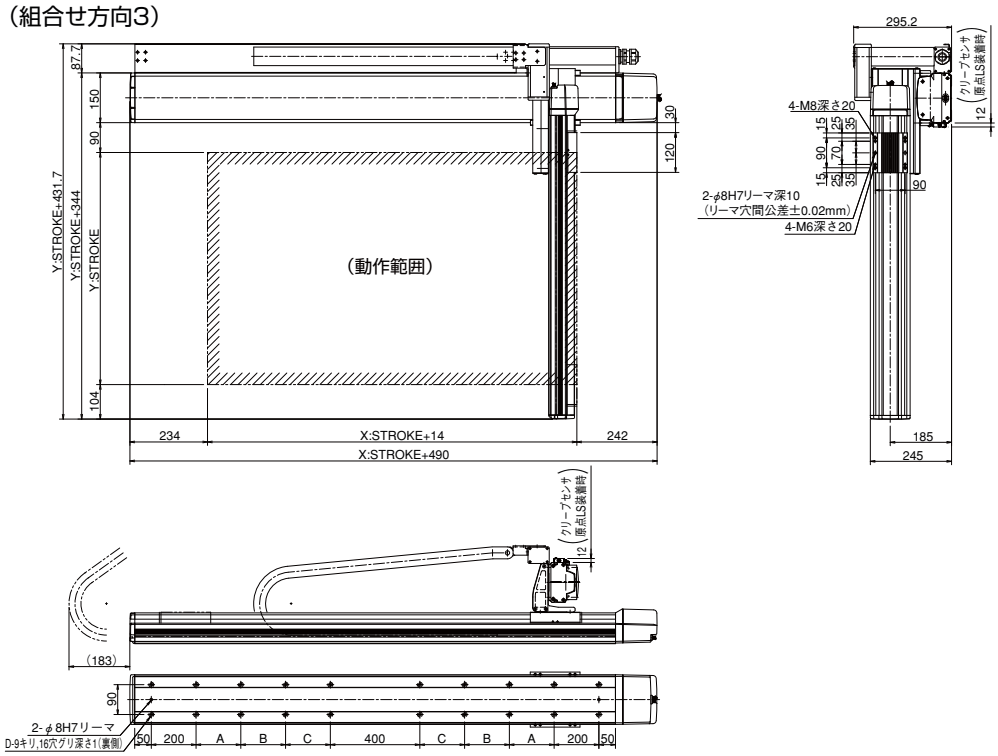

| Xストローク | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| C | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| D | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 20 |

## 寸法図 （組合せ方向3）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| C | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| D | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 20 |

# ICSA2-BK□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BK□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BK□H— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 130:1300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BK1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BK2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BK3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BK4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BK1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BK2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BK3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BK4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

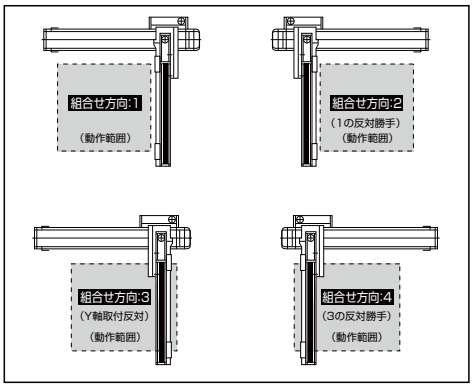
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 130：1300mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 600W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXM-①-600-40-（ストローク）-② | → P57 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-40-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 700 | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 2400 | | 1840 | 1530 | 1290 | 1100 | 950 |
| Y 軸 | 2400 | – | – | – | – | | |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.4 | 18.2 | 16.7 | 15.2 | 14.0 | 12.5 |
| | 0.5 | 10.1 | 8.6 | 7.2 | 5.9 | 4.4 |
| | 0.6 | 4.7 | 3.2 | 1.8 | 0.5 | – |
| | 0.7 | 1.1 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

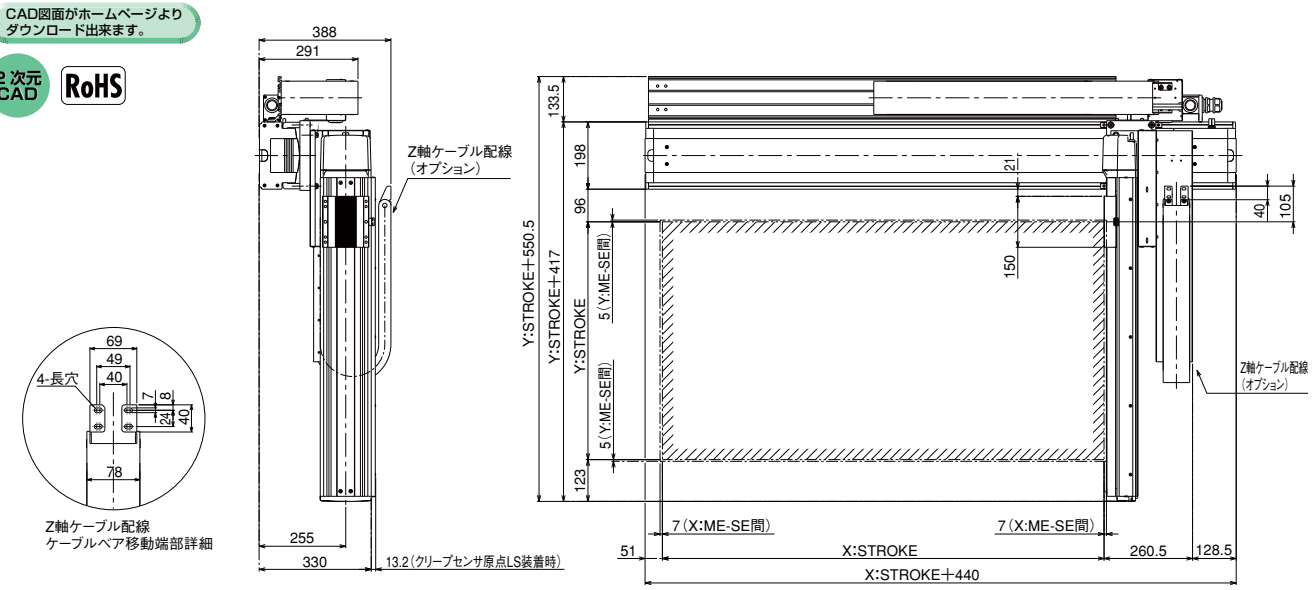
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

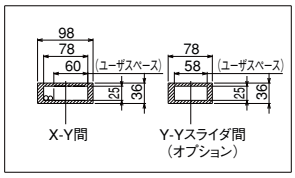
# ICSA2【ICSPA2】-BK □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

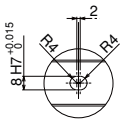
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

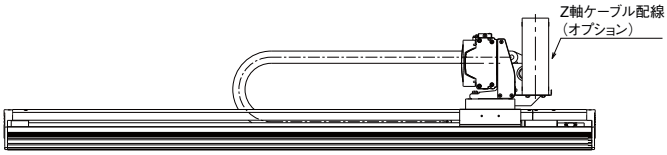


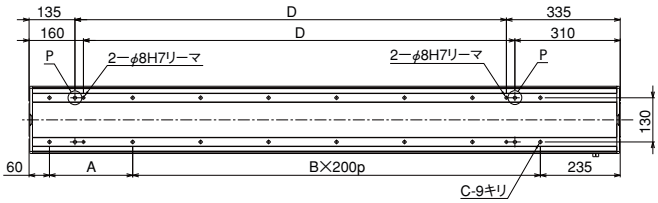



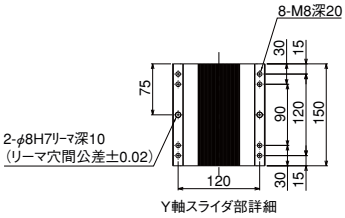

ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| D | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 |

# ICSA2-BK□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BK□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BK□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 130:1300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BK1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BK2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BK3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BK4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BK1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BK2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BK3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BK4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BK4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

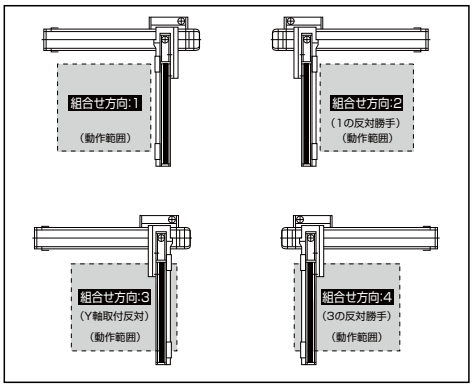
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 130：1300mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 600W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXM-①-600-20-（ストローク）-② | → P57 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-20-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 700 | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 1200 | | 920 | 765 | 645 | 550 | 475 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | | |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.4 | 54.5 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.5 | 42.5 | 41.0 | 39.6 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.6 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.7 | 24.5 | 23.0 | 21.6 | 20.3 | 18.8 |
| | 0.8 | 18.2 | 16.7 | 15.3 | 14.0 | 12.5 |
| | 0.9 | 13.7 | 12.2 | 10.8 | 9.5 | 8.0 |
| | 1.0 | 10.1 | 8.6 | 7.2 | 5.9 | 4.4 |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

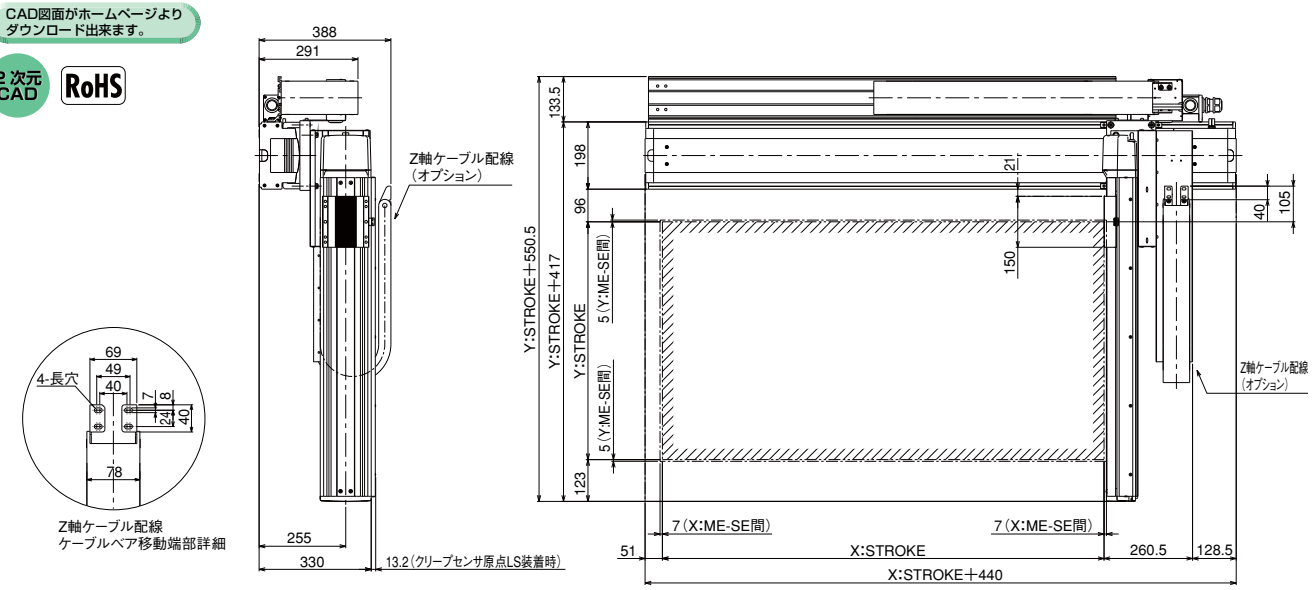
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

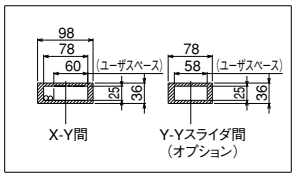
# ICSA2【ICSPA2】-BK □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

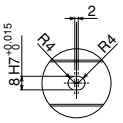
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

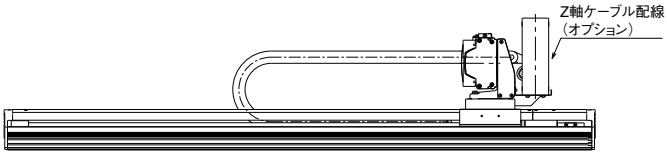


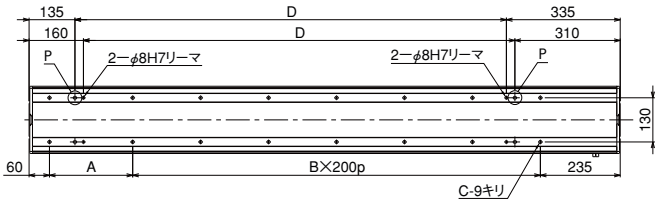



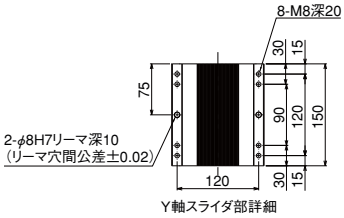

ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| D | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 |

# ICSA2-BL□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BL□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — BL□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 90:900mm<br>〜<br>250:2500mm<br>（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm<br>〜<br>70:700mm<br>（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベアLサイズ | CTM:ケーブルベアMサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BL1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BL2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BL3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BL4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BL1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BL2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BL3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BL4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

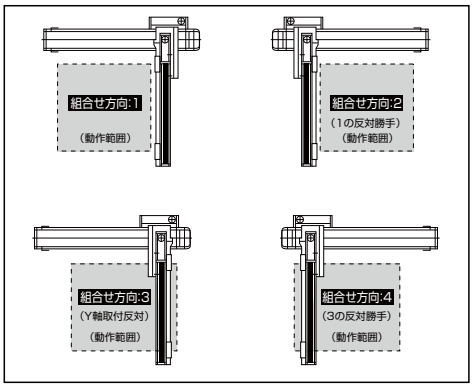
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 90：900mm<br>〜<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm<br>〜<br>70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 600W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXMX-①-600-40-（ストローク）-② | → P59 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-40-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 700 | 900 ～ 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 2400 | 2200 | 1965 | 1725 | 1530 | 1365 |
| Y 軸 | 2400 | – | – | – | – | – | – |

| | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 1225 | 1110 | 1005 | 915 | 840 | 770 | 710 | 655 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

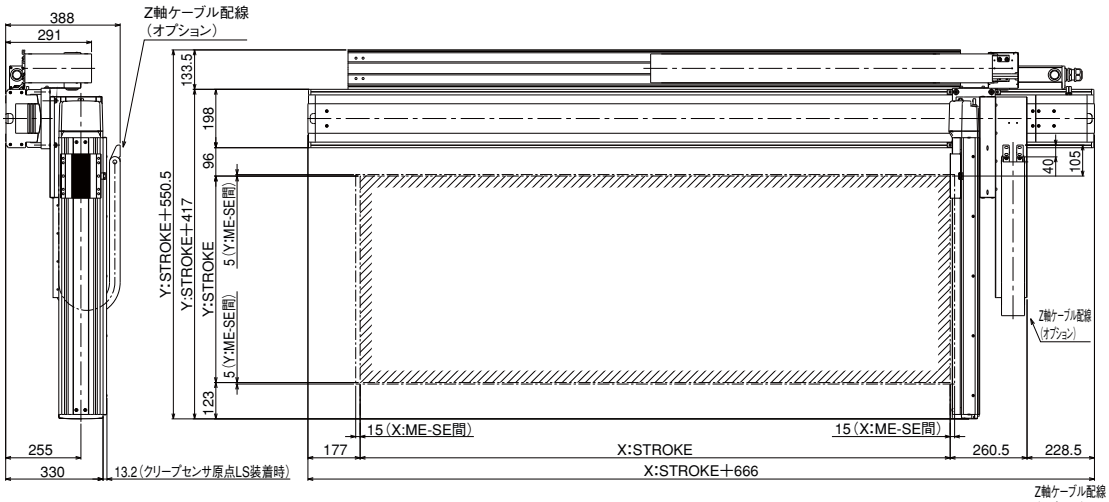
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

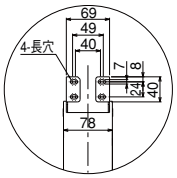
# ICSA2【ICSPA2】-BL □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

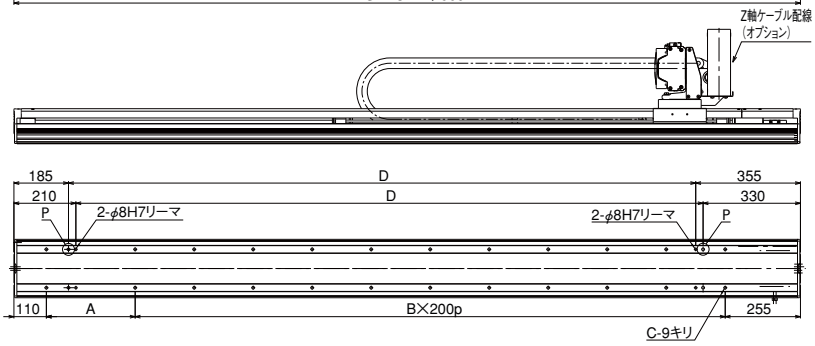
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

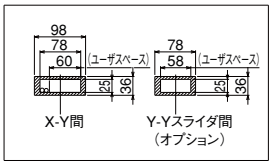
2次元CAD　RoHS



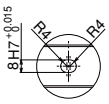




Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

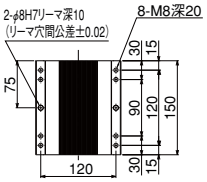



ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 |
| B | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 |
| C | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 |
| D | 1026 | 1076 | 1126 | 1176 | 1226 | 1276 | 1326 | 1376 | 1426 | 1476 | 1526 | 1576 | 1626 | 1676 | 1726 | 1776 | 1826 | 1876 | 1926 | 1976 | 2026 | 2076 | 2126 | 2176 | 2226 | 2276 | 2326 | 2376 | 2426 | 2476 | 2526 | 2576 | 2626 |

# ICSA2-BL□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BL□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — BL□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 90:900mm<br>〜<br>250:2500mm<br>（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm<br>〜<br>70:700mm<br>（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BL1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BL2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BL3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BL4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BL1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BL2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BL3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BL4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BL4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

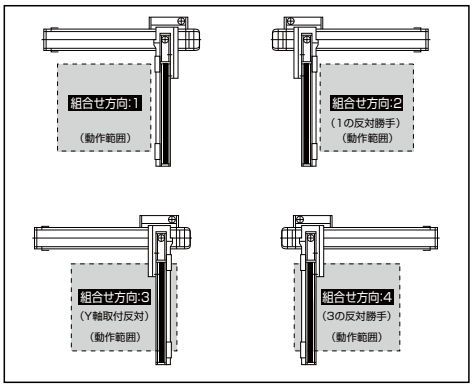
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 90：900mm<br>〜<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm<br>〜<br>70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 600W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXMX-①-600-20-（ストローク）-② | → P59 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-20-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 700 | 900 ～ 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | 1100 | 980 | 860 | 765 | 680 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – |

| | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 610 | 555 | 500 | 455 | 420 | 385 | 355 | 325 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

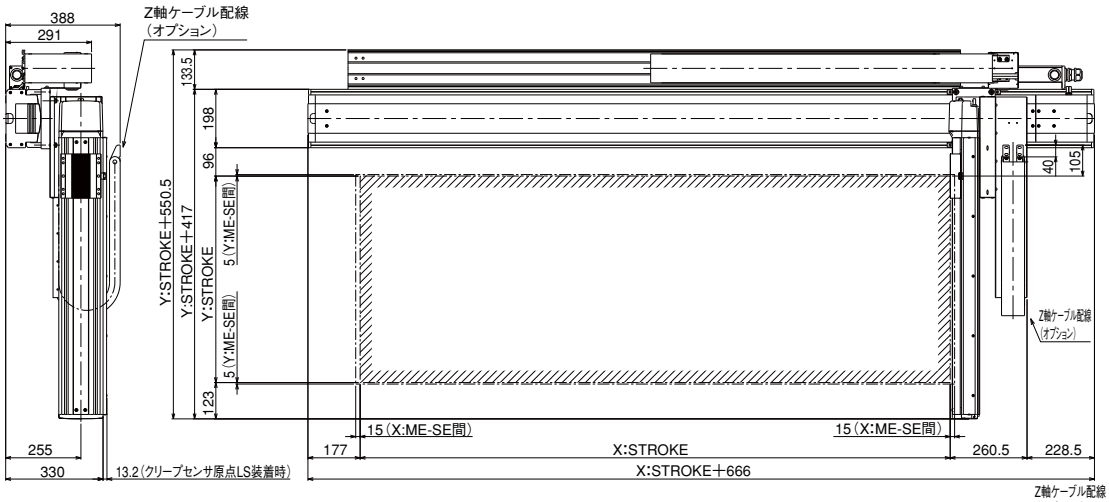
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

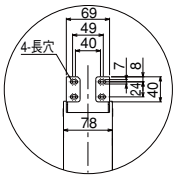
# ICSA2【ICSPA2】-BL □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

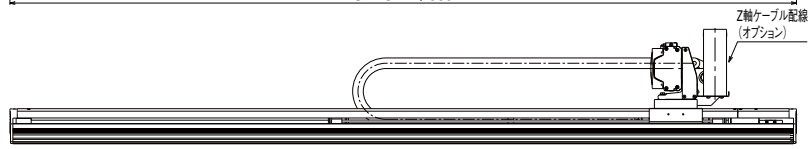
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

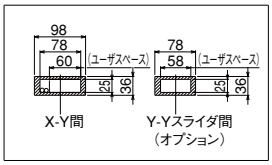
2次元CAD　RoHS



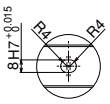




Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

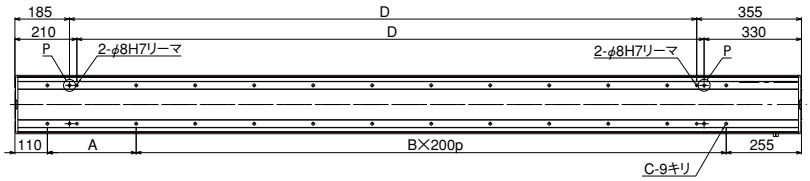


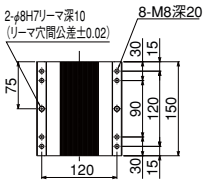




ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 |
| B | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 |
| C | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 |
| D | 1026 | 1076 | 1126 | 1176 | 1226 | 1276 | 1326 | 1376 | 1426 | 1476 | 1526 | 1576 | 1626 | 1676 | 1726 | 1776 | 1826 | 1876 | 1926 | 1976 | 2026 | 2076 | 2126 | 2176 | 2226 | 2276 | 2326 | 2376 | 2426 | 2476 | 2526 | 2576 | 2626 |

# ICSA2-BP□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BP□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BP□H— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 130:1300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BP1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BP2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BP3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BP4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BP1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BP2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BP3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BP4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

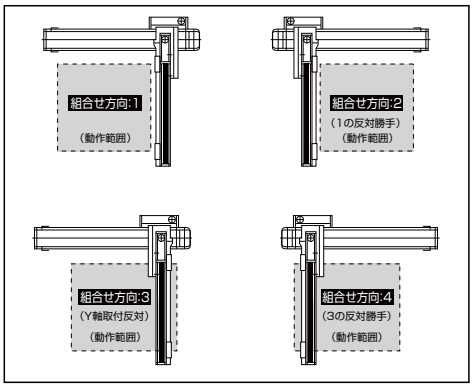
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 130：1300mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 750W/50mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXM-①-750-50-（ストローク）-② | → P58 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-40-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 700 | 800 ～ 1000 | 1100 | 1200 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 2000 | | 1840 | 1570 | 1360 |
| Y 軸 | 2400 | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.4 | 18.2 | 16.7 | 15.3 | 14.0 | 12.5 |
| | 0.5 | 10.1 | 8.6 | 7.2 | 5.9 | 4.4 |
| | 0.6 | 4.7 | 3.2 | 1.8 | 0.5 | – |
| | 0.7 | 0.2 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

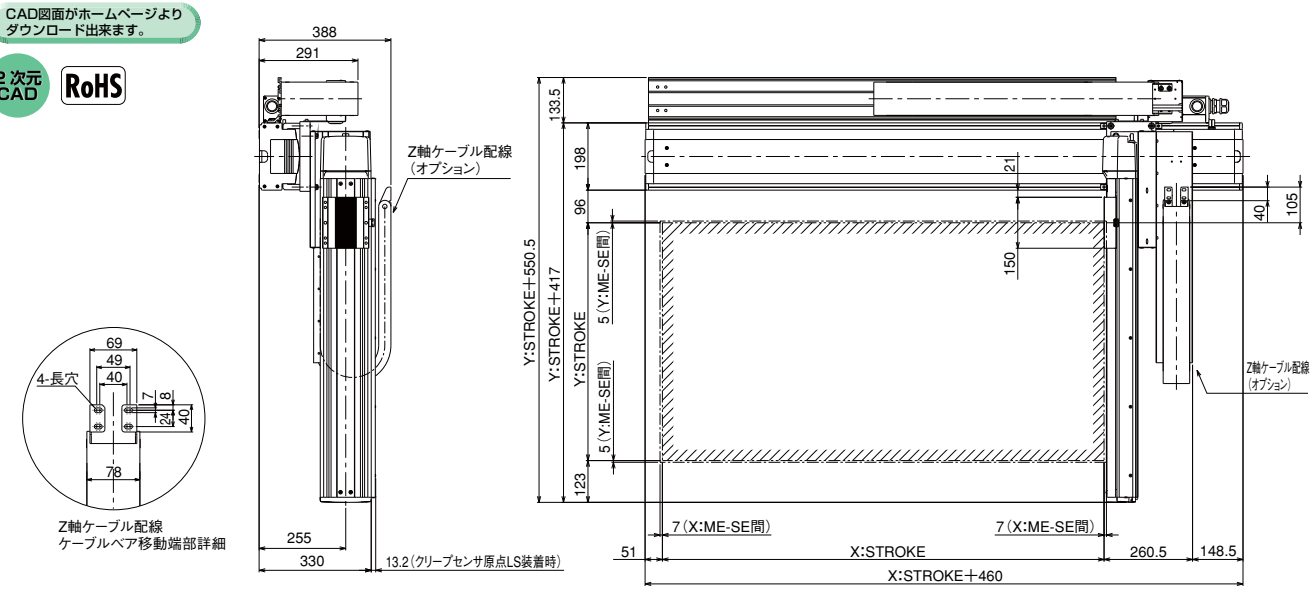
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

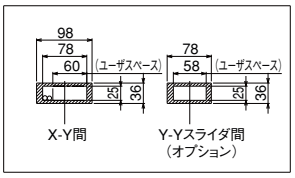
# ICSA2【ICSPA2】-BP □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

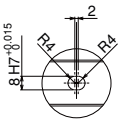
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

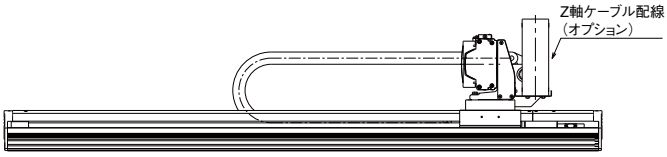


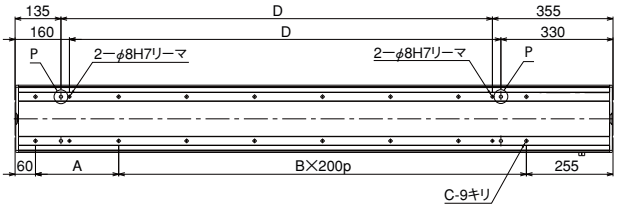



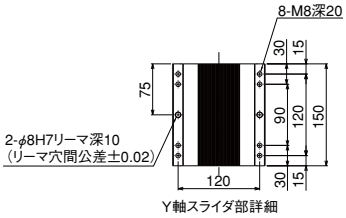

ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| D | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA2-BP□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-BP□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BP□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm<br>≀<br>130:1300mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | 30:300mm<br>≀<br>70:700mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL :ケーブルベア Lサイズ | CTM: ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BP1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BP2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BP3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BP4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BP1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BP2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BP3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BP4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BP4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

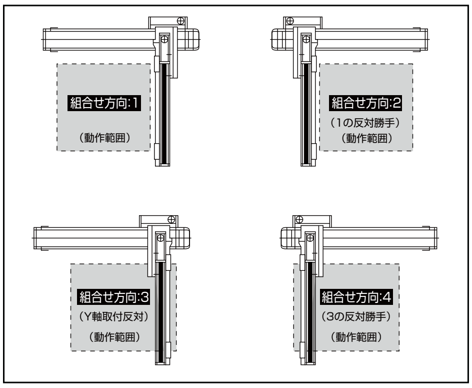
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm<br>≀<br>130：1300mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm<br>≀<br>70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM ：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 750W/25mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXM-①-750-25（ストローク）-② | → P58 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-20-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300～700 | 800～900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 1250 | | 1090 | 920 | 785 | 680 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.4 | 54.5 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.5 | 42.5 | 41.0 | 39.6 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.6 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.7 | 24.5 | 23.0 | 21.6 | 20.3 | 18.8 |
| | 0.8 | 18.2 | 16.7 | 15.3 | 14.0 | 12.5 |
| | 0.9 | 13.7 | 12.2 | 10.8 | 9.5 | 8.0 |
| | 1.0 | 10.1 | 8.6 | 7.2 | 5.9 | 4.4 |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

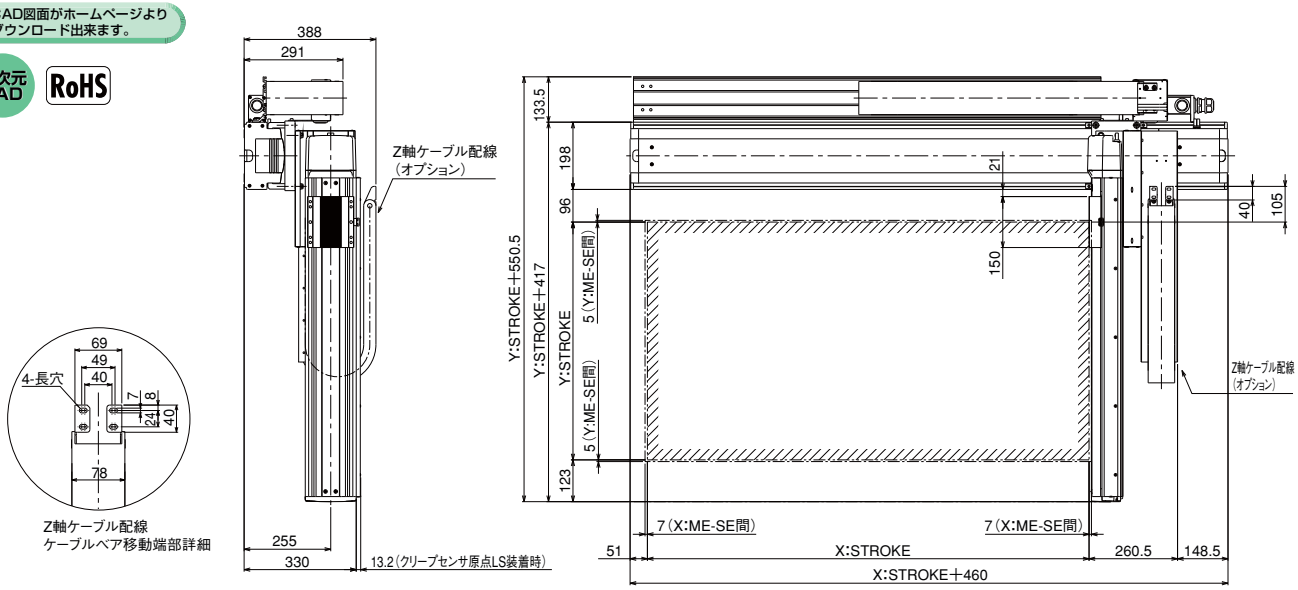
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

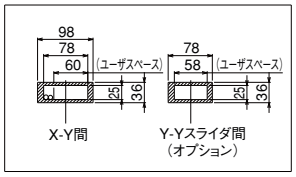
# ICSA2【ICSPA2】-BP □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

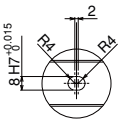
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

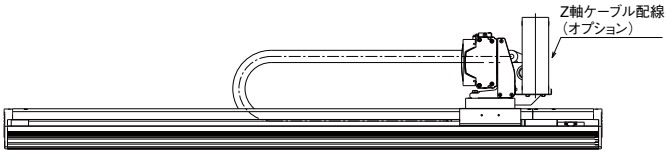


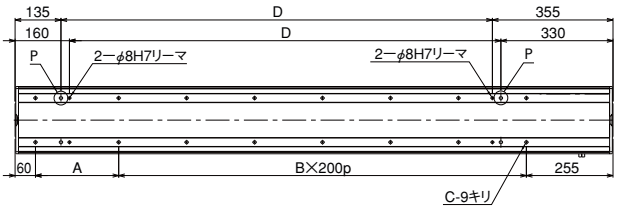



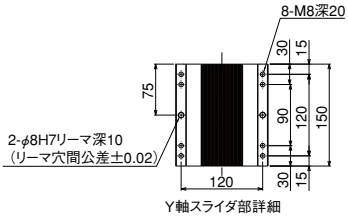

ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 | 295 | 145 | 195 | 245 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| D | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 |

# ICSA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BQ□H— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 90:900mm ～ 250:2500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BQ1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BQ2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BQ3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BQ4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BQ1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BQ2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BQ3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BQ4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

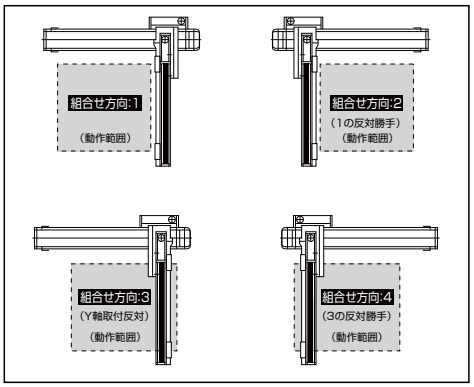
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 90：900mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 750W/50mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXMX-①-750-50-（ストローク）-② | → P60 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-40-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300～700 | 900～1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 2000 | 1930 | 1740 | 1580 | 1440 | 1320 | 1210 | 1115 | 1035 |
| Y 軸 | 2400 | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 31.7 | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

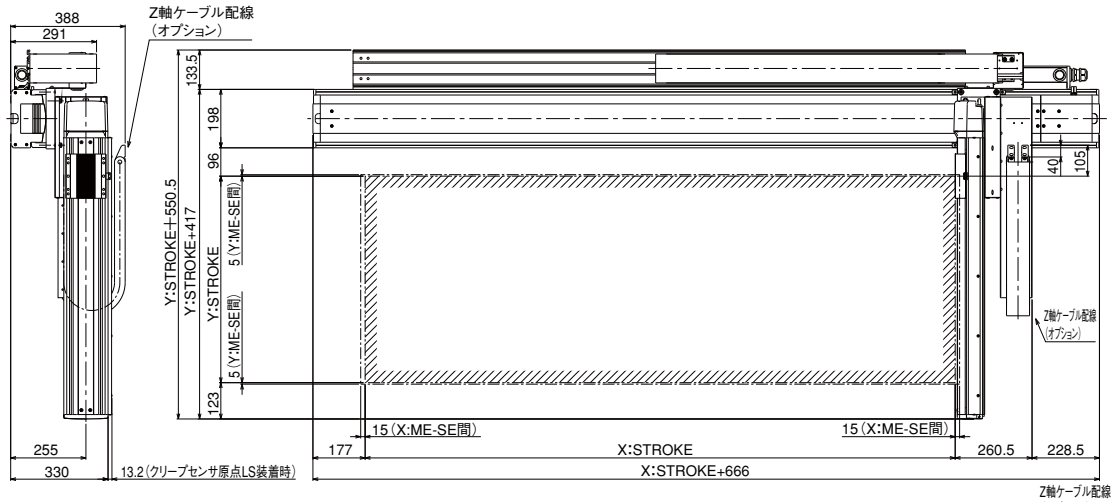
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

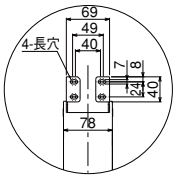
# ICSA2【ICSPA2】-BQ □ H-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図 （組合せ方向1）

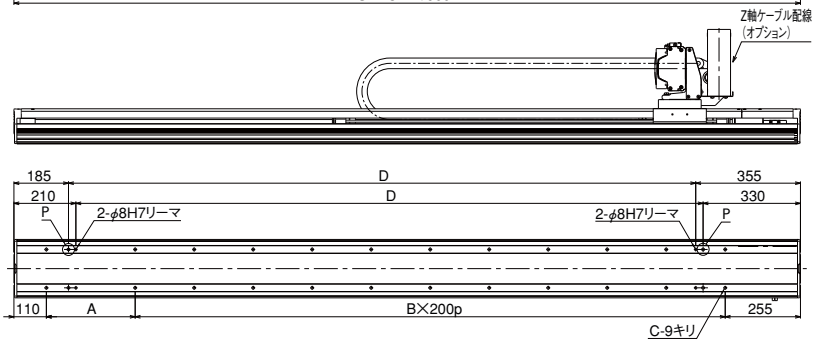
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

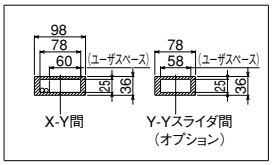
2次元CAD RoHS



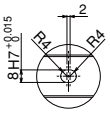




Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

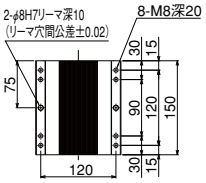



ケーブル収納断面図




P部詳細




Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 |
| B | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 |
| C | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 |
| D | 1026 | 1076 | 1126 | 1176 | 1226 | 1276 | 1326 | 1376 | 1426 | 1476 | 1526 | 1576 | 1626 | 1676 | 1726 | 1776 | 1826 | 1876 | 1926 | 1976 | 2026 | 2076 | 2126 | 2176 | 2226 | 2276 | 2326 | 2376 | 2426 | 2476 | 2526 | 2576 | 2626 |

# ICSA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ —BQ□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線（オプション） |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 90:900mm ～ 250:2500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CTL：ケーブルベア Lサイズ | CTM:ケーブルベア Mサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BQ1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BQ2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BQ3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BQ4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-BQ1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-BQ2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-BQ3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-BQ4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-BQ4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥ |

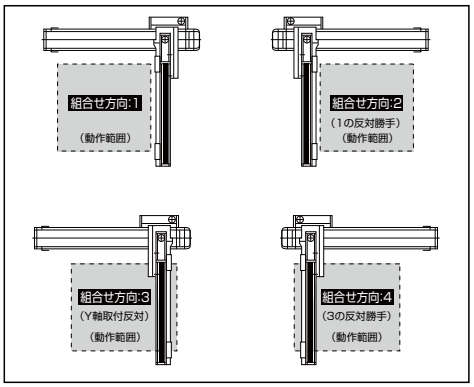
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 90：900mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CTL ：ケーブルベア L サイズ |
| ⑥ | Z 軸ケーブル配線（オプション） | CTM：ケーブルベア M サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 750W/25mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-WXMX-①-750-25-（ストローク）-② | → P60 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-①-400-20-（ストローク） | → P54 |

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には A1 か A3 が入ります。
A1：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入　　A3：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300～700 | 900～1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1250 | 1200 | 1075 | 965 | 870 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – |

| | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 790 | 720 | 660 | 605 | 555 | 515 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 62.3 | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

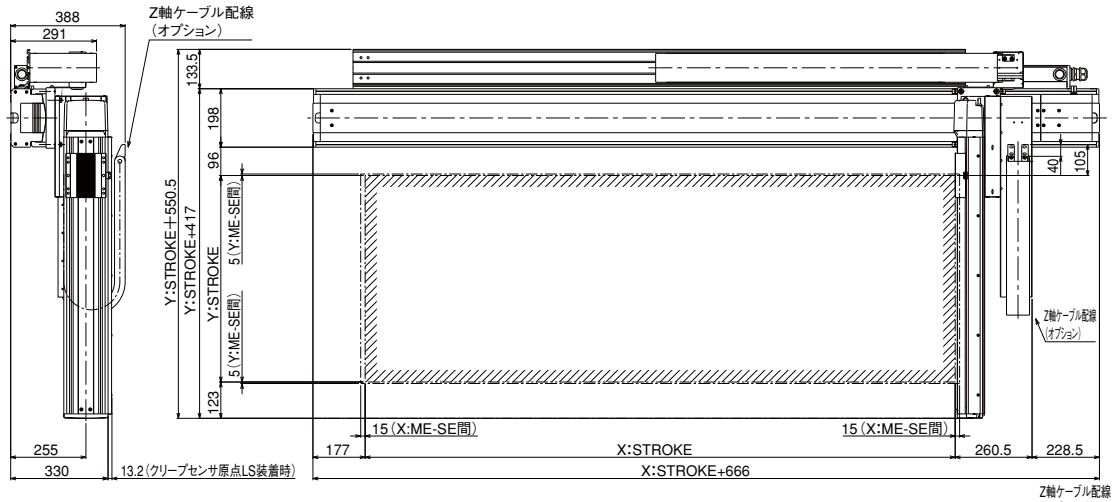
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

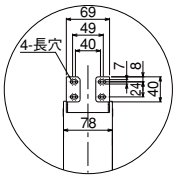
# ICSA2【ICSPA2】-BQ □ M-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図　（組合せ方向1）

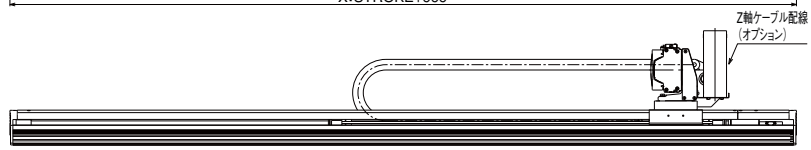
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

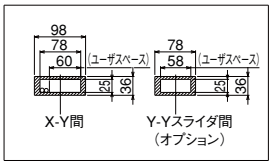
2次元CAD　RoHS



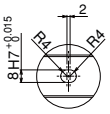




Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

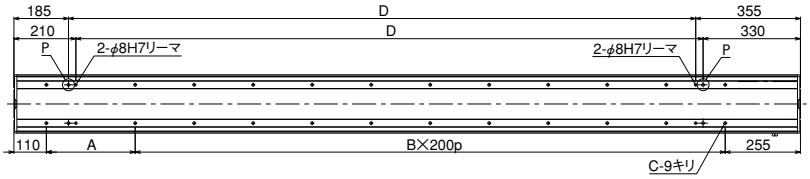


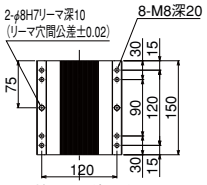




ケーブル収納断面図




P部詳細



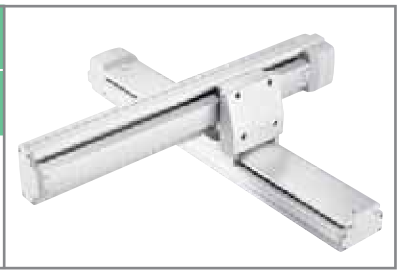

Y軸スライダ部詳細

### ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。

| Xストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 | 251 | 301 | 351 | 201 |
| B | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 |
| C | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 |
| D | 1026 | 1076 | 1126 | 1176 | 1226 | 1276 | 1326 | 1376 | 1426 | 1476 | 1526 | 1576 | 1626 | 1676 | 1726 | 1776 | 1826 | 1876 | 1926 | 1976 | 2026 | 2076 | 2126 | 2176 | 2226 | 2276 | 2326 | 2376 | 2426 | 2476 | 2526 | 2576 | 2626 |

# ICSA2-SA□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — SA□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm 毎) / 下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm 毎) / 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤ |

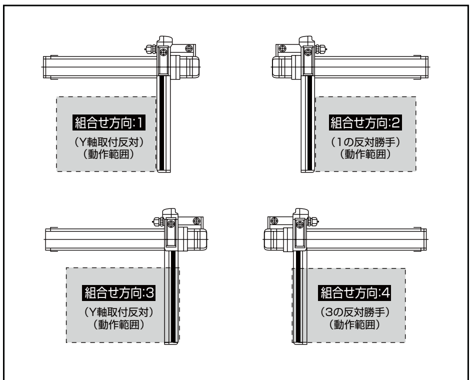
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16-（ストローク） | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16（ストローク） | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100～400 | 500～600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 960 | |
| Y 軸 | 960 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| 加速度 | Y 軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 0.3 | 6.2 | 5.5 | 4.8 | 4.1 |
| 0.4 | 3.2 | 2.5 | 1.8 | 1.1 |
| 0.5 | 1.2 | 0.5 | – | – |
| 0.6 | 0.2 | – | – | – |
| 0.7 | – | – | – | – |
| 0.8 | – | – | – | – |
| 0.9 | – | – | – | – |
| 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット / リニアサーボアクチュエータ / クリーンルーム対応 / 防滴対応 / 直交ロボット / テーブルトップ型ロボット / IXスカラロボット / コントローラ / 技術資料インフォメーション / IK2 / IK3 / ICSA2 ICSPA2 / ICSA3 ICSPA3 / ICSA4 ICSPA4 / ICSPA6

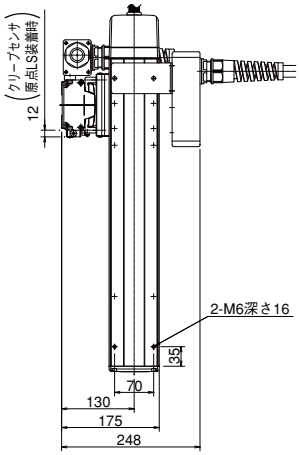
# ICSA2【ICSPA2】-SA □ H-SC（自立ケーブル仕様）

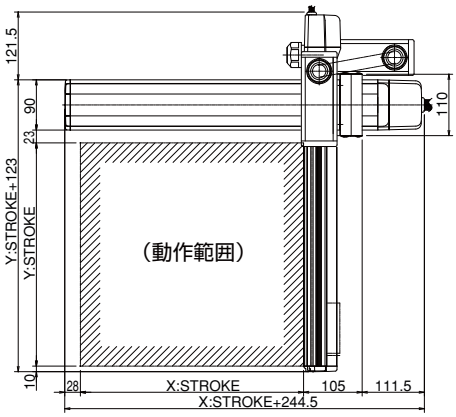
## 寸法図 （組合せ方向1）

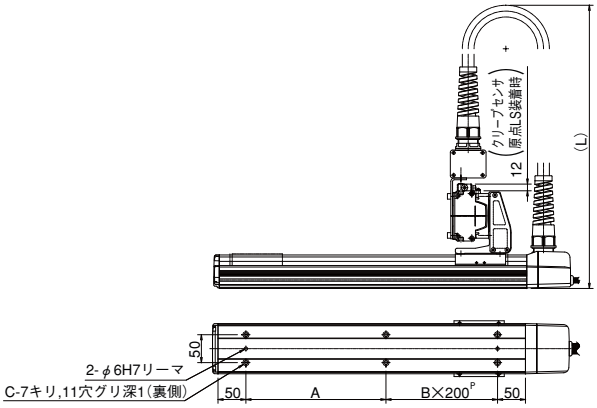
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| 100 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 |
| 200 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 |
| 300 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 |
| 400 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 | 880 |

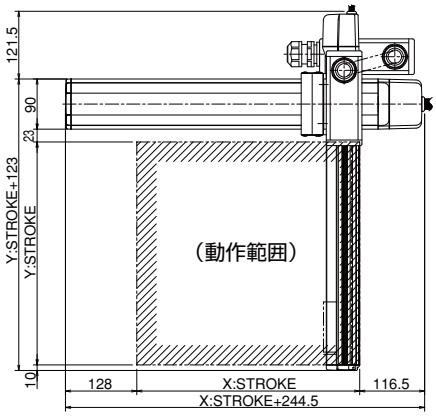
| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

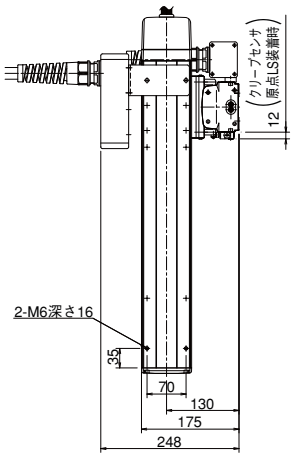
## 寸法図 （組合せ方向3）

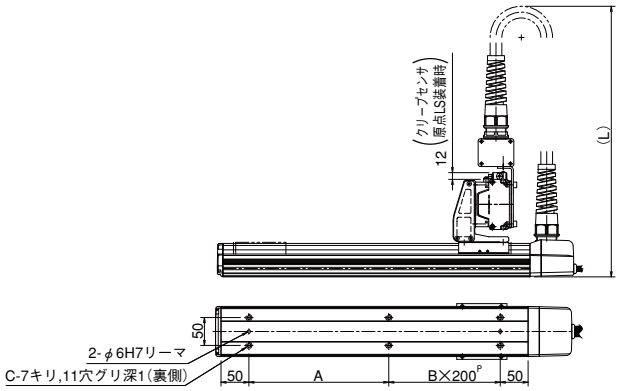
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



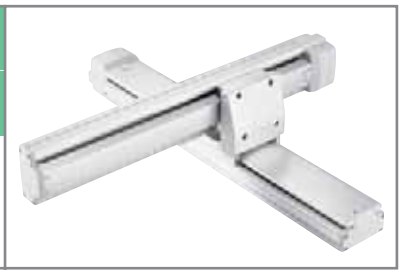




| L寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| 100 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 |
| 200 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 |
| 300 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 |
| 400 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 | 880 |

| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA2-SA□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-SA□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ —SA□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤ |

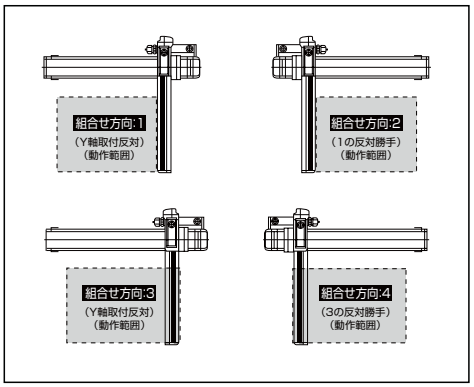
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ① ～ ⑤ の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の ① ～ ⑤ の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-（ストローク） | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8（ストローク） | → P38 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 ～ 400 | 500 ～ 600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 480 | |
| Y 軸 | 480 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 19.2 | 14.3 | 9.3 | 6.4 |
| | 0.4 | 12.7 | 12 | 9.3 | 6.4 |
| | 0.5 | 9.2 | 8.5 | 7.8 | 6.4 |
| | 0.6 | 6.2 | 5.5 | 4.8 | 4.1 |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

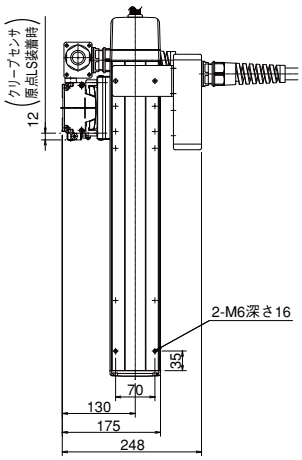
# ICSA2【ICSPA2】-SA □ M-SC（自立ケーブル仕様）

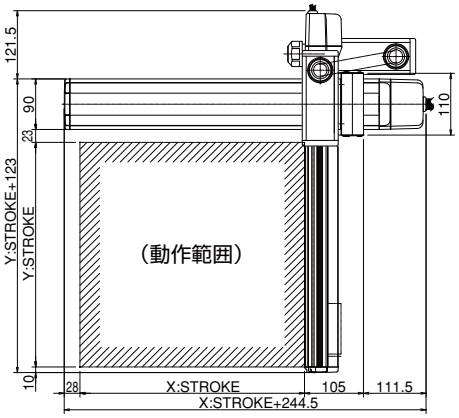
## 寸法図 （組合せ方向1）

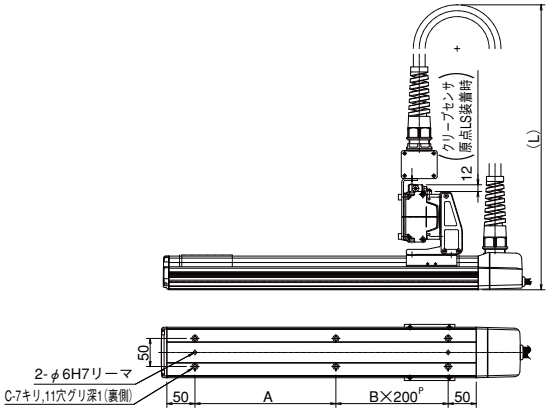
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L 寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| 100 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 |
| 200 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 |
| 300 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 |
| 400 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 | 880 |

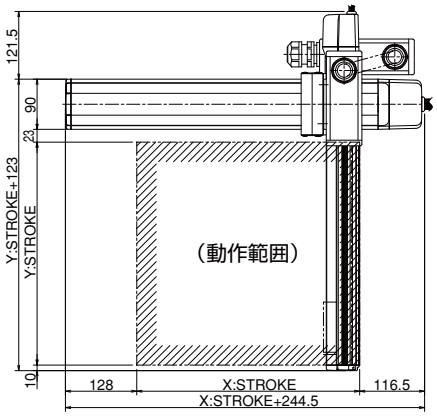
| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

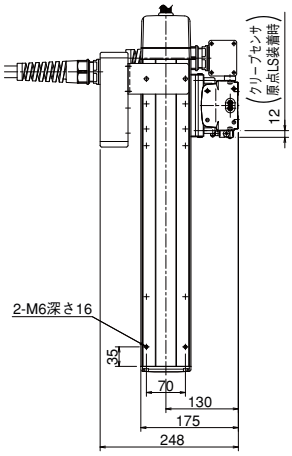
## 寸法図 （組合せ方向3）

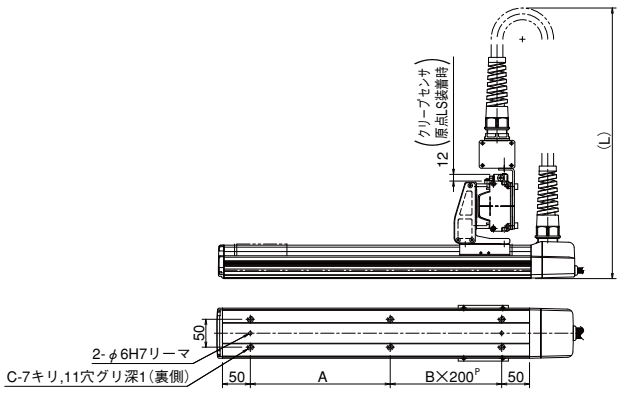
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



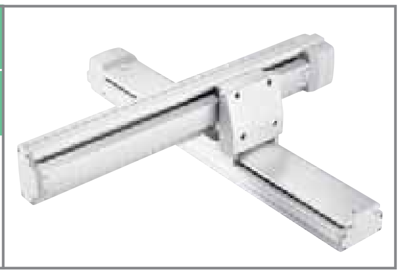

| L 寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| 100 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 |
| 200 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 |
| 300 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 |
| 400 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 | 880 |

| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ

# ICSPA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — S1C□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク·オプション | 2軸目ストローク·オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A：アブソリュート仕様<br>I：インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤ |

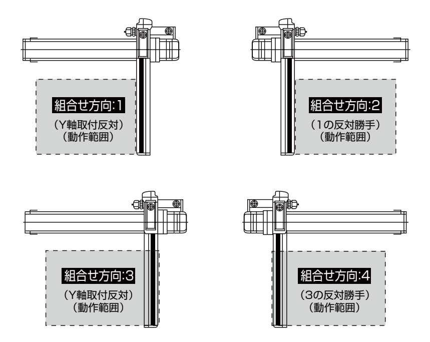
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑤ の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の ①～⑤ の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 9.7 | 8.7 | 7.7 | 6.7 | 5.6 |
| | 0.4 | 4.7 | 3.7 | 2.7 | 1.7 | 0.6 |
| | 0.5 | 1.7 | 0.7 | － | － | － |
| | 0.6 | － | － | － | － | － |
| | 0.7 | － | － | － | － | － |
| | 0.8 | － | － | － | － | － |
| | 0.9 | － | － | － | － | － |
| | 1.0 | － | － | － | － | － |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200～500 | 600～700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | － | 1200 | 1200 | 860 |
| Y 軸 | 1200 | 1200 | － | － |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

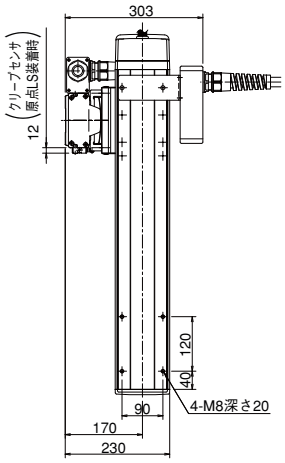
# ICSA2【ICSPA2】-S1C □ H-SC（自立ケーブル仕様）

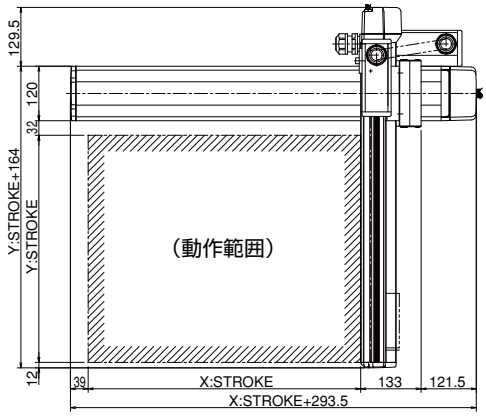
## 寸法図　（組合せ方向1）

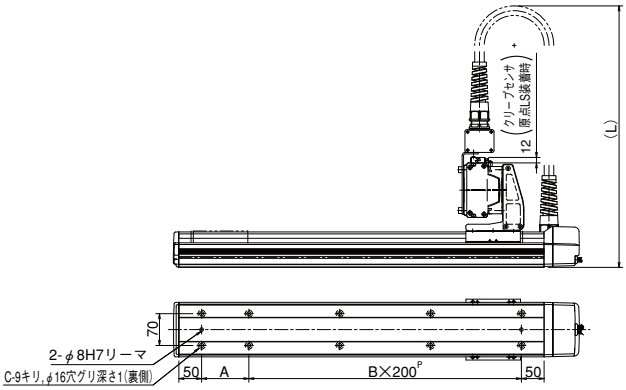
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



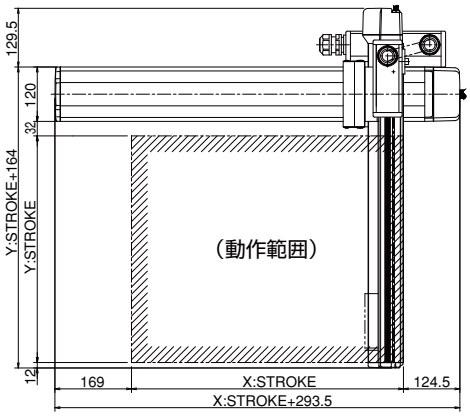

| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

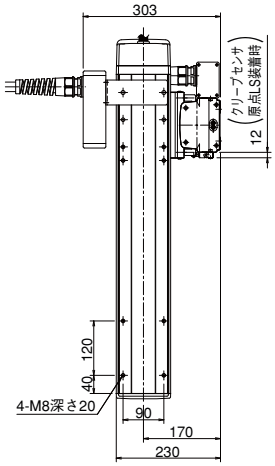
| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

## 寸法図　（組合せ方向3）

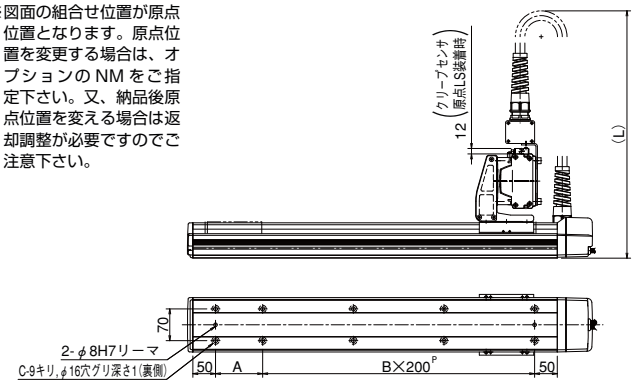
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

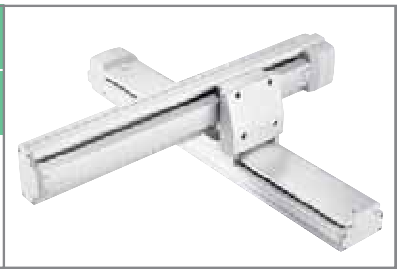



| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS（Y軸スライダ固定）タイプ

# ICSPA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS（Y軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ —S1C□M— □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm 〜 80:800mm（100mm毎）/ 下記オプション表参照 | 10:100mm 〜 50:500mm（100mm毎）/ 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤ |

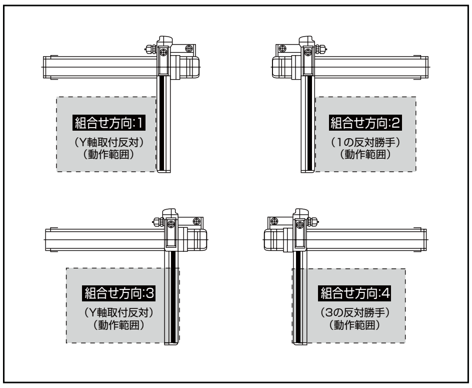
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①〜⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X軸ストローク（注1） | 20：200mm 〜 80：800mm |
| ② | Y軸ストローク（注1） | 10：100mm 〜 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①〜⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 |
| ブレーキ | B | →P602 |
| クリープセンサ | C | →P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | →P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm【±0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm以下【0.02mm以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y軸モータ出力／リード | 100W/10mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | →P40 |
| Y軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | →P43 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注3）

| | 100 | 200〜500 | 600〜700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | 430 |
| Y軸 | 600 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注4）

| 加速度 | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 0.3 | 29.7 | 28.7 | 19.3 | 13.6 | 9.7 |
| 0.4 | 19.7 | 18.7 | 17.7 | 13.6 | 9.7 |
| 0.5 | 13.7 | 12.7 | 11.7 | 10.7 | 9.7 |
| 0.6 | 9.7 | 8.7 | 7.7 | 6.7 | 5.6 |
| 0.7 | – | – | – | – | – |
| 0.8 | – | – | – | – | – |
| 0.9 | – | – | – | – | – |
| 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287〜288ページをご参照下さい。

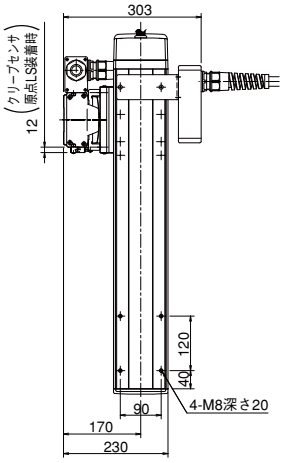
# ICSA2【ICSPA2】-S1C □ M-SC（自立ケーブル仕様）

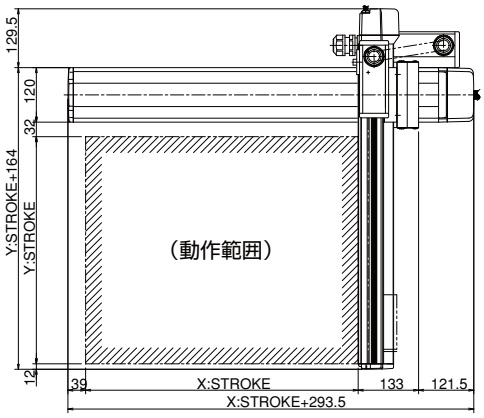
## 寸法図　（組合せ方向1）

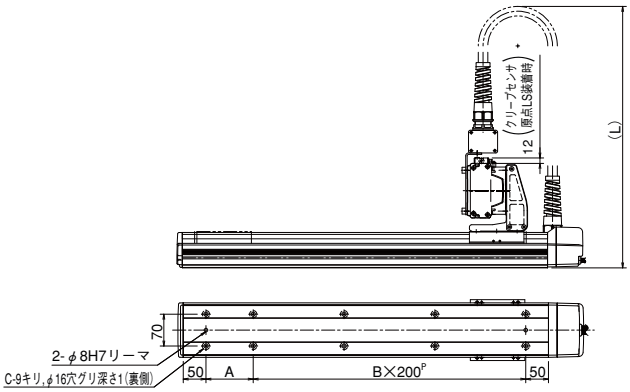
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



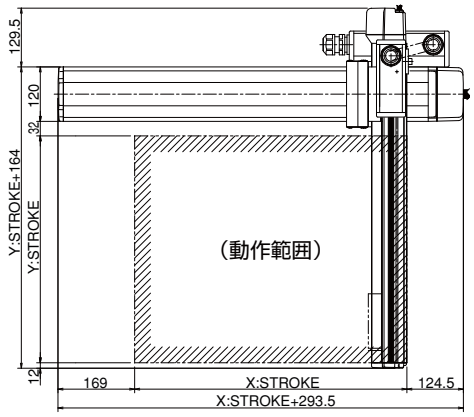

| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

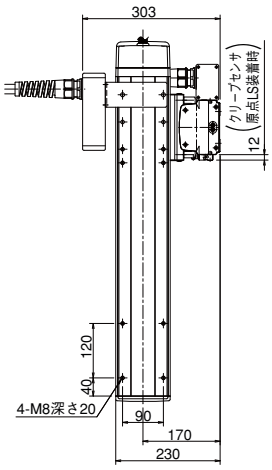
| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

## 寸法図　（組合せ方向3）

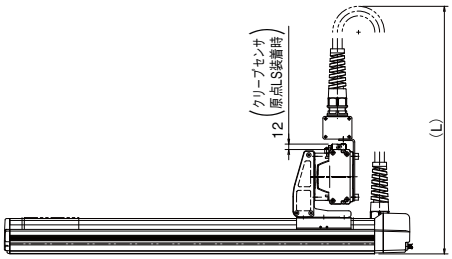
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

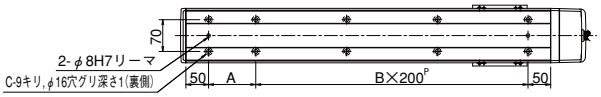
2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

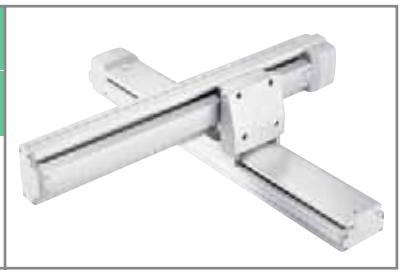



| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — S2C□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）　下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）　下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤ |

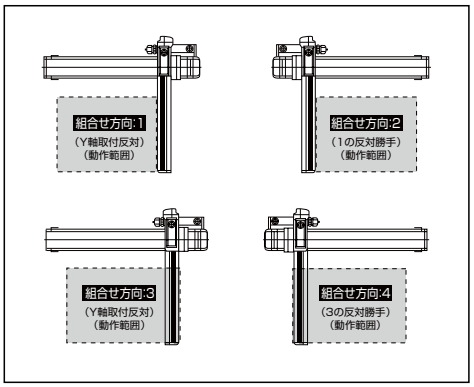
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 500 | 600 ～ 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 860 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 29.2 | 28.2 | 19.3 | 13.6 | 9.7 |
| | 0.4 | 19.2 | 18.2 | 17.2 | 13.6 | 9.7 |
| | 0.5 | 13.2 | 12.2 | 11.2 | 10.2 | 9.1 |
| | 0.6 | 9.2 | 8.2 | 7.2 | 6.2 | 5.1 |
| | 0.7 | 6.2 | 5.2 | 4.2 | 3.2 | 2.1 |
| | 0.8 | 4.2 | 3.2 | 2.2 | 1.2 | 0.1 |
| | 0.9 | 2.7 | 1.7 | 0.7 | – | – |
| | 1.0 | 1.2 | 0.2 | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

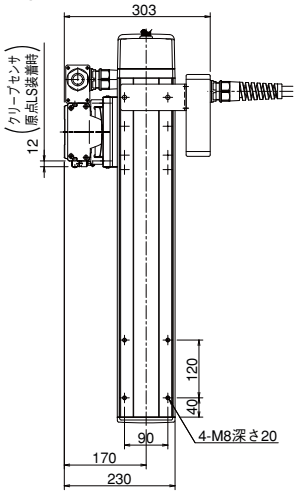
# ICSA2【ICSPA2】-S2C □ H-SC（自立ケーブル仕様）

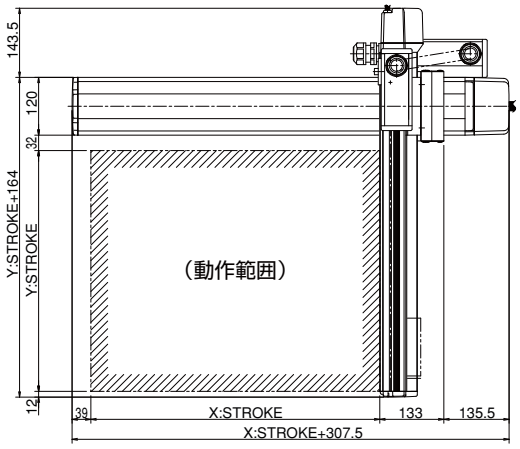
## 寸法図　（組合せ方向1）

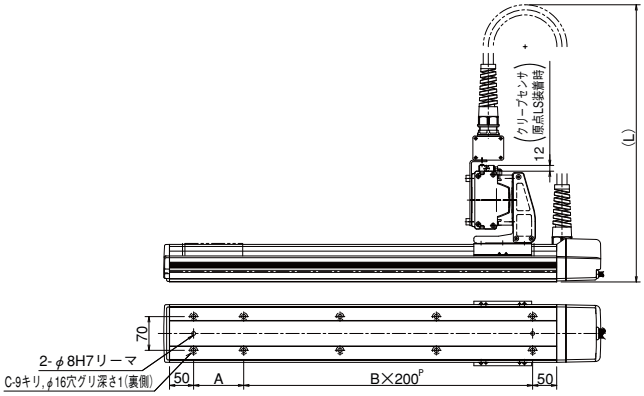
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



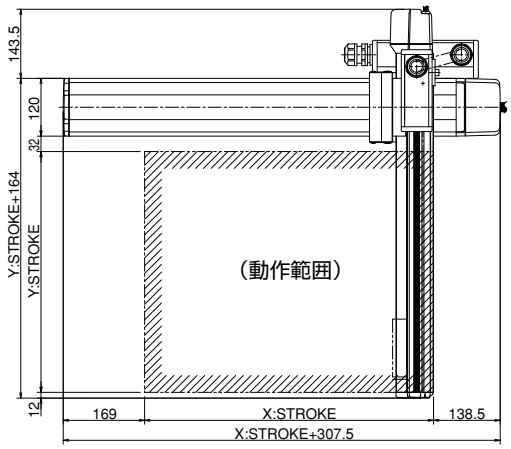

| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

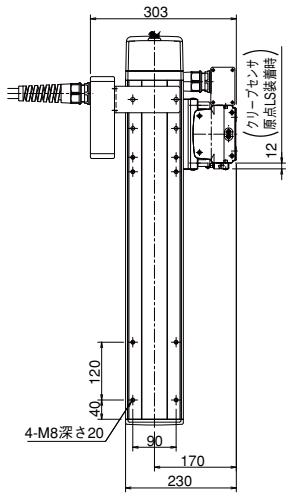
| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

## 寸法図　（組合せ方向3）

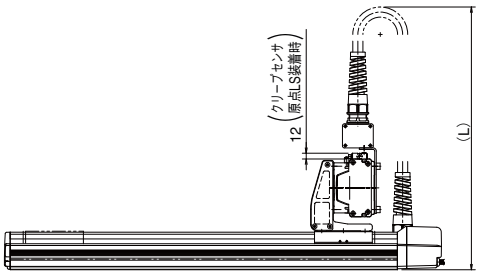
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

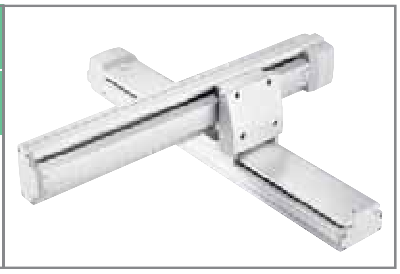


| L寸法 | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst＼Xst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 100 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-SG□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ

# ICSPA2-SG□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS（Y 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — SG□H — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク·オプション | 2軸目ストローク·オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 80:800mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | 30:300mm ～ 60:600mm（100mm 毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | 1 | 標準仕様 | ICSA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 2 | 標準仕様 | ICSA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 3 | 標準仕様 | ICSA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | 4 | 標準仕様 | ICSA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤ |

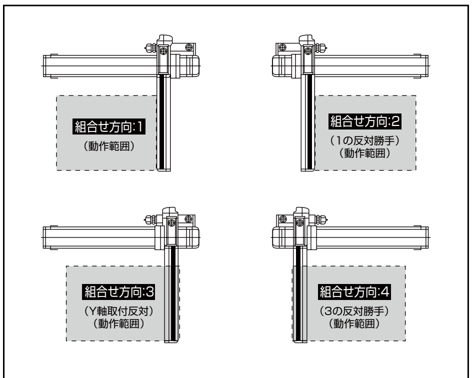
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 60：600mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-20-（ストローク） | → P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-□-200-20-（ストローク） | → P53 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 300 ～ 600 | 700 ～ 800 |
|---|---|---|
| X 軸 | 1200 | |
| Y 軸 | 1200 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 300 | 400 | 500 | 600 |
| 加速度 | 0.3 | 20.7 | 18.2 | 12.5 | 8.4 |
| | 0.4 | 10.7 | 9.1 | 7.5 | 6.0 |
| | 0.5 | 4.7 | 3.1 | 1.5 | – |
| | 0.6 | 0.7 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

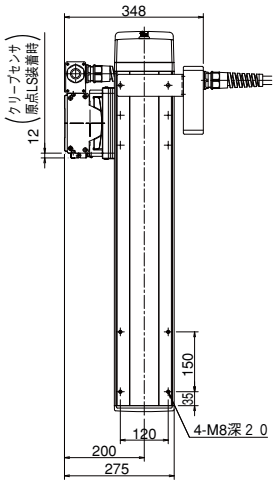
# ICSA2【ICSPA2】-SG □ H-SC（自立ケーブル仕様）

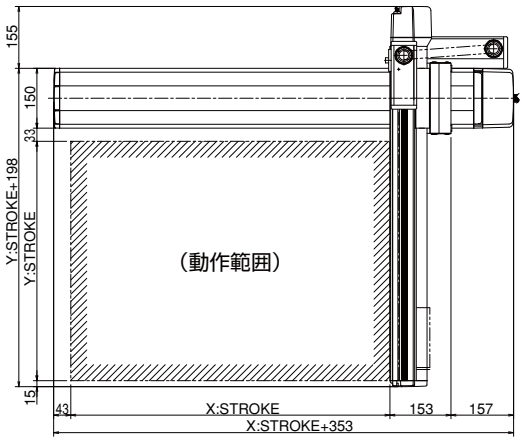
## 寸法図　（組合せ方向1）

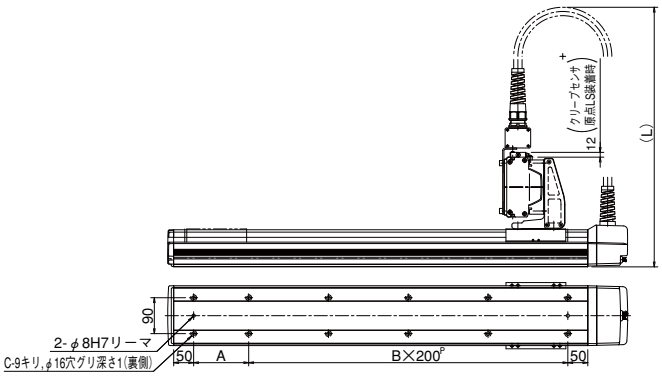
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



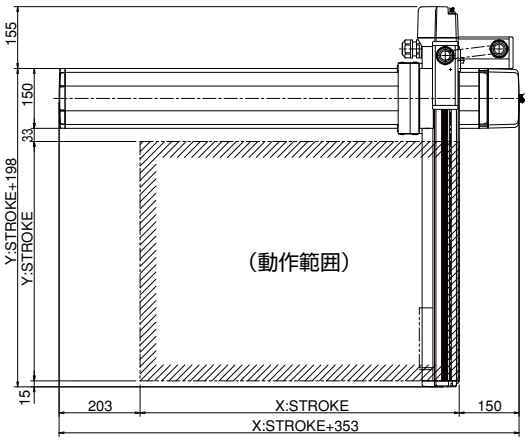

| L 寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 300 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |
| 600 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |

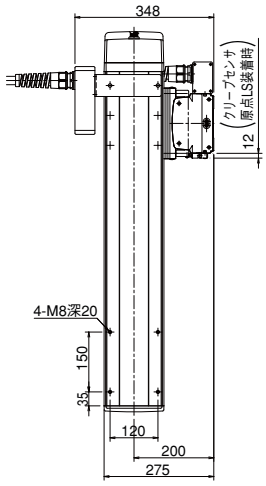
| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

## 寸法図　（組合せ方向3）

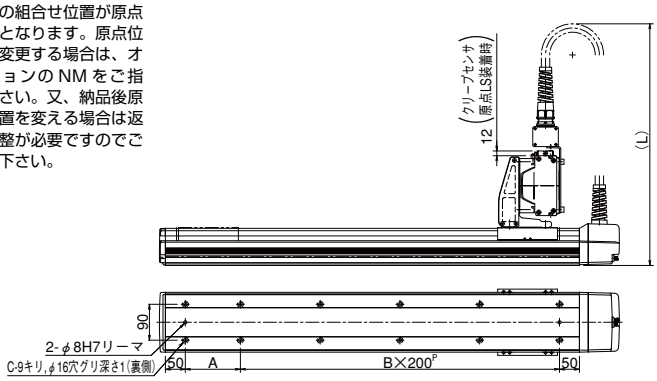
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L 寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Yst ＼ Xst | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| 300 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| 500 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |
| 600 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |

| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-ZAH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-ZAH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — ZAH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>60：600mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>30：300mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16（ストローク） | → P37 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8（ストローク）-B | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 ～ 300 | 400 ～ 600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 960 | |
| Z 軸 | 480 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク 100 | 200 | 300 |
|---|---|---|---|---|
| 加速度 | 0.3 | 4.0 | 3.3 | 2.6 |
| | 0.4 | 1.0 | 0.3 | – |
| | 0.5 | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

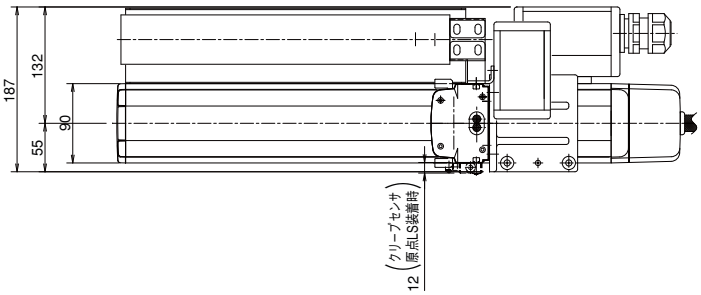
# ICSA2【ICSPA2】-ZAH-CT（ケーブルベア仕様）

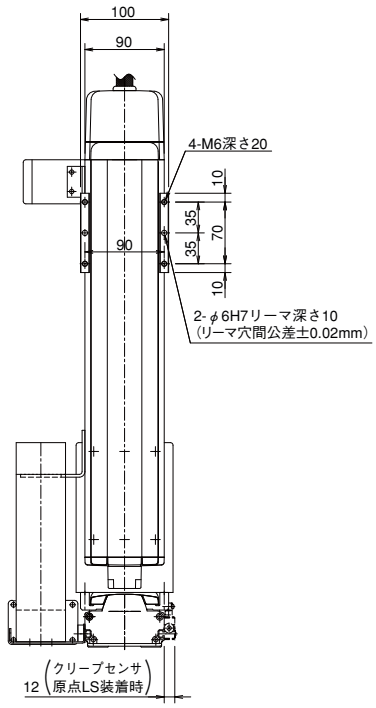
## 寸法図

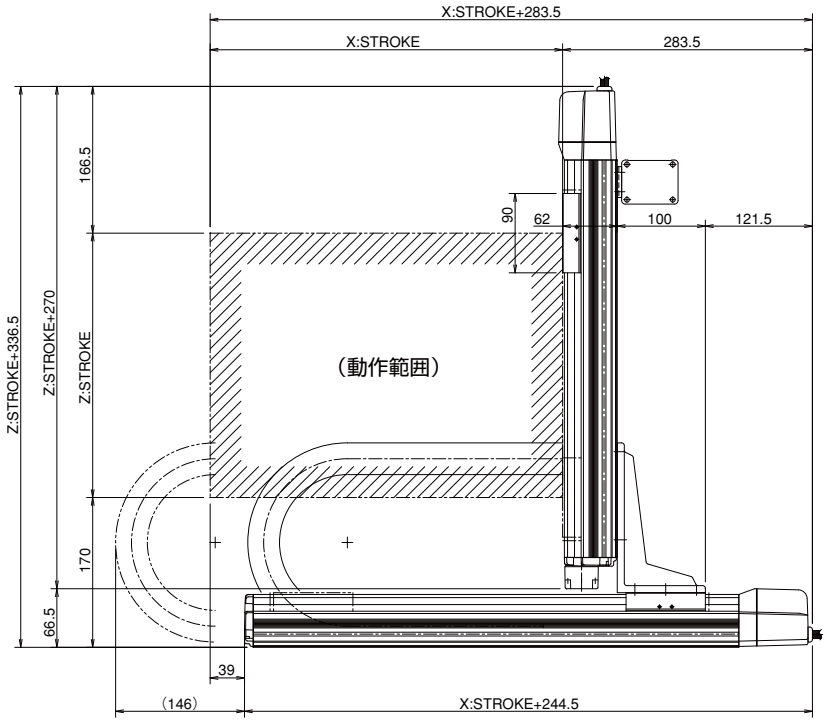
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

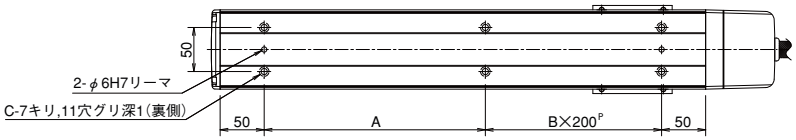
2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

# ICSA2-ZAM 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-ZAM 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — ZAM — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/4mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-（ストローク） | → P37 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-4-（ストローク）-B | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 ～ 300 | 400 ～ 600 |
|---|---|---|
| X 軸 | 480 | |
| Z 軸 | 240 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク 100 | 200 | 300 |
|---|---|---|---|---|
| 加速度 | 0.3 | 10.0 | 7.5 | 6.0 |
| | 0.4 | 8.5 | 6.0 | 4.0 |
| | 0.5 | 7.0 | 4.5 | 3.0 |
| | 0.6 | 4.0 | 3.3 | 2.0 |
| | 0.7 | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – |

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で X 軸加速度を変えた場合の数値です。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

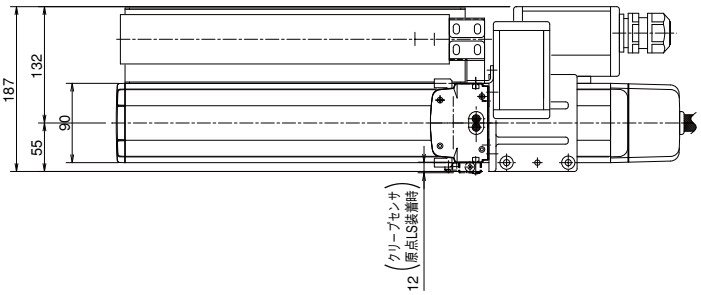
# ICSA2【ICSPA2】-ZAM-CT（ケーブルベア仕様）

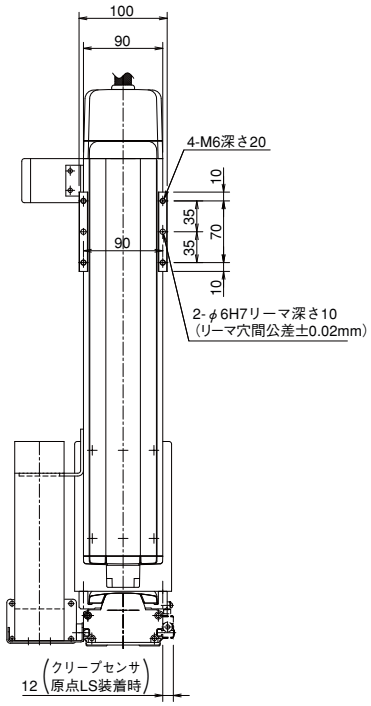
## 寸法図

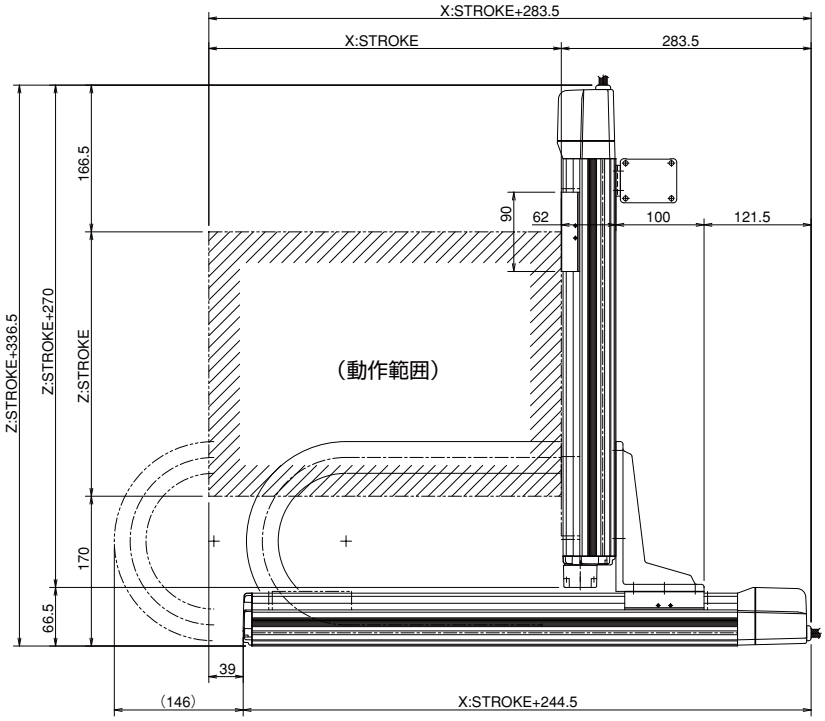
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

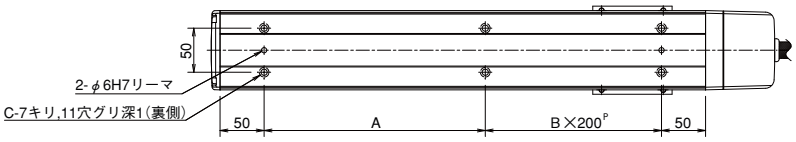
2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

# ICSA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — Z1CH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-100-10-（ストローク）-B | → P45 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 860 |
| Z 軸 | 600 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 8.5 | 7.5 | 6.5 | 5.5 |
| | 0.4 | 3.5 | 2.5 | 1.5 | 0.5 |
| | 0.5 | 0.5 | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

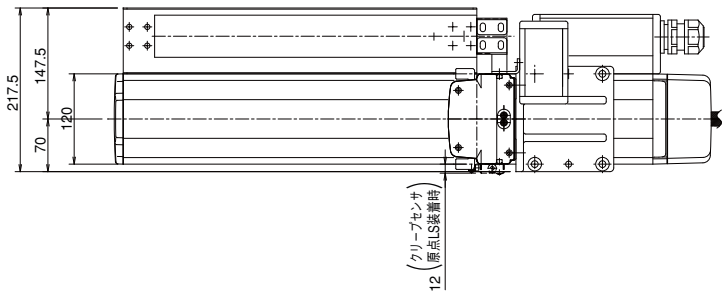
# ICSA2【ICSPA2】-Z1CH-CT（ケーブルベア仕様）

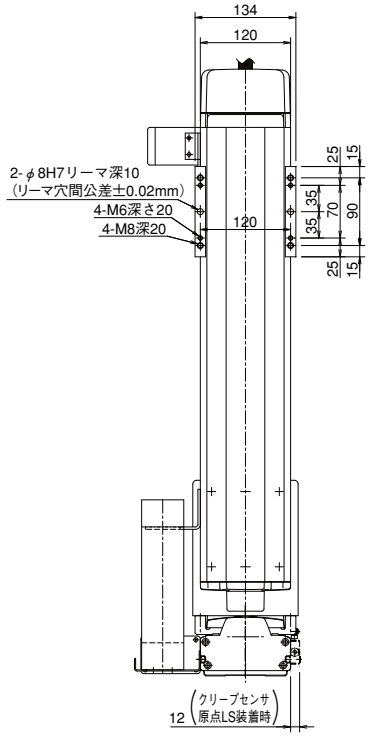
## 寸法図

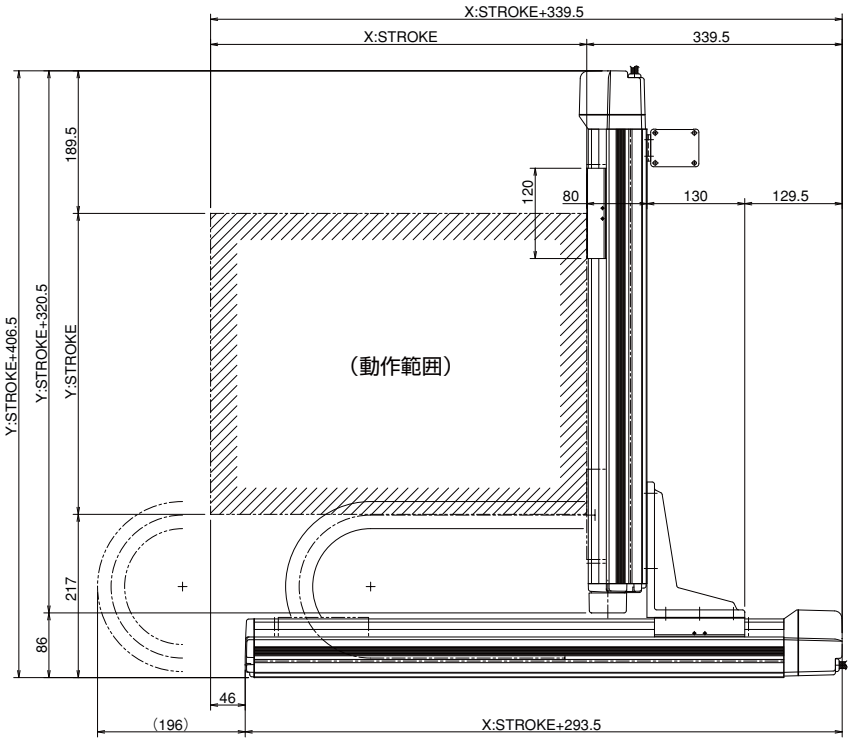
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

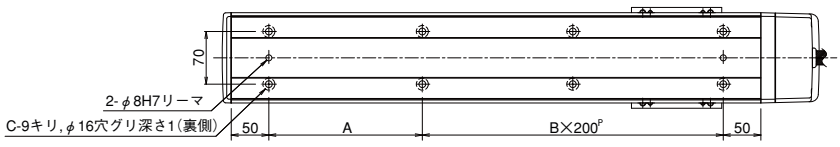
2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-Z1CM 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-Z1CM 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — Z1CM — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/5mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-（ストローク）-B | → P45 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 600 | | 430 |
| Z 軸 | 300 | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 19.0 | 17.0 | 14.0 | 12.0 |
| | 0.4 | 18.5 | 14.0 | 11.0 | 9.0 |
| | 0.5 | 12.5 | 11.5 | 9.0 | 7.0 |
| | 0.6 | 8.5 | 7.5 | 6.5 | 5.0 |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で X 軸加速度を変えた場合の数値です。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

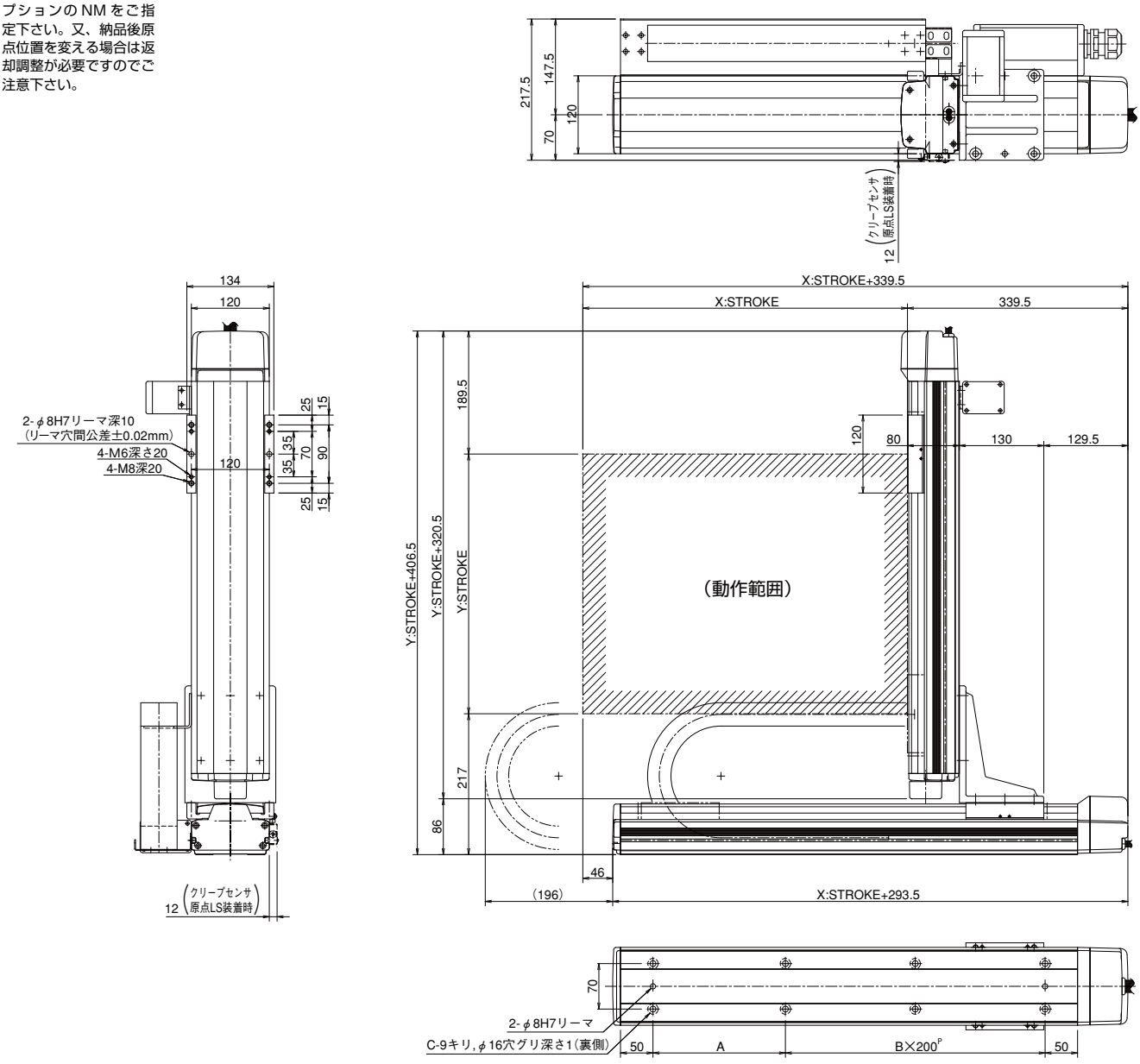
# ICSA2【ICSPA2】-Z1CM-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-Z2CH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ

# ICSPA2-Z2CH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — Z2CH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm 〜 80:800mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | 10:100mm 〜 40:400mm（100mm毎）／下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | − | 標準仕様 | ICSA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | − | 標準仕様 | ICSA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①〜⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm 〜 80：800mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm 〜 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①〜⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 |
| ブレーキ | B | →P602 |
| クリープセンサ | C | →P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | →P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm【±0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | →P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B | →P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200〜400 | 500〜700 | 800 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | − | 1200 | | 860 |
| Z 軸 | 600 | | − | − |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 |
| | 0.4 | 16.3 | 13.0 | 10.0 | 8.0 |
| | 0.5 | 11.3 | 10.3 | 8.0 | 6.0 |
| | 0.6 | − | − | − | − |
| | 0.7 | − | − | − | − |
| | 0.8 | − | − | − | − |
| | 0.9 | − | − | − | − |
| | 1.0 | − | − | − | − |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
　最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287〜288ページをご参照下さい。

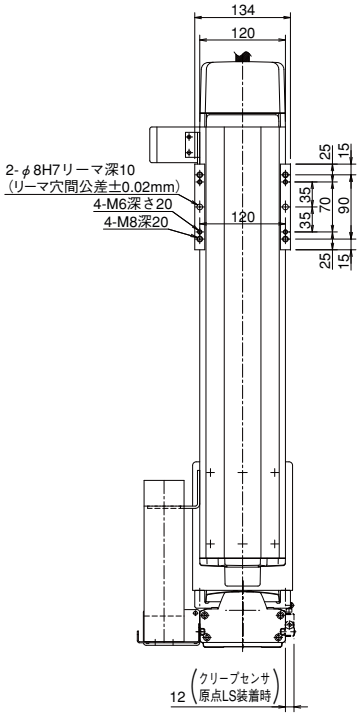
# ICSA2【ICSPA2】-Z2CH-CT（ケーブルベア仕様）

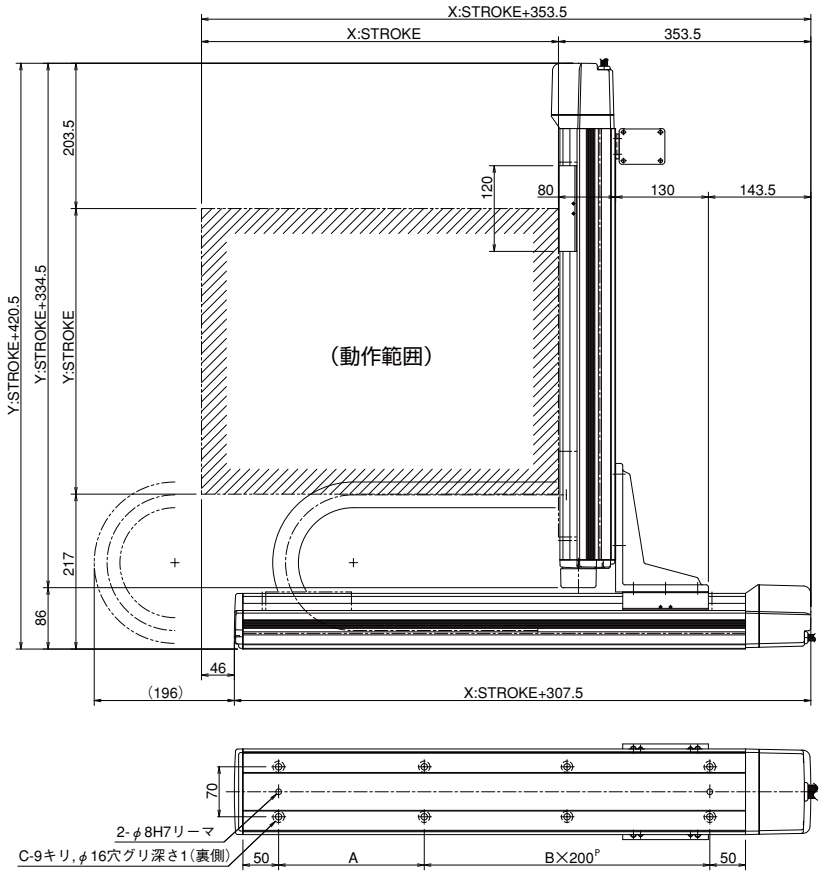
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-ZDH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-ZDH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — ZDH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm ～ 200:2000mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm ～ 200：2000mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100～400 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 |
|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 |
| Y 軸 | 600 | – | – | – | – |

| | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 |
| | 0.4 | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

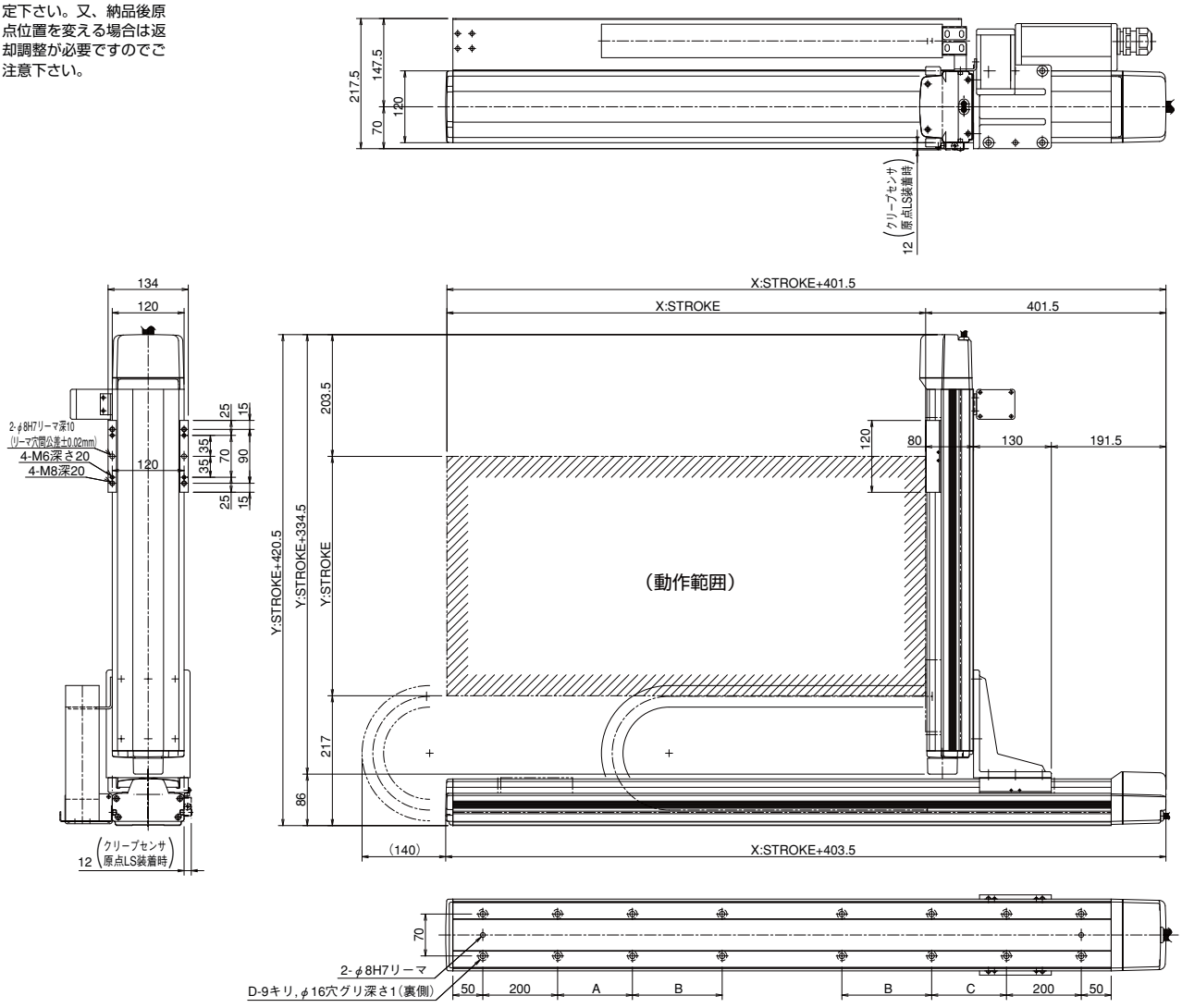
# ICSA2【ICSPA2】-ZDH-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

# ICSA2-ZGH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-ZGH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — ZGH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 400W/10mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-LZM-□-400-10-（ストローク）-B | → P56 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 500 | 600 ～ 800 |
|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | |
| Z 軸 | 600 | | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 |
| | 0.4 | 20.0 | 16.0 | 12.0 | 9.0 | 6.0 |
| | 0.5 | 16.0 | 12.0 | 9.0 | 6.0 | 3.0 |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

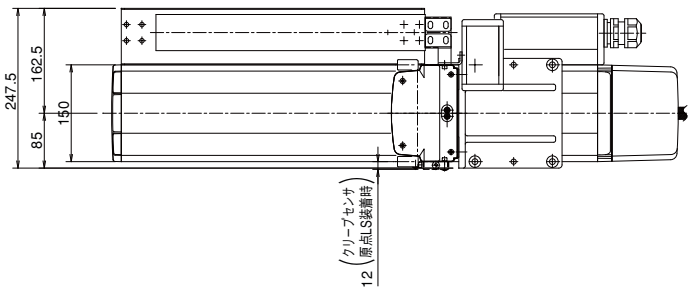
# ICSA2【ICSPA2】-ZGH-CT（ケーブルベア仕様）

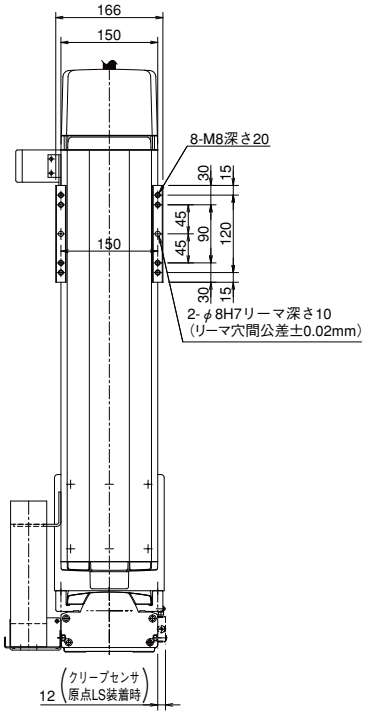
## 寸法図

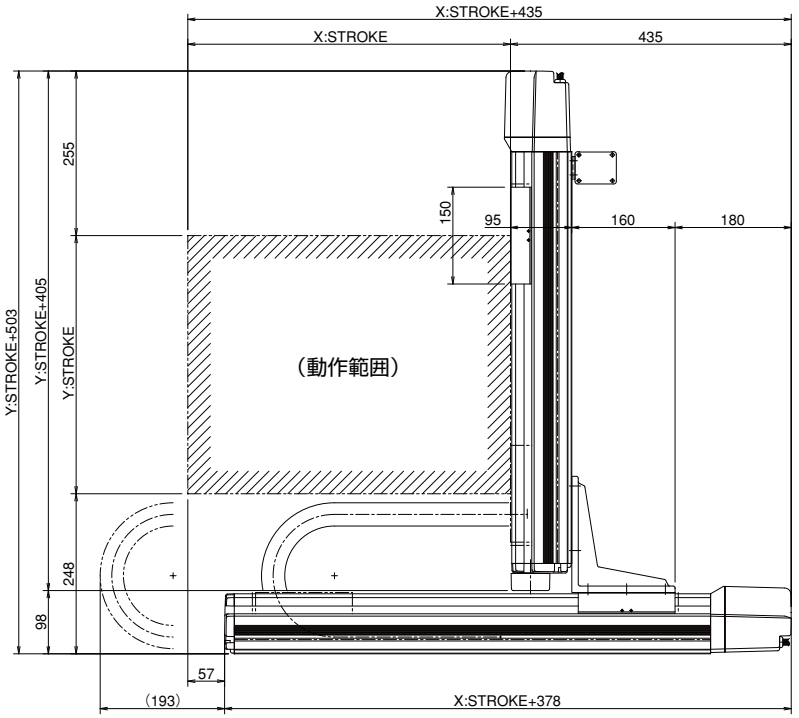
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

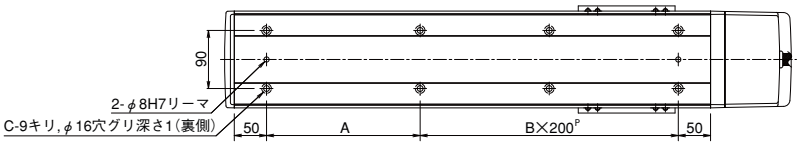
2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

# ICSA2-ZHH　直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ
# ICSPA2-ZHH　直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ（Z 軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目

□ — ZHH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>〜<br>250:2500mm<br>（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm<br>〜<br>50:500mm<br>（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT　:ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL:ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>〜<br>250：2500mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>〜<br>50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 400W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-LZM-□-400-10-（ストローク）-B | → P56 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100~500 | 1000~1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – |

| | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

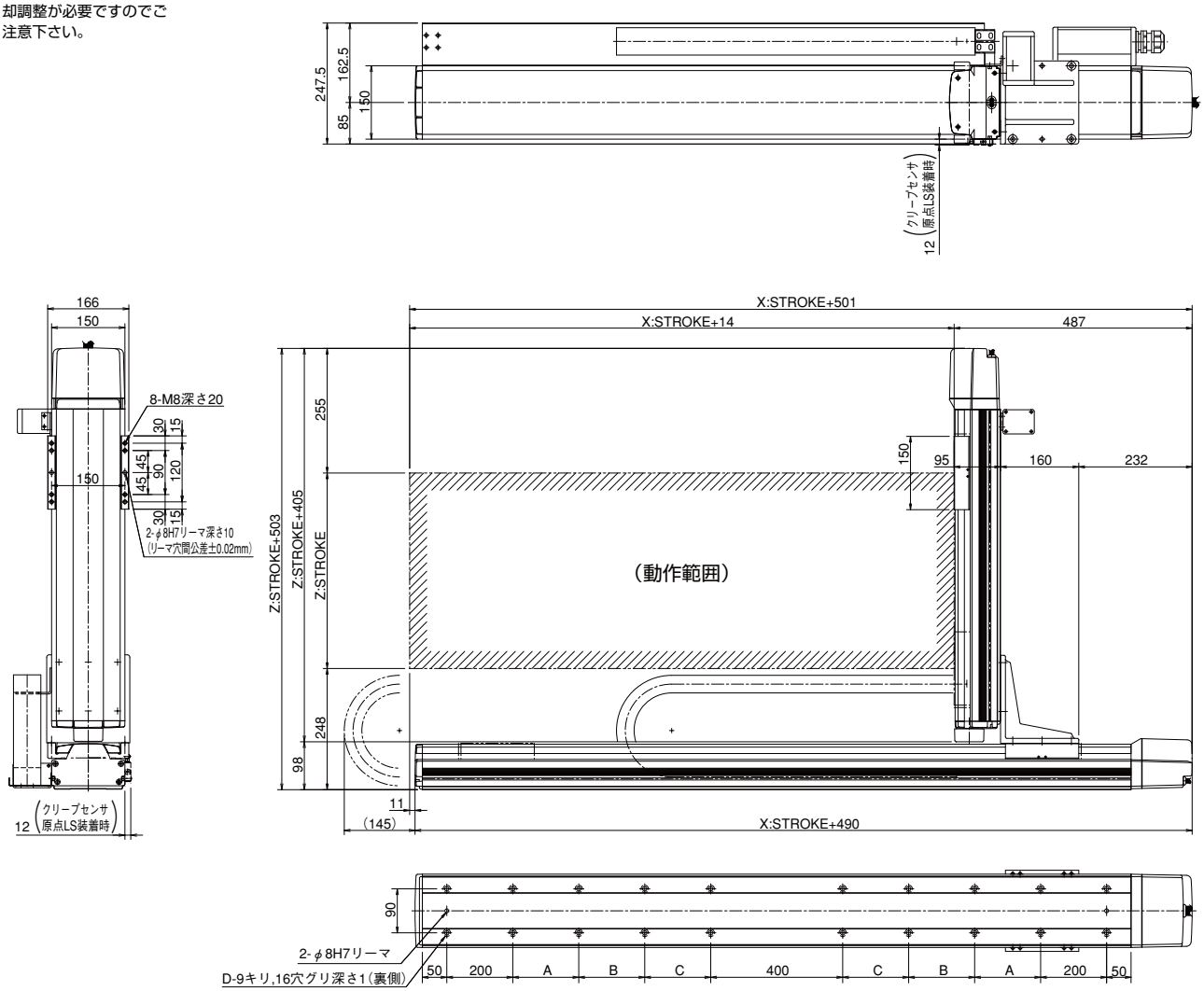
# ICSA2【ICSPA2】-ZHH-CT（ケーブルベア仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

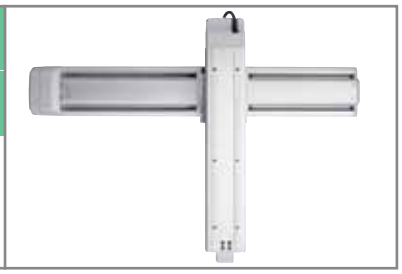
2次元CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| Xストローク | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| C | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 |
| D | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 20 |

# ICSA2-YAH　直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-YAH　直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — YAH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）　下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）　下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | YZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8-（ストローク）-B | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 ～ 300 | 400 |
|---|---|---|
| Y 軸 | 960 | |
| Z 軸 | 480 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク 100 | 200 | 300 |
|---|---|---|---|---|
| 加速度 | 0.3 | 3.0 | 2.3 | 1.6 |
| | 0.4 | 2.5 | 1.8 | 1.1 |
| | 0.5 | 1.0 | 0.3 | – |
| | 0.6 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

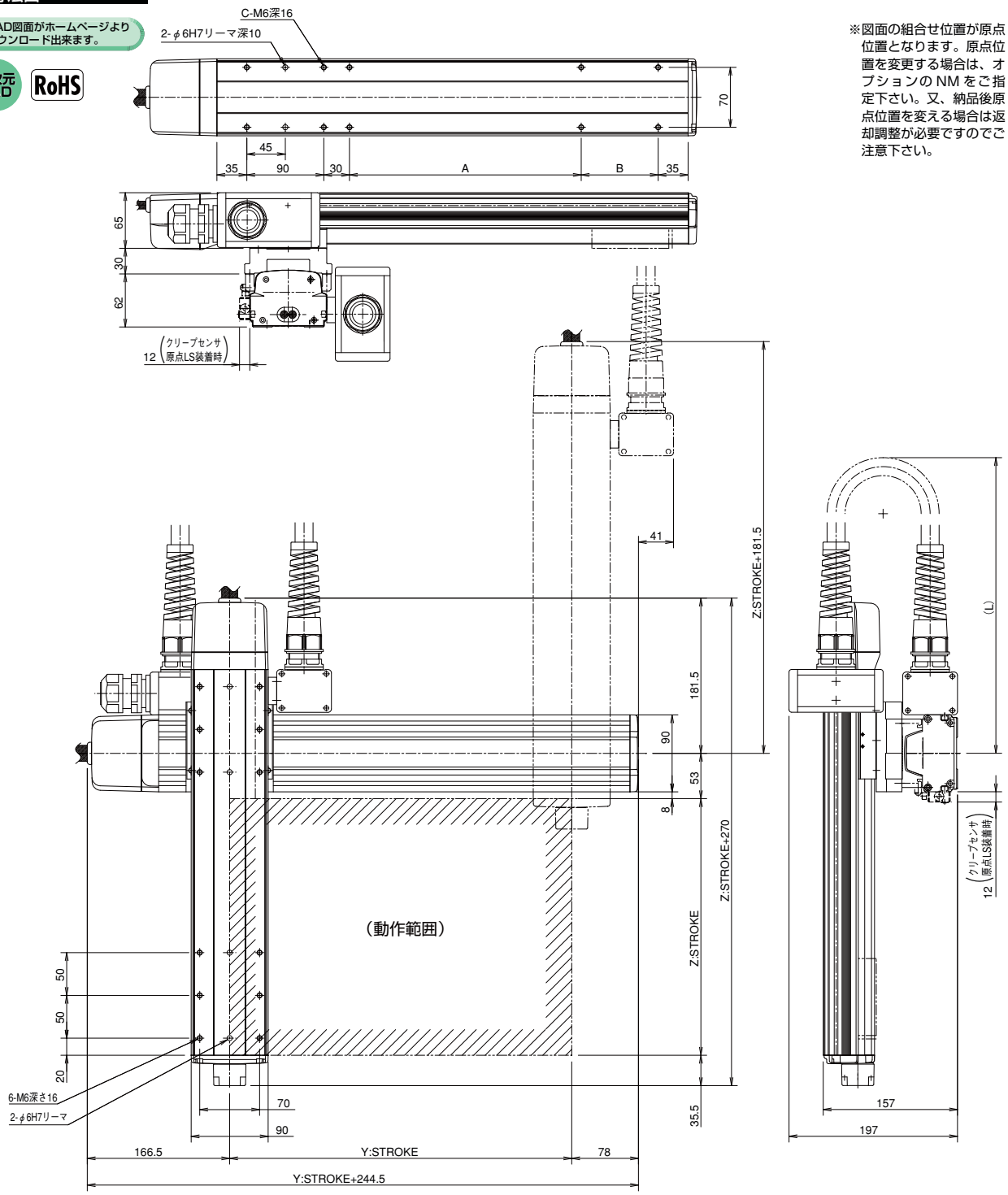
# ICSA2【ICSPA2】-YAH-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

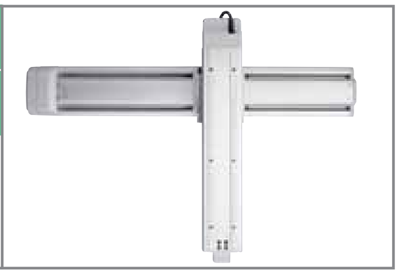



| L寸法 | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Zst＼Yst | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 100 | 450 | 500 | 550 | 600 |
| 200 | 550 | 600 | 650 | 700 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 |

| Yストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| A | 61 | 71 | 171 | 271 |
| B | – | 90 | 90 | 90 |
| C | 8 | 10 | 10 | 10 |

# ICSA2-YAM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ

# ICSPA2-YAM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — YAM — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm<br>≀<br>40:400mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>≀<br>30:300mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | YZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/4mm |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-4-（ストローク）-B | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100～300 | 400 |
|---|---|---|
| Y 軸 | 480 | |
| Z 軸 | 240 | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| 加速度 | Z 軸ストローク 100 | 200 | 300 |
|---|---|---|---|
| 0.3 | 11.0 | 10.3 | 9.6 |
| 0.4 | 11.0 | 10.3 | 9.6 |
| 0.5 | 9.0 | 8.3 | 7.6 |
| 0.6 | 6.0 | 5.3 | 4.6 |
| 0.7 | – | – | – |
| 0.8 | – | – | – |
| 0.9 | – | – | – |
| 1.0 | – | – | – |

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で Y 軸加速度を変えた場合の数値です。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注 4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

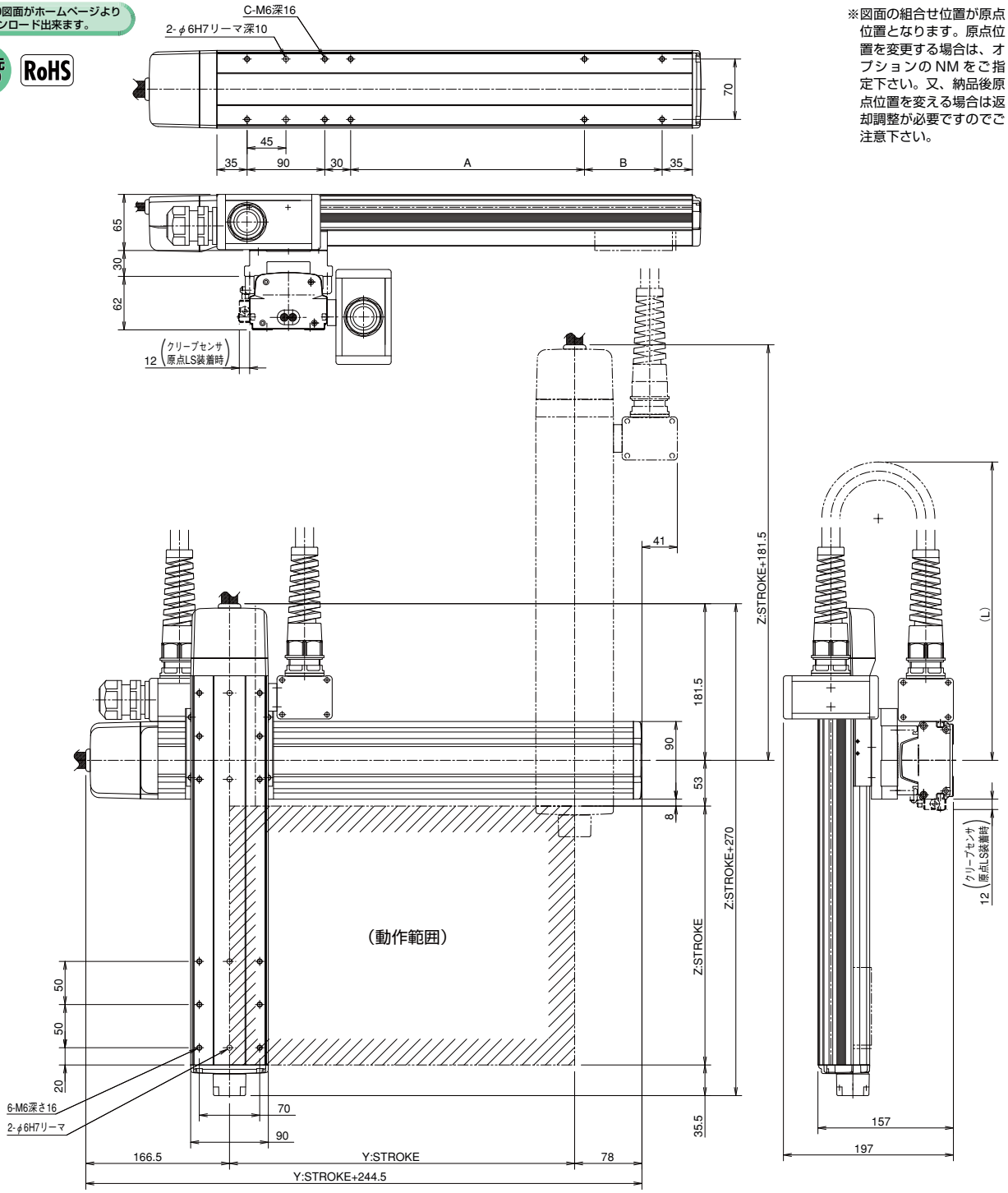
# ICSA2【ICSPA2】-YAM-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

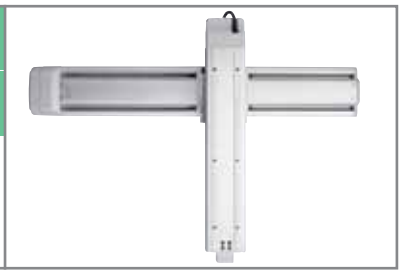
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L寸法 | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Zst＼Yst | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 100 | 450 | 500 | 550 | 600 |
| 200 | 550 | 600 | 650 | 700 |
| 300 | 650 | 700 | 750 | 800 |

| Yストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| A | 61 | 71 | 171 | 271 |
| B | – | 90 | 90 | 90 |
| C | 8 | 10 | 10 | 10 |

# ICSA2-YCH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-YCH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — YCH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | YZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 |
|---|---|---|---|
| Y 軸 | – | 1200 | |
| Z 軸 | 600 | | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 |
| | 0.4 | 9.2 | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| | 0.5 | 7.9 | 6.9 | 5.9 | 4.9 |
| | 0.6 | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

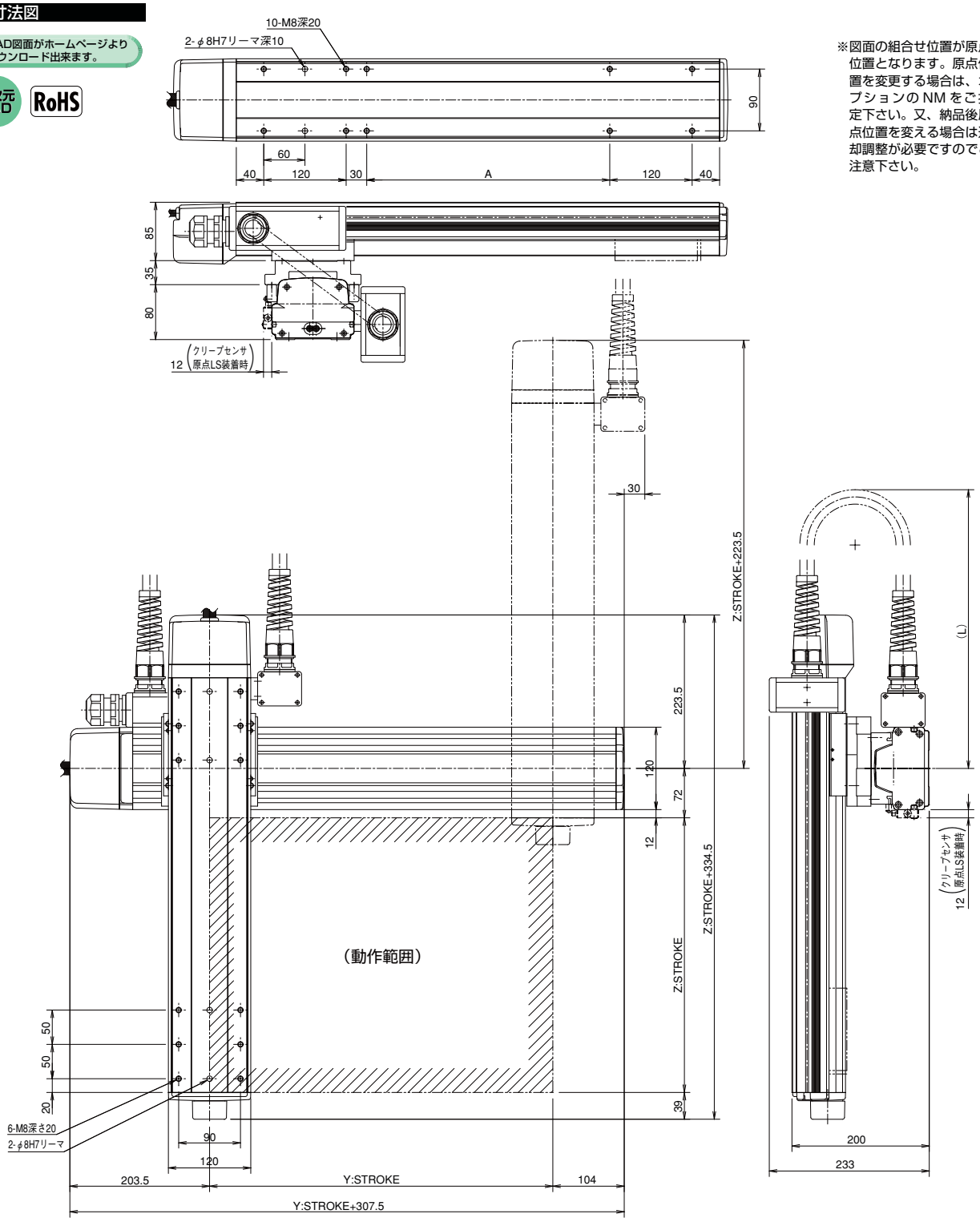
# ICSA2【ICSPA2】-YCH-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

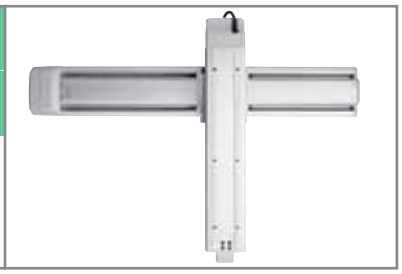
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Zst＼Yst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 100 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 300 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

| Yストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 54 | 154 | 254 | 354 | 454 | 554 |

# ICSA2-YCM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-YCM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — YCM — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | YZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/5mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-（ストローク）-B | → P45 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 |
|---|---|---|---|
| Y 軸 | – | 600 | |
| Z 軸 | 300 | | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| 加速度 | 0.3 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 |
| | 0.4 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 |
| | 0.5 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 |
| | 0.6 | 8.9 | 7.9 | 6.9 | 5.9 |
| | 0.7 | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – |

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で Y 軸加速度を変えた場合の数値です。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

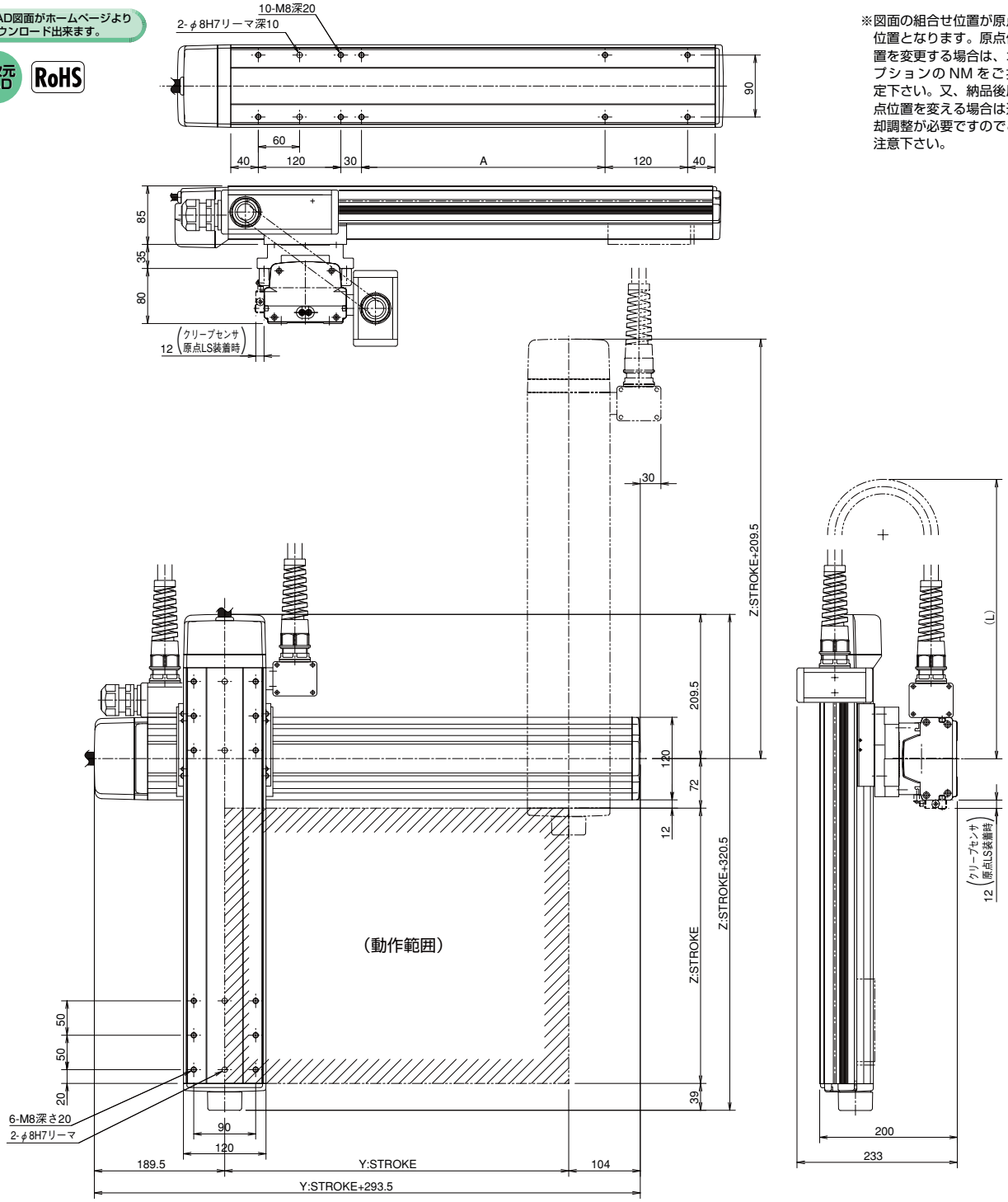
# ICSA2【ICSPA2】-YCM-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

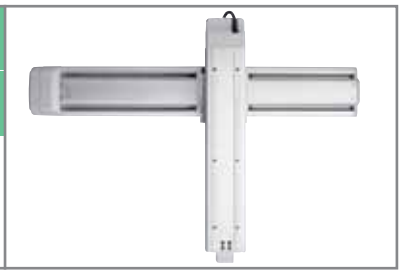
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Zst＼Yst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 100 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 300 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |

| Yストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 54 | 154 | 254 | 354 | 454 | 554 |

# ICSA2-YGH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ
# ICSPA2-YGH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ（Z 軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — YGH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC: 自立ケーブル |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | YZ 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ② | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| Y 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 400W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| Y 軸 | ISA【ISPA】-LYM-□-400-20-（ストローク） | → P54 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-LZM-□-400-10-（ストローク）-B | → P56 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 100 | 200 ～ 500 | 600 ～ 700 |
|---|---|---|---|
| Y 軸 | – | 1200 | |
| Z 軸 | 600 | | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Z 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| 加速度 | 0.3 | 27.0 | 25.5 | 23.9 | 22.3 | 20.7 |
| | 0.4 | 20.1 | 18.6 | 17.0 | 15.4 | 13.8 |
| | 0.5 | 15.6 | 14.1 | 12.5 | 10.9 | 9.3 |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

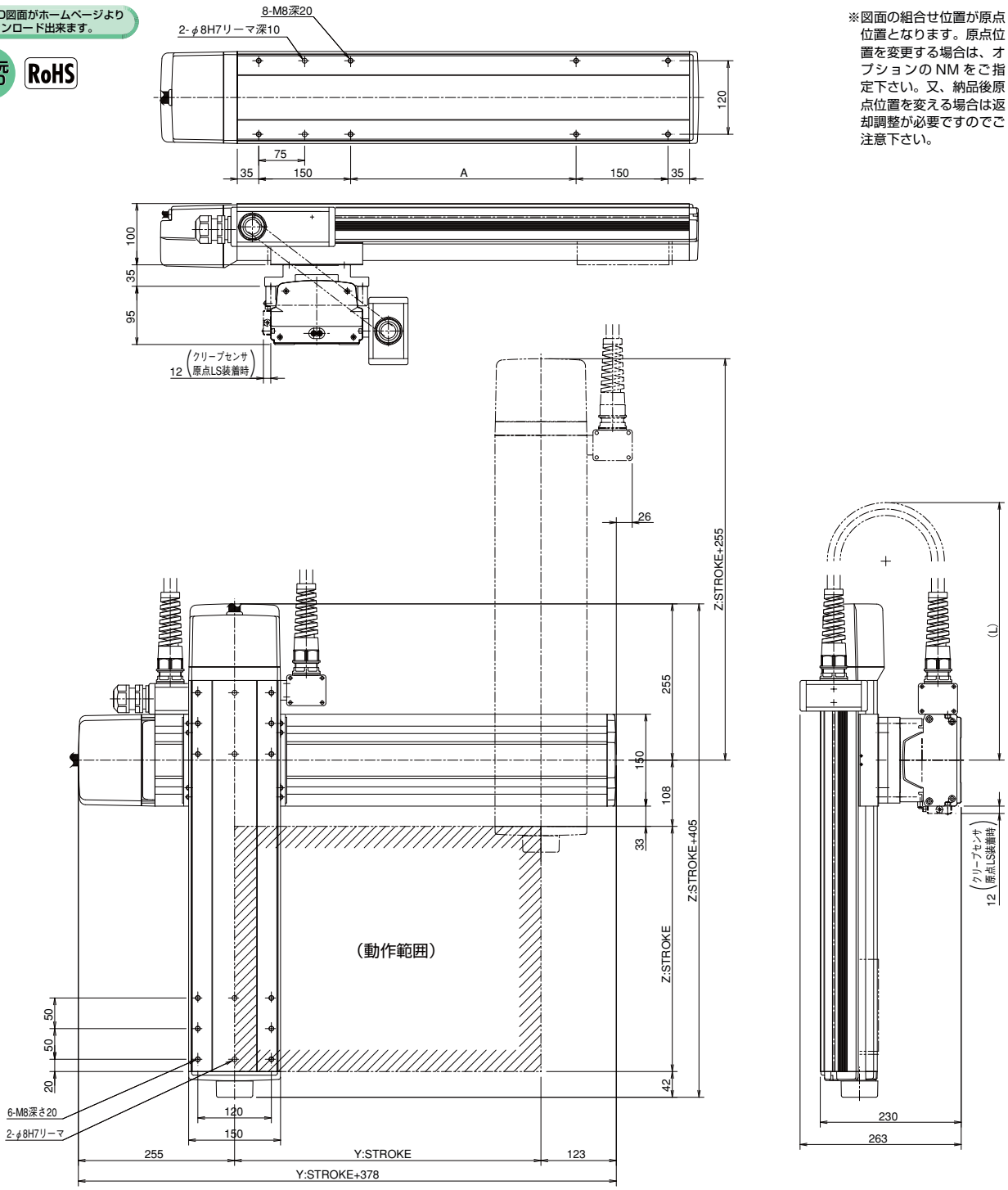
# ICSA2【ICSPA2】-YGH-SC（自立ケーブル仕様）

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

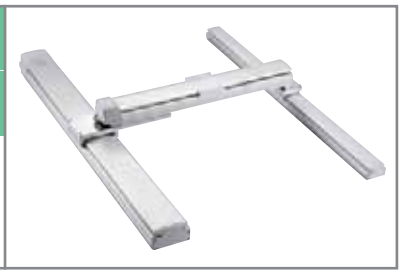
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| L 寸法 | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Zst ＼ Yst | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 100 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| 200 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 |
| 300 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 |
| 400 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |
| 500 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 |

| Y ストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 68 | 168 | 268 | 368 | 468 | 568 |

# ICSA2-G1JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG（Y 軸ガントリ）タイプ
# ICSPA2-G1JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG（Y 軸ガントリ）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — G1JH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 50:500mm<br>～<br>70:700mm<br>（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 50：500mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-（ストローク） | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-O-O-（ストローク） | – |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 500~700 | 1000~1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 |
| Y 軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – |

| | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | |
|---|---|---|---|---|
| | | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 40.0 |
| | 0.4 | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

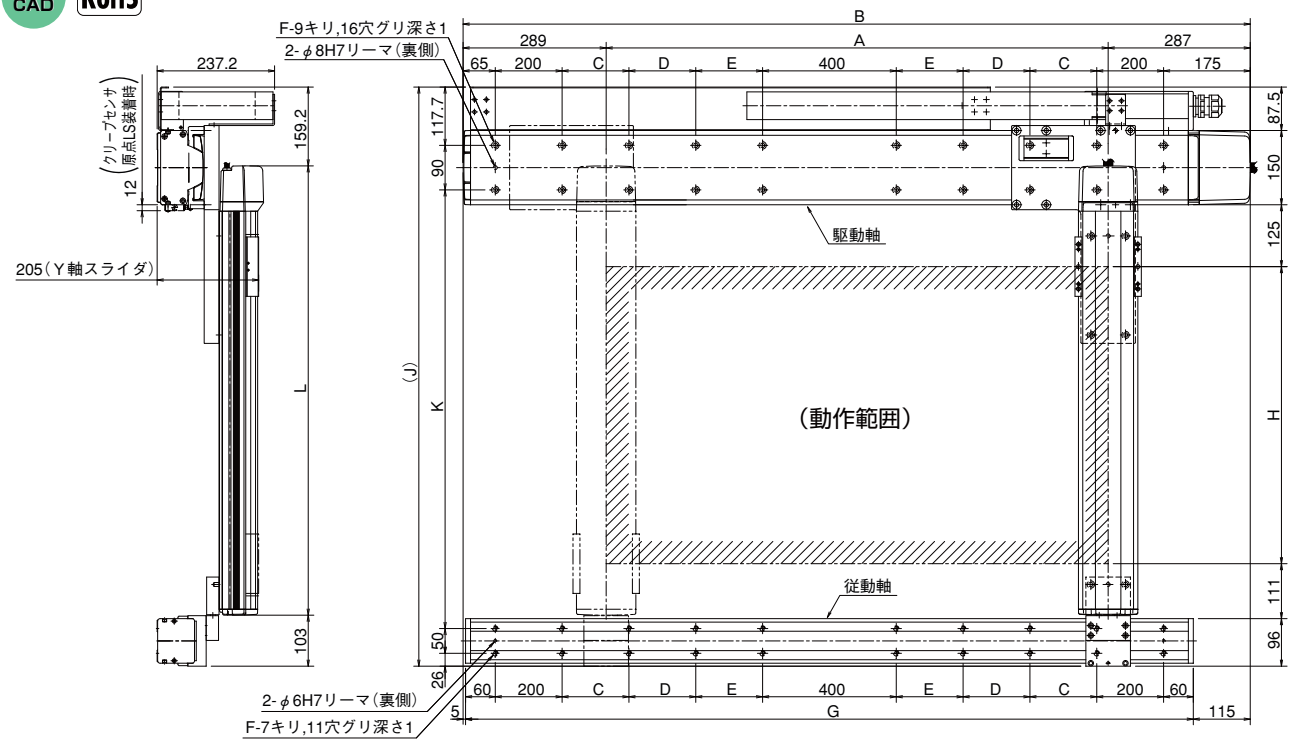
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA2【ICSPA2】-G1JH-CT（ケーブルベア仕様）

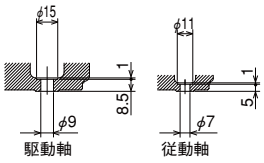
## 寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

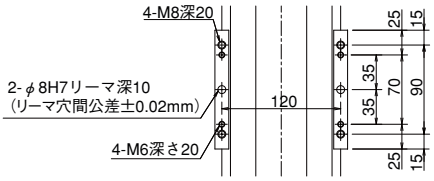
2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




X軸ベース取付け部詳細




Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

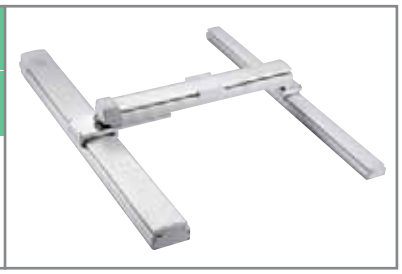
| Y軸ストローク | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| H | 500 | 600 | 700 |
| J | 1069.7 | 1169.7 | 1269.7 |
| K | 786 | 886 | 986 |
| L | 807.5 | 907.5 | 1007.5 |

※組合せ出荷時、架台が必要です（別途）。

X軸寸法

| X軸ストローク | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1014 | 1114 | 1214 | 1314 | 1414 | 1514 | 1614 | 1714 | 1814 | 1914 | 2014 | 2114 | 2214 | 2314 | 2414 | 2514 |
| B | 1590 | 1690 | 1790 | 1890 | 1990 | 2090 | 2190 | 2290 | 2390 | 2490 | 2590 | 2690 | 2790 | 2890 | 2990 | 3090 |
| C | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| D | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| E | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 |
| F | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 |
| G | 1470 | 1570 | 1670 | 1770 | 1870 | 1970 | 2070 | 2170 | 2270 | 2370 | 2470 | 2570 | 2670 | 2770 | 2870 | 2970 |

# ICSA2-G2JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG（Y 軸ガントリ）タイプ
# ICSPA2-G2JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG（Y 軸ガントリ）タイプ 高精度仕様



■型式項目

□ — G2JH — □ — □ □ — □ □ — □ — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA2:標準2軸仕様<br>ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 80:800mm ～ 120:1200mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベアMサイズ<br>CTL :ケーブルベアLサイズ<br>CTXL:ケーブルベアXLサイズ |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | 精度仕様 | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | – | 標準仕様 | ICSA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤ |
| インクリ | – | 標準仕様 | ICSA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤ |
| | | 高精度仕様 | ICSPA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤ |

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 80：800mm ～ 120：1200mm |
| ③ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-（ストローク） | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-0-0-（ストローク） | – |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 3）

| | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 |
| Y 軸 | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – |

| | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y 軸 | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 4）

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 40.0 | 40.0 | 40.0 |
| | 0.4 | – | – | – | – | – |
| | 0.5 | – | – | – | – | – |
| | 0.6 | – | – | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
（注 4）定格加速度は 0.3G です。（加速度は 0.3G が上限となります）

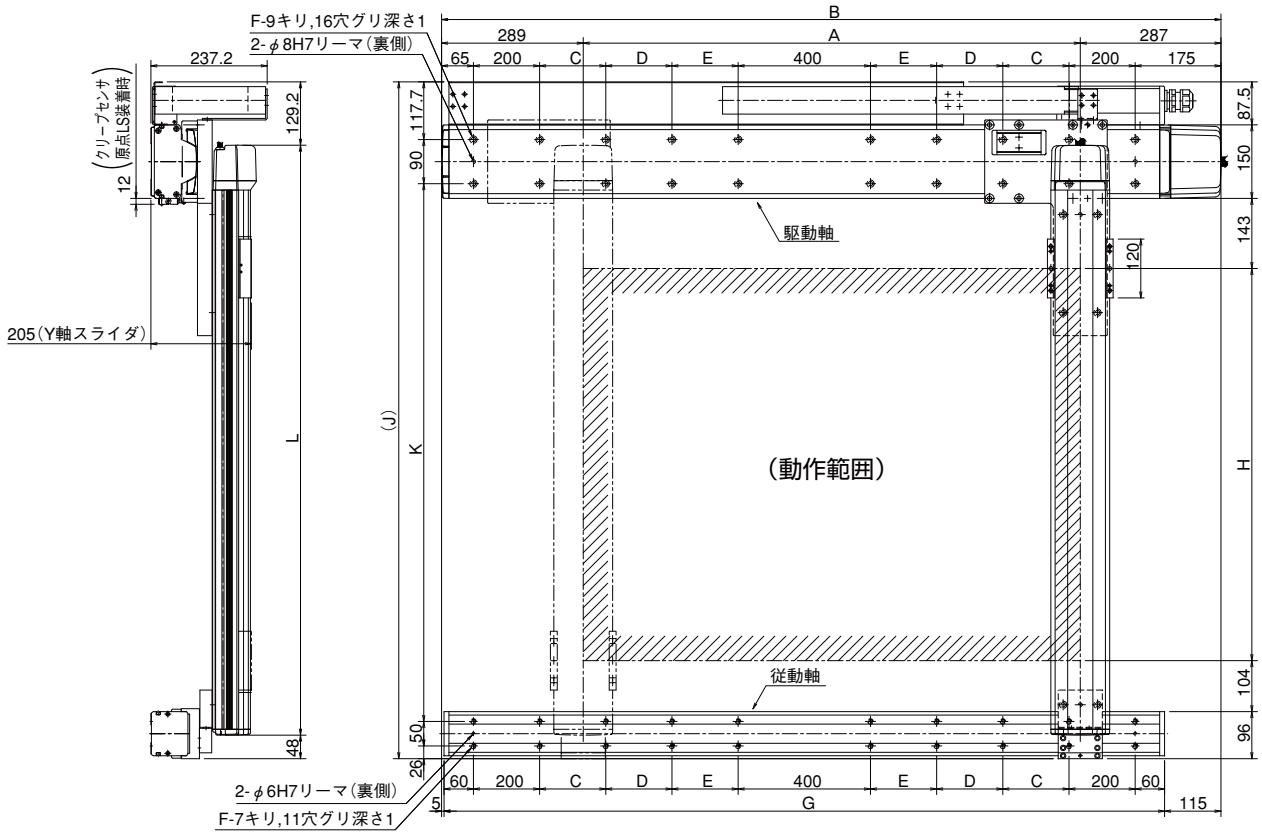
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA2【ICSPA2】-G2JH-CT（ケーブルベア仕様）

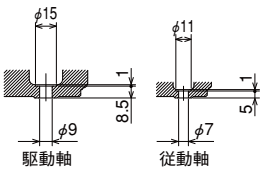
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

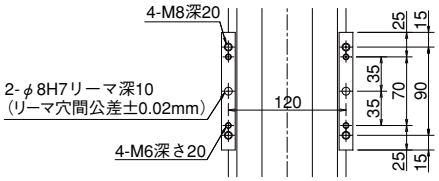
2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




X軸ベース取付け部詳細




Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

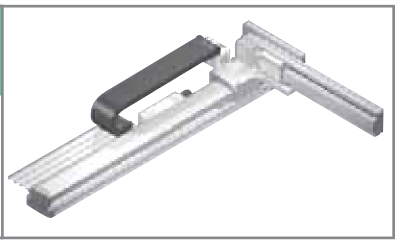
| Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| H | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
| J | 1380.7 | 1480.7 | 1580.7 | 1680.7 | 1780.7 |
| K | 1097 | 1197 | 1297 | 1397 | 1497 |
| L | 1203.5 | 1303.5 | 1403.5 | 1503.5 | 1603.5 |

※組合せ出荷時、架台が必要です（別途）。

X軸寸法

| X軸ストローク | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1014 | 1114 | 1214 | 1314 | 1414 | 1514 | 1614 | 1714 | 1814 | 1914 | 2014 | 2114 | 2214 | 2314 | 2414 | 2514 |
| B | 1590 | 1690 | 1790 | 1890 | 1990 | 2090 | 2190 | 2290 | 2390 | 2490 | 2590 | 2690 | 2790 | 2890 | 2990 | 3090 |
| C | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| D | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 |
| E | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 |
| F | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 |
| G | 1470 | 1570 | 1670 | 1770 | 1870 | 1970 | 2070 | 2170 | 2270 | 2370 | 2470 | 2570 | 2670 | 2770 | 2870 | 2970 |

# ICSPA2-B1N□H 直交ロボット　ナット回転型＋ISA2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定） X 軸高速タイプ



■型式項目

ICSPA2 — B1N□H — □ — □ □ — □ □ — T2 — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク | オプション | Y 軸ストローク | オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 50:500mm ～ 220:2200mm (50mm 毎) | 下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (50mm 毎) | 下記オプション表参照 | T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA2-B1N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B1N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B1N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B1N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| インクリ | 1 | ICSPA2-B1N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B1N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B1N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B1N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

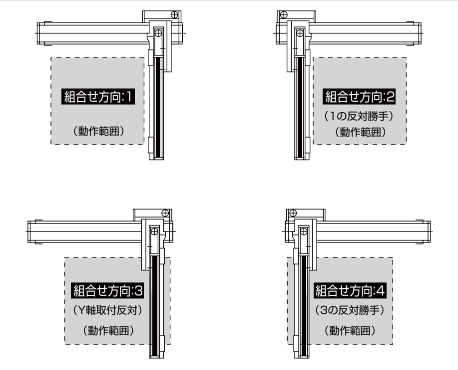
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ～ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。

NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.4 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.5 | 7.7 | 6.8 | 5.9 | 4.9 | 4.0 | 3.1 |
| | 0.6 | 3.2 | 2.3 | 1.4 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – | – |

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 | 800 ～ 2200 |
|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 2400 | |
| Y 軸 | 1200 | | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。

（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。

（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。

（注 3）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

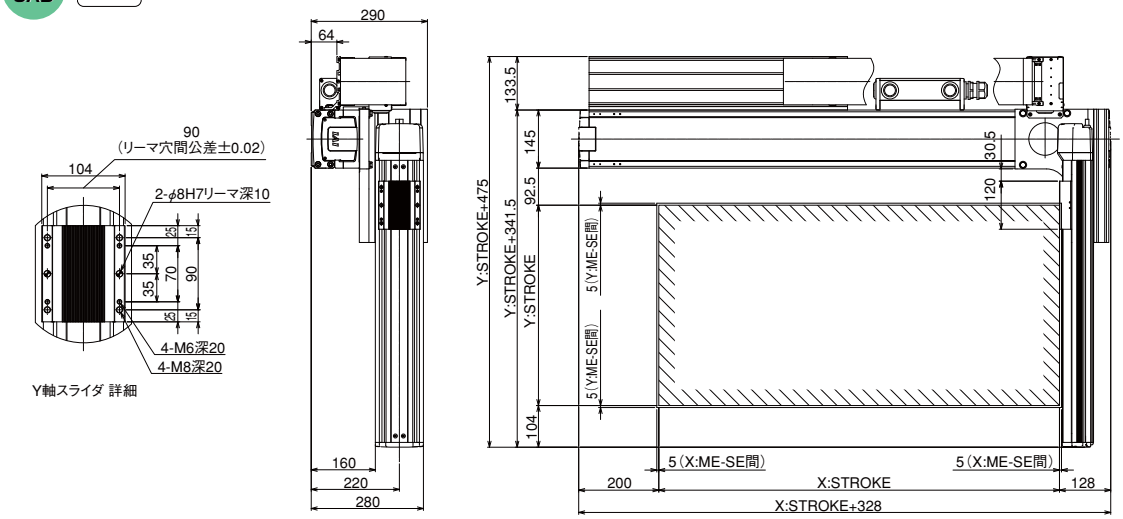
# ICSPA2-B1N □ H

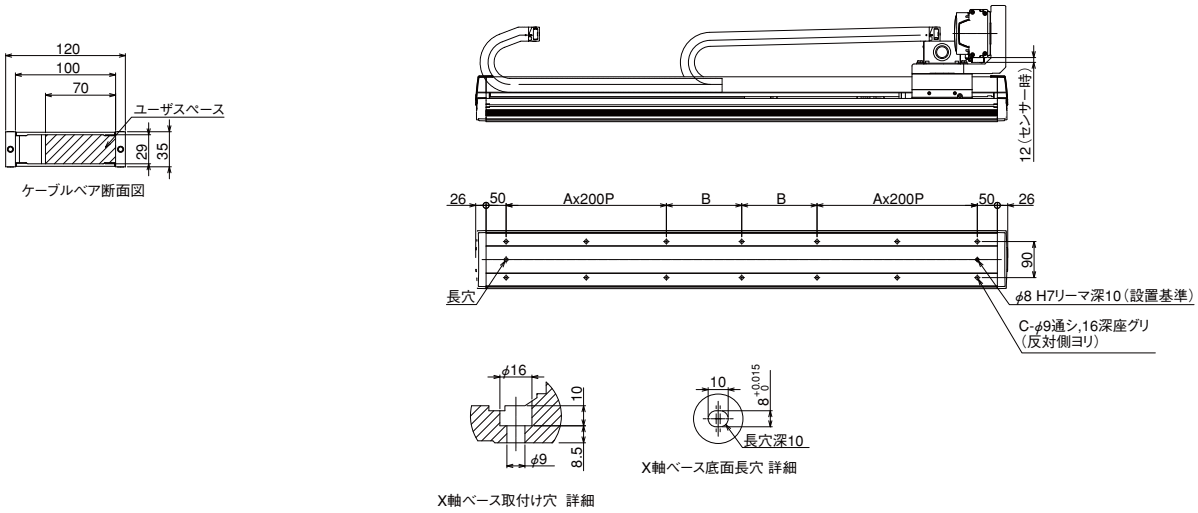
## 寸法図 （組合せ方向1）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



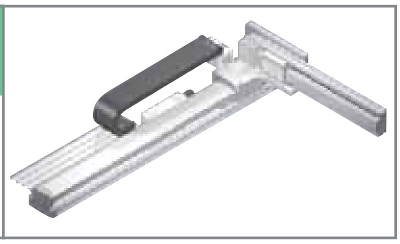




| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

# ICSPA2-B1N□M

## 直交ロボット　ナット回転型＋ ISA2 軸組合せ XYB（Y 軸ベース固定） X 軸中速タイプ



■型式項目　ICSPA2 — B1N□M — □ — □□ — □□ — T2 — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク | オプション | Y 軸ストローク | オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 50:500mm<br>≀<br>220:2200mm<br>(50mm 毎) | 下記オプション表参照 | 20:200mm<br>≀<br>70:700mm<br>(50mm 毎) | 下記オプション表参照 | T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA2-B1N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B1N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B1N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B1N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| インクリ | 1 | ICSPA2-B1N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B1N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B1N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B1N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |

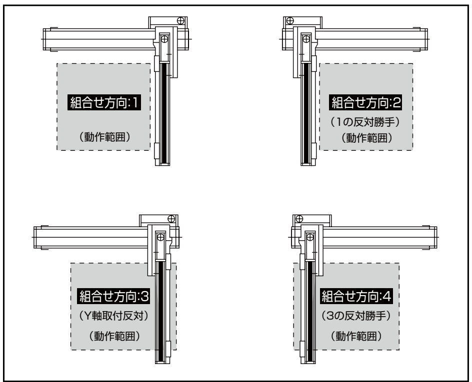
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ≀ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ≀ 70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。

NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | 30.0 | 30.0 | 30.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.5 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 19.3 |
| | 0.6 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.7 | 15.3 | 14.9 | 14.0 | 13.0 | 12.1 | 11.2 |
| | 0.8 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.9 | 9.5 | 8.6 | 7.7 | 6.7 | 5.8 | 4.9 |
| | 1.0 | 6.8 | 5.9 | 5.0 | – | – | – |

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 ～ 400 | 500 ～ 700 | 800 ～ 2200 |
|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1300 | |
| Y 軸 | 1200 | | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。



メンテナンス部品 －　寿命とモーメントについて → 巻末-5

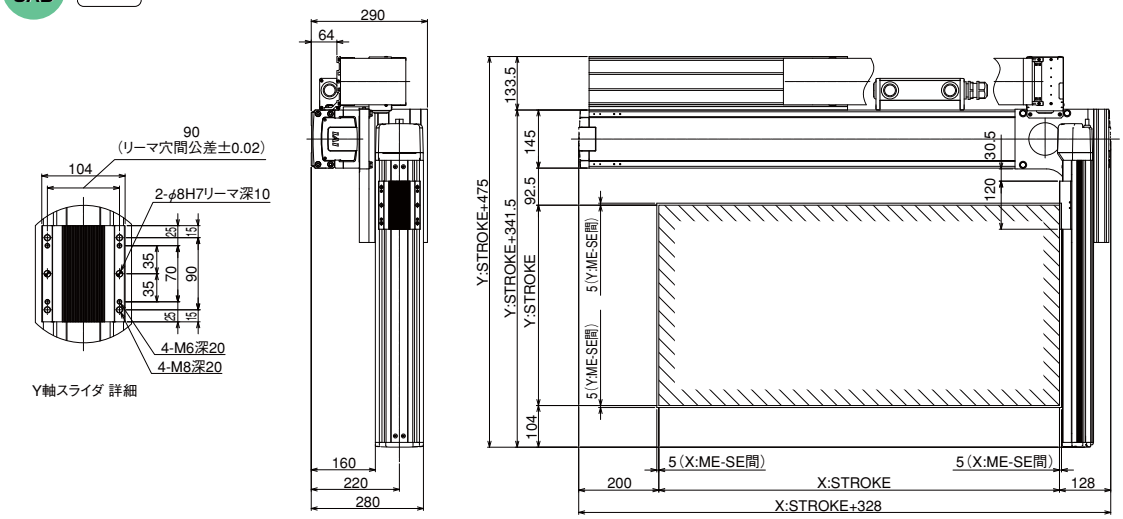
# ICSPA2-B1N □ M

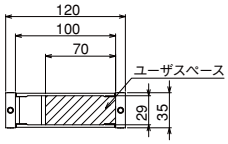
## 寸法図 （組合せ方向1）

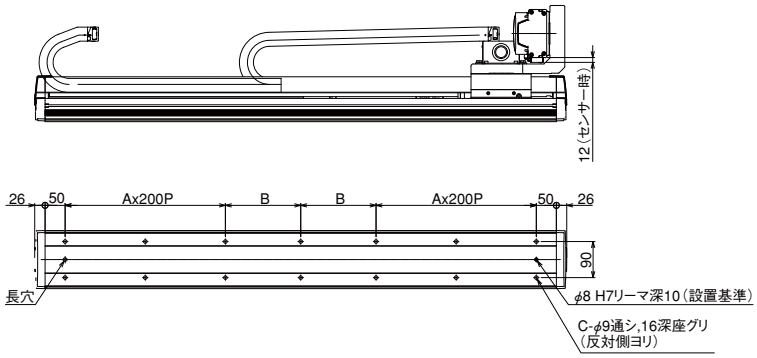
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

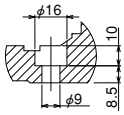
2次元CAD RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

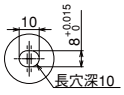



X軸ベース取付け穴 詳細



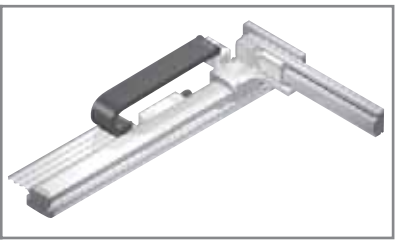

X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

# ICSPA2-B2N□H

直交ロボット　ナット回転型＋ISA2 軸組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸ロングストローク高速タイプ



■型式項目

ICSPA2 — B2N□H — □ — □ □ — □ □ — T2 — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク・オプション | Y 軸ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 225:2250mm ～ 300:3000mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA2-B2N1H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 2 | ICSPA2-B2N2H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 3 | ICSPA2-B2N3H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 4 | ICSPA2-B2N4H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| インクリ | 1 | ICSPA2-B2N1H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 2 | ICSPA2-B2N2H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 3 | ICSPA2-B2N3H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |
| | 4 | ICSPA2-B2N4H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④ |

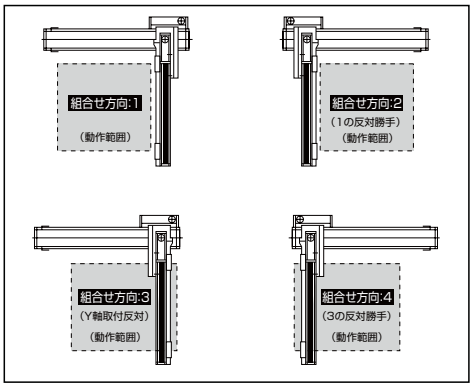
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の②には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の①には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.4 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.5 | 7.7 | 6.8 | 5.9 | 4.9 | 4.0 | 3.1 |
| | 0.6 | 3.2 | 2.3 | 1.4 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – | – |

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 ～ 700 | 2250 ～ 3000 |
|---|---|---|
| X 軸 | – | 2400 |
| Y 軸 | 1200 | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。Y 軸は最大 1G まで動作可能ですが、
X 軸は 0.3G が上限となります。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

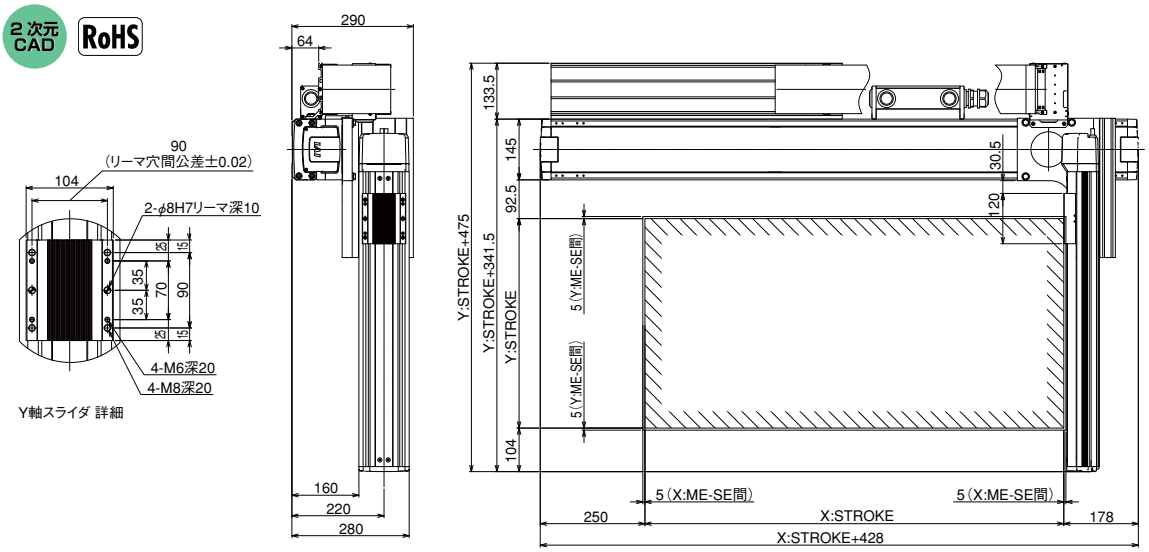
# ICSPA2-B2N □ H

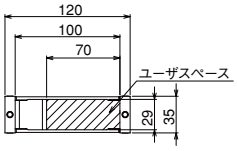
## 寸法図 （組合せ方向1）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

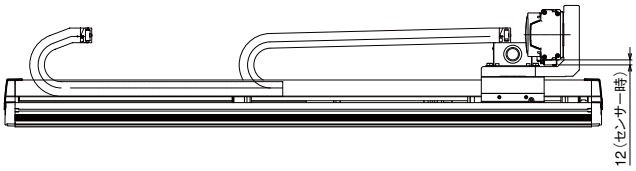
2次元CAD RoHS

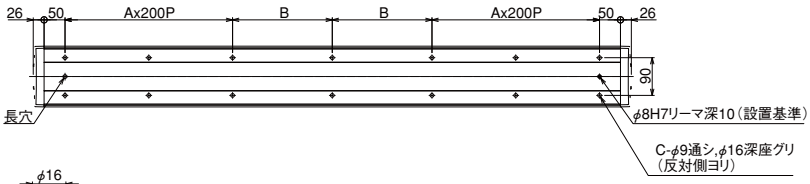
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

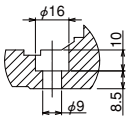


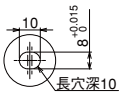
ケーブルベア断面図



X軸ベース取付け穴 詳細



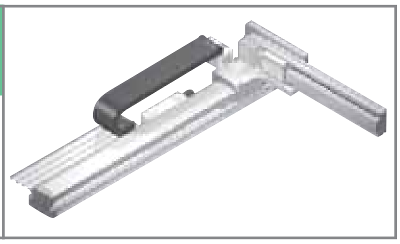
X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

IA単軸ロボット / リニアサーボアクチュエータ / クリーンルーム対応 / 防滴対応 / 直交ロボット / テーブルトップ型ロボット / IXスカラロボット / コントローラ / 技術資料インフォメーション / IK2 / IK3 / ICSA2 ICSPA2 / ICSA3 ICSPA3 / ICSA4 ICSPA4 / ICSPA6

# ICSPA2-B2N□M

直交ロボット　ナット回転型＋ISA2 軸組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸ロングストローク中速タイプ



■型式項目　ICSPA2 — B2N□H —□—□□—□□— T2 —□—□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク | オプション | Y 軸ストローク | オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 225:2250mm ～ 300:3000mm (50mm 毎) | 下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (50mm 毎) | 下記オプション表参照 | T2:SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA2-B2N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B2N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B2N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B2N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| インクリ | 1 | ICSPA2-B2N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B2N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B2N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B2N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |

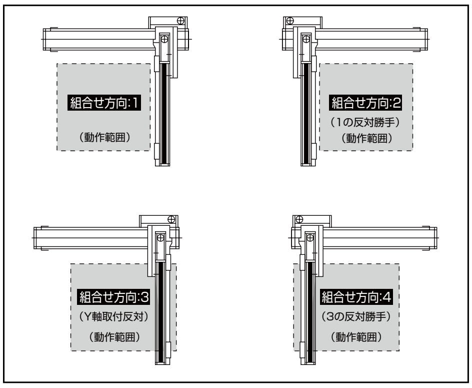
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | 30.0 | 30.0 | 30.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.5 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 19.3 |
| | 0.6 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.7 | 15.3 | 14.9 | 14.0 | 13.0 | 12.1 | 11.2 |
| | 0.8 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.9 | 9.5 | 8.6 | 7.7 | 6.7 | 5.8 | 4.9 |
| | 1.0 | 6.8 | 5.9 | 5.0 | – | – | – |

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200～700 | 2250～3000 |
|---|---|---|
| X 軸 | – | 1300 |
| Y 軸 | 1200 | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。Y 軸は 1G まで動作可能ですが、
X 軸は 0.3G が上限となります。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

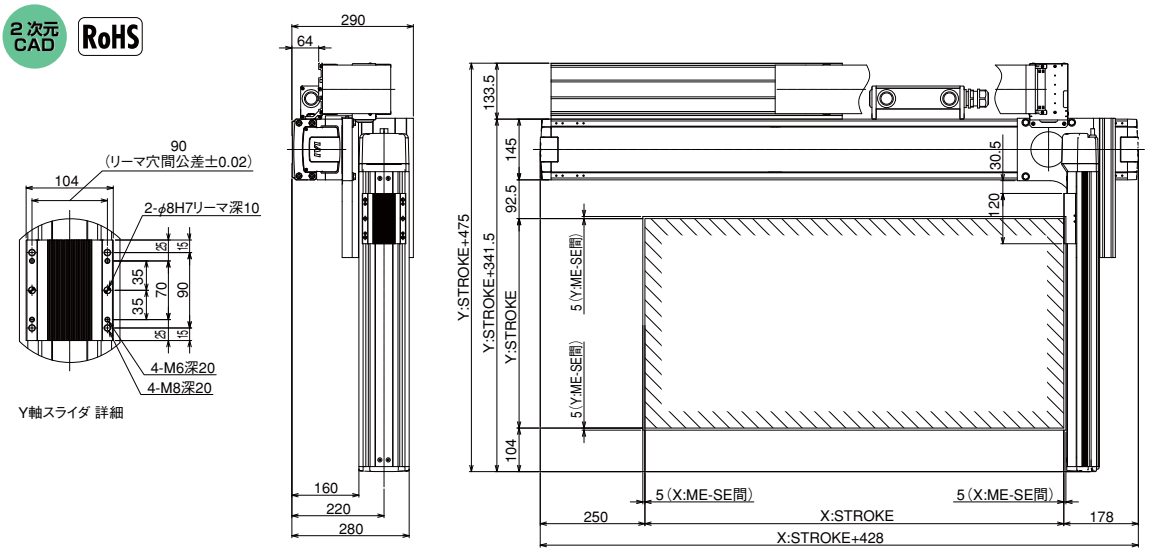
# ICSPA2-B2N □ M

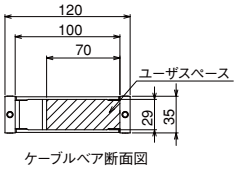
## 寸法図 （組合せ方向1）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

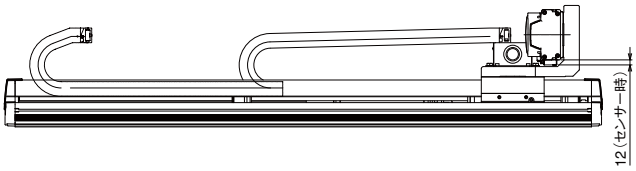
2次元CAD RoHS

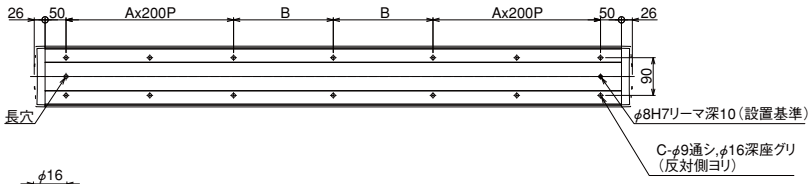
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

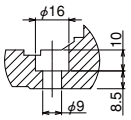


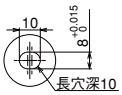
ケーブルベア断面図



X軸ベース取付け穴 詳細

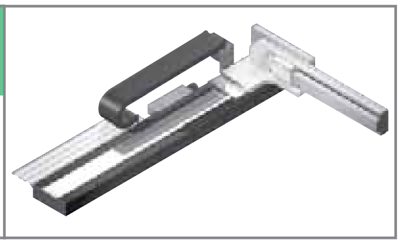


X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

# ICSPA2-B1L□H

直交ロボット　大型リニア＋ISA2 軸組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸シングルスライダタイプ



■型式項目　ICSPA2 — B1L□H — □ — □□ — □□ — T2 — □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク・オプション | | Y 軸ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA2:高精度2軸仕様 | 下記型式内容表参照 | I:インクリメンタル仕様 | 105:1050mm 〜 415:4155mm (135mm 毎) | 下記オプション表参照 | 20:200mm 〜 40:400mm (50mm 毎) | 下記オプション表参照 | T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| インクリ | 1 | ICSPA2-B1L1H-I-①L-②AQ-T2-③-④ |
| | 2 | ICSPA2-B1L2H-I-①L-②AQ-T2-③-④ |
| | 3 | ICSPA2-B1L3H-I-①L-②AQ-T2-③-④ |
| | 4 | ICSPA2-B1L4H-I-①L-②AQ-T2-③-④ |

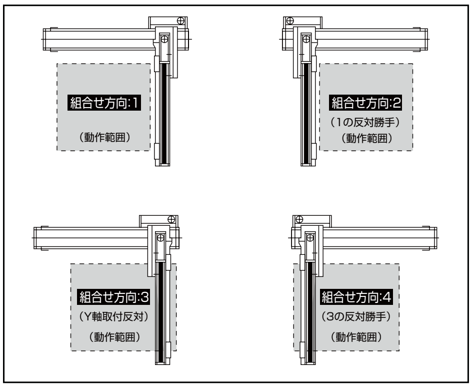
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①〜④の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 105：1050mm 〜 415：4155mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm 〜 40：400mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①〜④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| AQシール | AQ | →P602 | Y 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | →P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | →P602 | Y 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | →P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | →P602 | Y 軸限定 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸：リニアサーボモータ |
| | Y 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸：± 0.005mm |
| | Y 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸：リニアガイド |
| | Y 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SS-I-400-（ストローク）-T2-L-① | →P181 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | →P44 |

※上記型式の①には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200〜400 | 1050〜4155 |
|---|---|---|
| X 軸 | — | 2500 |
| Y 軸 | 1200 | — |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 加速度 | X 軸 1.0G Y 軸 0.3G | 21.2 | 20.0 | 20.0 | 17.4 | 15.2 |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸が 0.3G です。
Y 軸は 1G まで動作可能ですが加速度を上げると可搬質量は低下します。
（加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい）

※その他注意事項は、287〜288ページをご参照下さい。

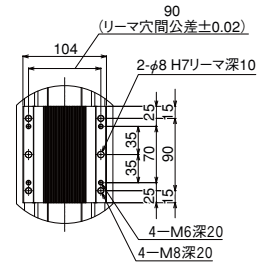
# ICSPA2-B1L □ H

## 寸法図 （組合せ方向1）

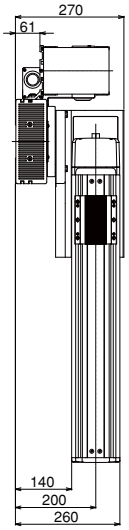
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

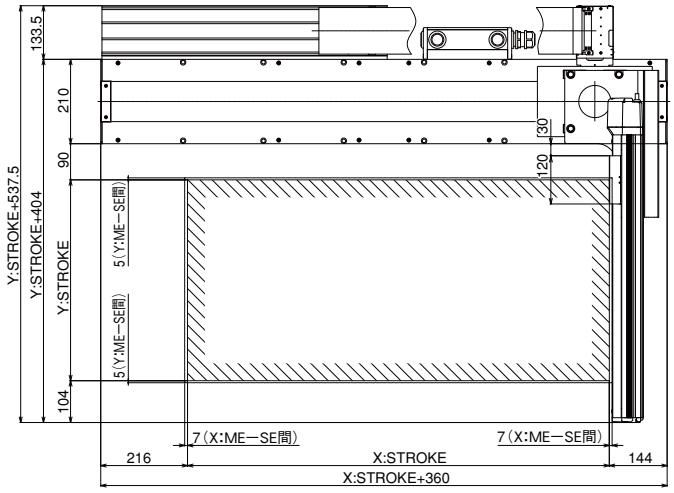
2次元CAD RoHS

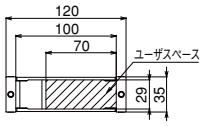
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



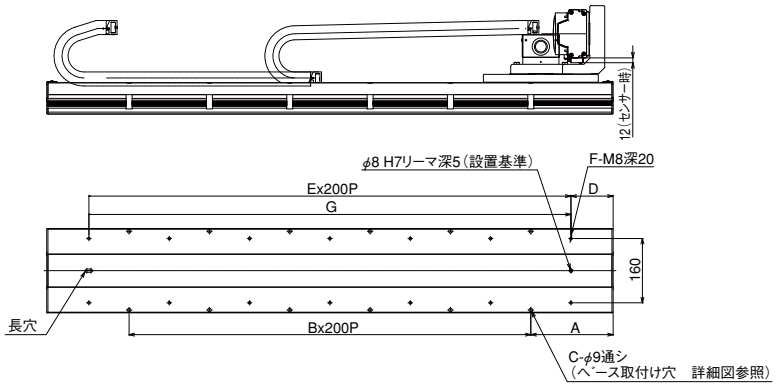

Y軸スライダ 詳細

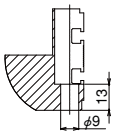


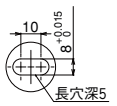




ケーブルヘア断面図




X軸ベース取付け穴 詳細




X軸ベース底面長穴 詳細

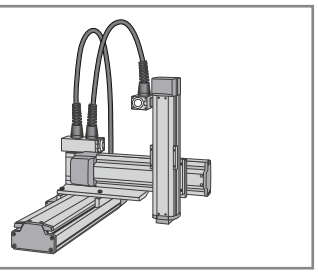
| Xストローク | 1050 | 1185 | 1320 | 1455 | 1590 | 1725 | 1860 | 1995 | 2130 | 2265 | 2400 | 2535 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2670 | 2805 | 2940 | 3075 | 3210 | 3345 | 3480 | 3615 | 3750 | 3885 | 4020 | 4155 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |

# ICSA3-BA□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BA□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BA□MB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL :ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

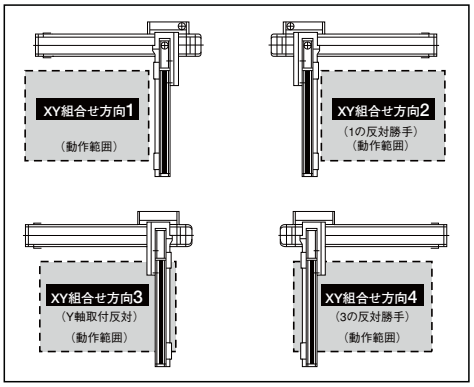
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-（ストローク） | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BA □ MB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BA □ MB1H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | 2.9 |
| 200 | 3.0 | | | 2.3 |
| 300 | 3.0 | | | 1.7 |

■ BA □ MB1 M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | 2.9 |
| 200 | 6.0 | | | 2.3 |
| 300 | 6.0 | | 5.7 | 1.7 |

■ BA □ MB1L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 13.0 | 11.4 | 6.9 | 2.9 |
| 200 | 12.4 | 10.8 | 6.3 | 2.3 |
| 300 | 11.8 | 10.2 | 5.7 | 1.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BA □ MB1H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | 480 | | | | | |
| Y軸 | 480 | | | | – | – |
| Z軸 | 960 | | – | – | – | – |

■ BA □ MB1 M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | 480 | | | | | |
| Y軸 | 480 | | | | – | – |
| Z軸 | 480 | | – | – | – | – |

■ BA □ MB1L

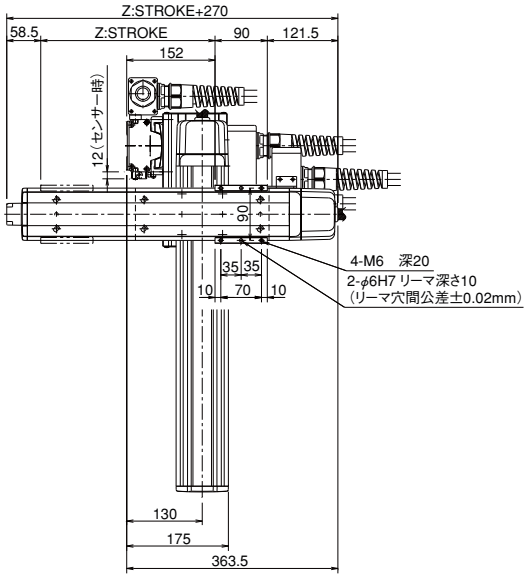
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | 480 | | | | | |
| Y軸 | 480 | | | | – | – |
| Z軸 | 240 | | – | – | – | – |

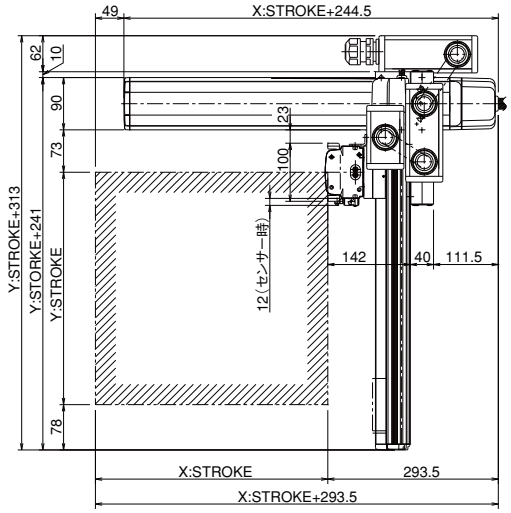
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

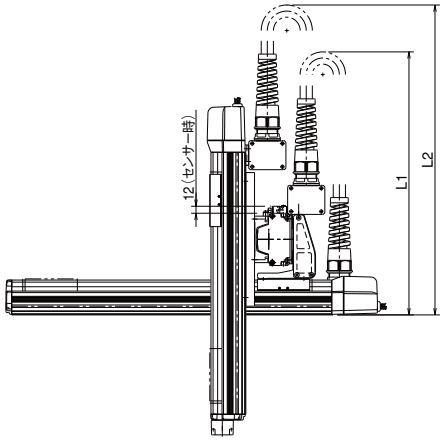
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

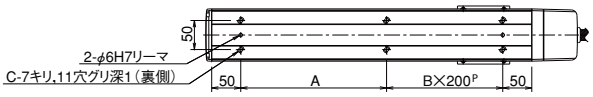
2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (500) | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) |
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |

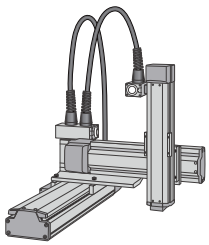
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| L2 | (590) | (640) | (690) | (740) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BB□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BB□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BB□HB1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

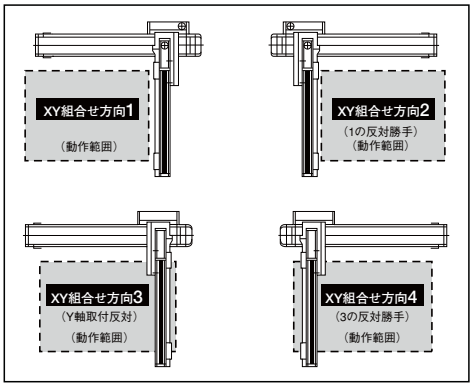
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm（H）、8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BB □ HB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BB □ HB1H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | |
| 200 | 3.0 | | | |
| 300 | 3.0 | | | |

■ BB □ HB1 M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | 5.9 |
| 200 | 6.0 | | | 5.3 |
| 300 | 5.6 | | 5.4 | 4.7 |

■ BB □ HB1L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 7.1 | | 6.9 | 6.2 |
| 200 | 6.1 | | 5.9 | 5.2 |
| 300 | 5.6 | | 5.4 | 4.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BB □ HB1H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 960 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | – | – | – | – | – |

■ BB □ HB1 M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 960 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BB □ HB1L

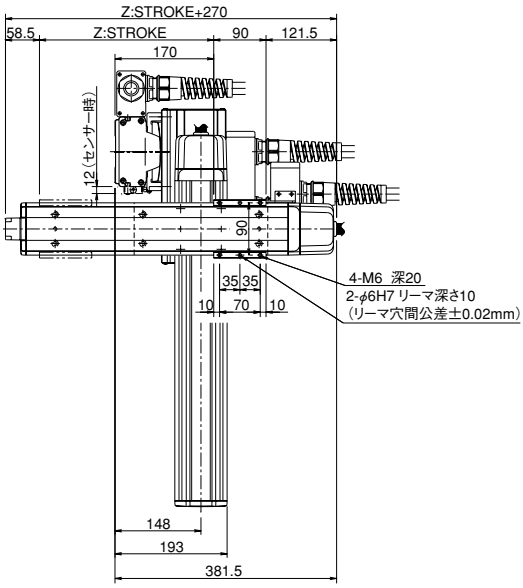
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 960 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | – | – | – | – | – | – |

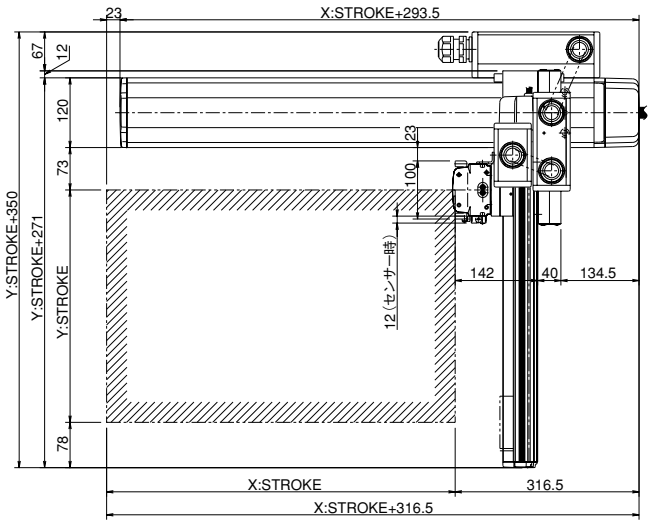
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

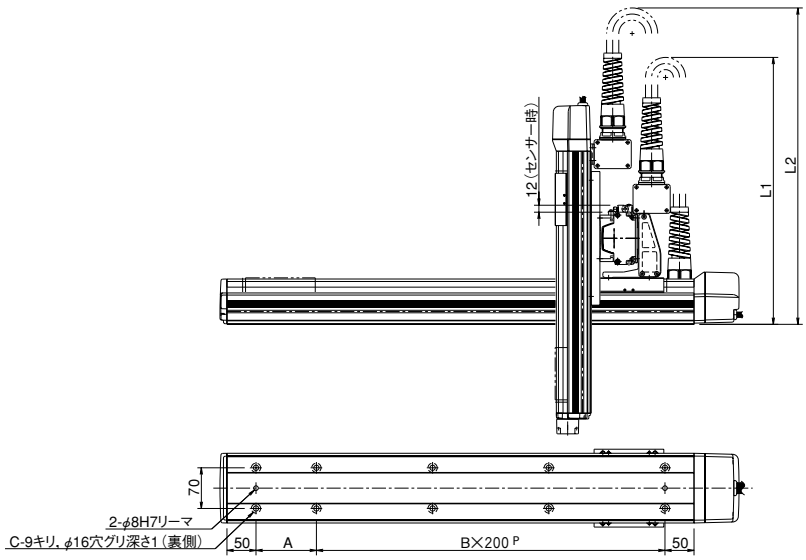
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

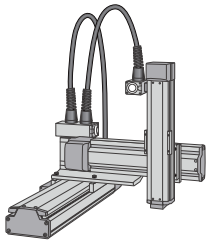
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| L2 | (600) | (650) | (700) | (750) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BB□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BB□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BB□MB1□－□－□ □－□ □－□ □－□ □－□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

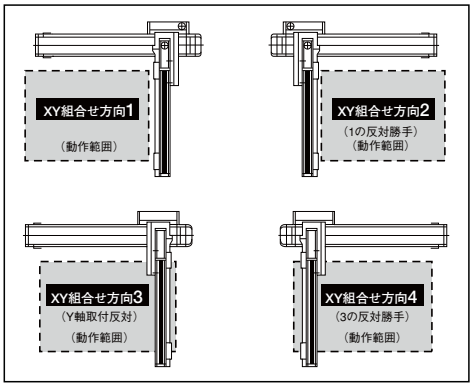
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm（H）、8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BB □ MB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BB □ MB1H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | |
| 200 | 3.0 | | | |
| 300 | 3.0 | | | |

■ BB □ MB1 M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | |
| 200 | 6.0 | | | |
| 300 | 6.0 | | | |

■ BB □ MB1L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | |
| 200 | 14.0 | | | |
| 300 | 14.0 | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BB □ MB1H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | – | – | – | – | – |

■ BB □ MB1 M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BB □ MB1L

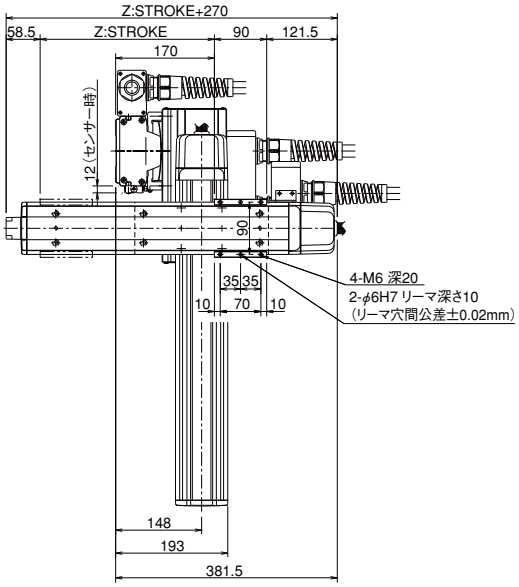
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

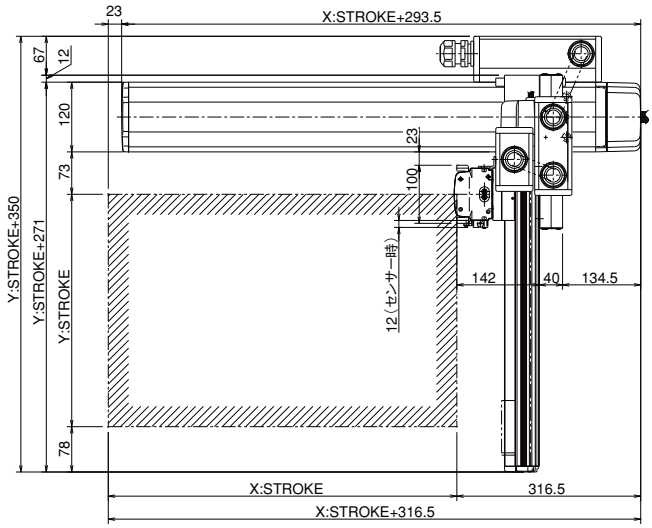
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

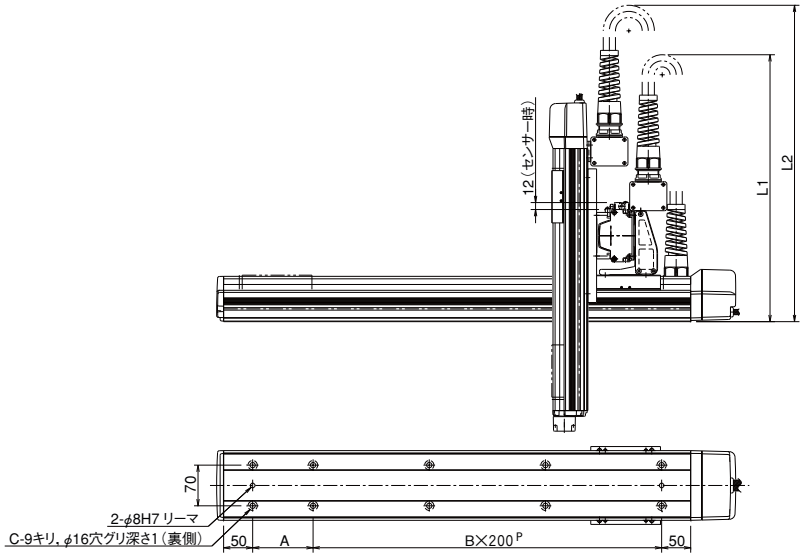
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

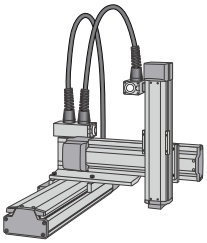
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| L2 | (600) | (650) | (700) | (750) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BB□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BB□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BB□MB2□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MB2L-I--①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

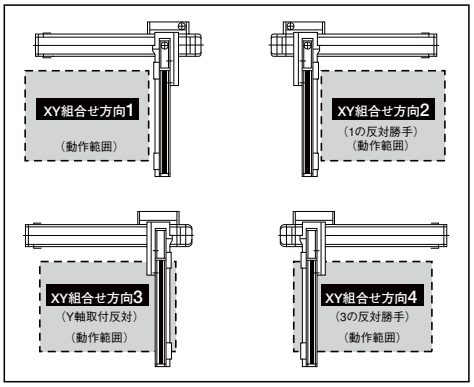
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm（H）、10mm（M）、5mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-（ストローク）-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BB □ MB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BB □ MB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | |
| 200 | 3.5 | | | |
| 300 | 3.5 | | | |
| 400 | 3.5 | | | |

■ BB □ MB2 M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | |
| 200 | 9.0 | | | |
| 300 | 9.0 | | | |
| 400 | 9.0 | | | |

■ BB □ MB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 15.9 | | | 12.7 |
| 200 | 14.6 | | | 11.4 |
| 300 | 13.8 | | | 10.6 |
| 400 | 12.8 | | | 9.6 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BB □ MB2H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | – | – | – | – |

■ BB □ MB2 M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

■ BB □ MB2L

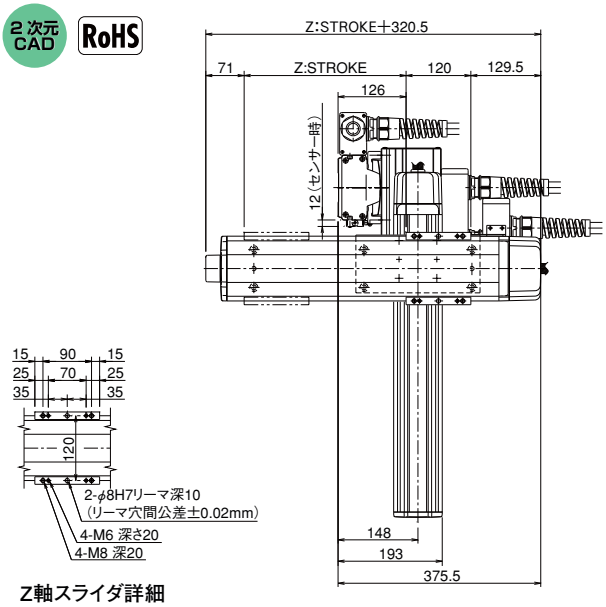
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

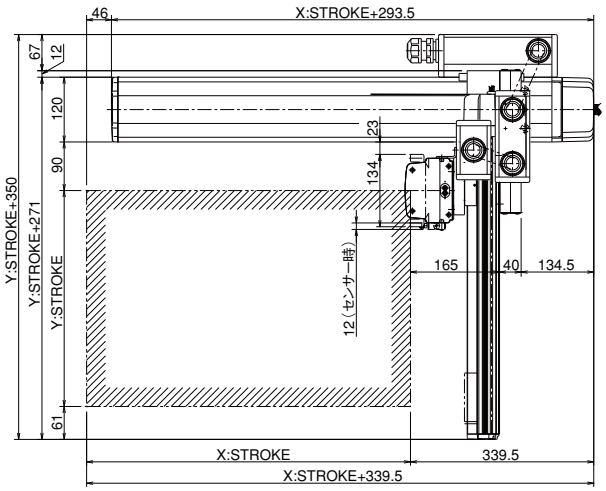
2次元CAD　RoHS

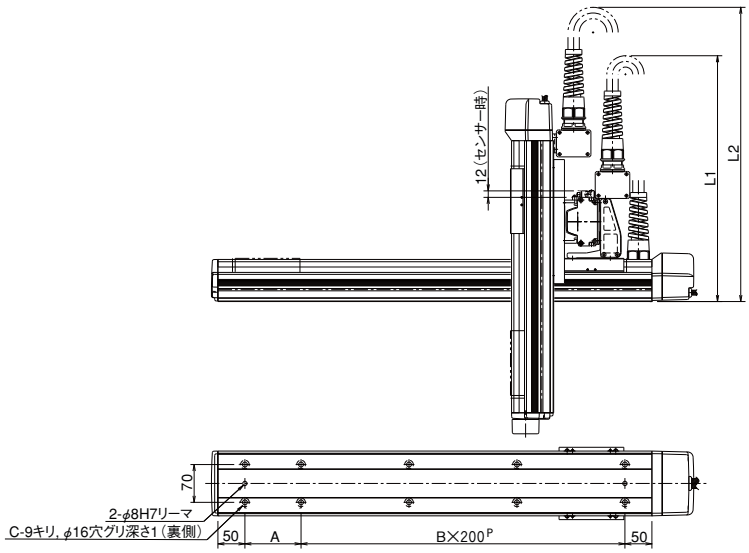






Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

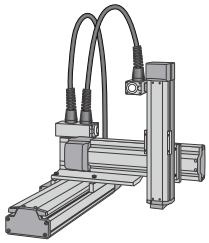
| X STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| L2 | (600) | (650) | (700) | (750) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BC□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□HB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル<br>CT:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL:ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

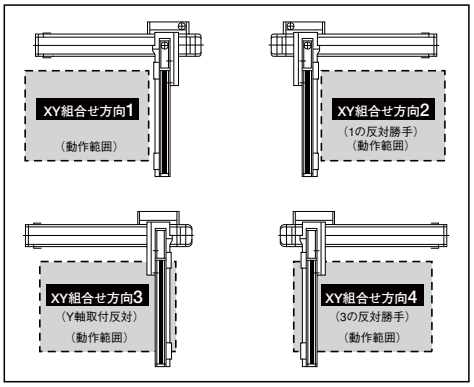
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ HB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ HB1H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | |

■ BC □ HB1 M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | |

■ BC □ HB1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | 13.5 |
| 200 | 14.0 | | | | 12.9 |
| 300 | 14.0 | | | | 12.3 |
| 400 | 13.5 | | | | 11.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ HB1H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ HB1 M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ HB1L

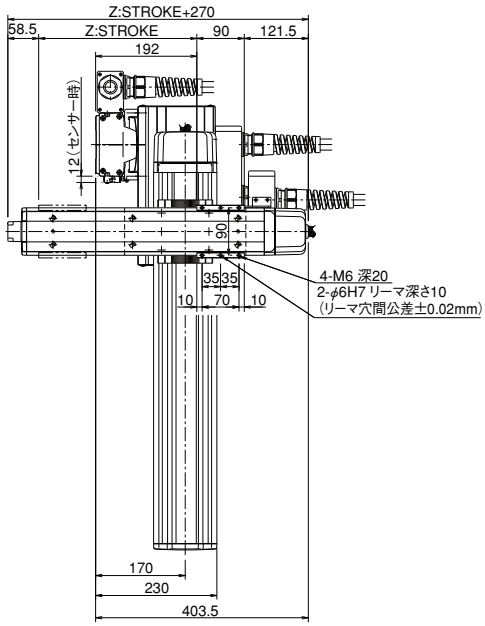
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

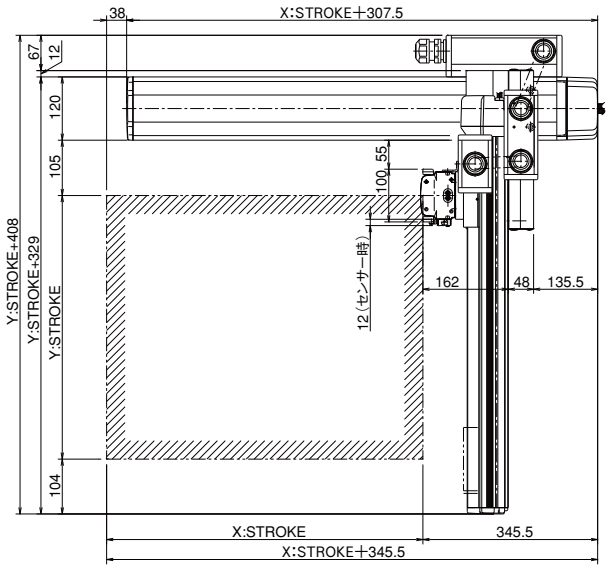
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

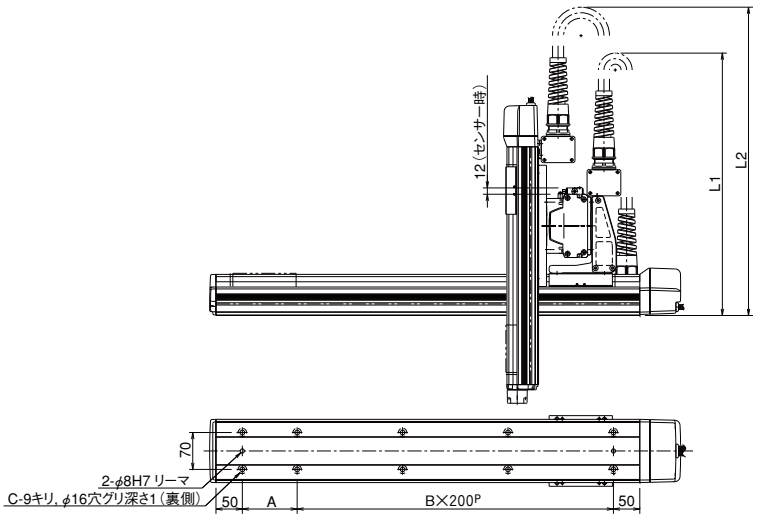
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

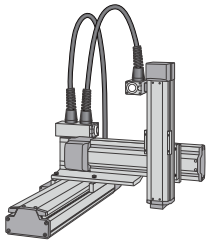
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BC□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□HB2□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

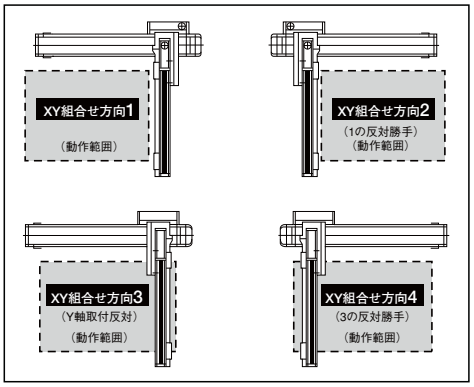
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-（ストローク）-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ HB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ HB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | |

■ BC □ HB2M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

■ BC □ HB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 10.7 | | | | 9.4 |
| 200 | 9.7 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ HB2H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ HB2M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

■ BC □ HB2L

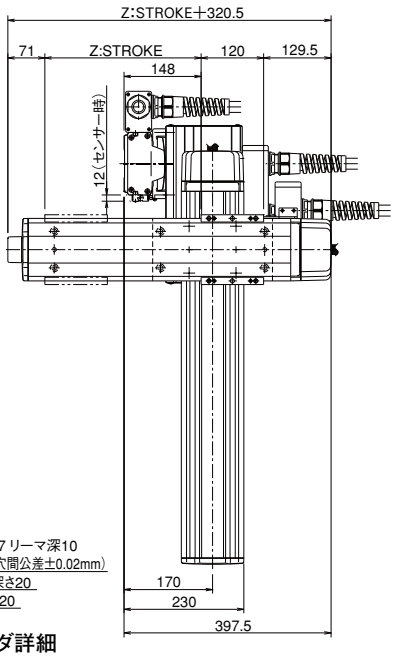
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | | – | – | – | – |

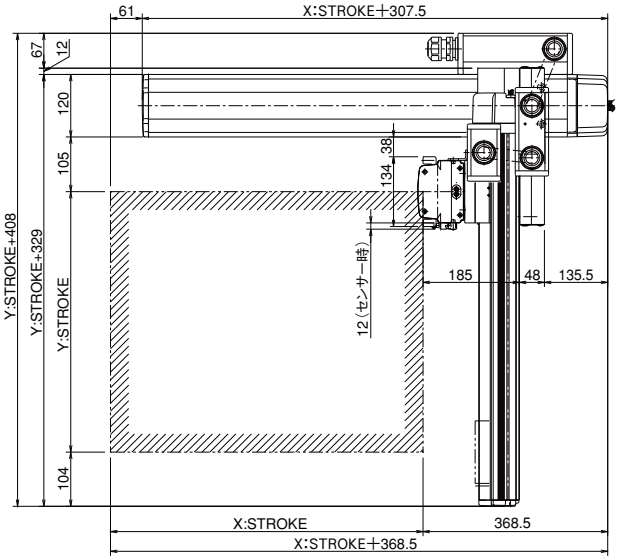
## 寸法図

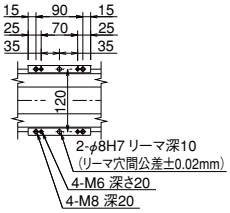
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

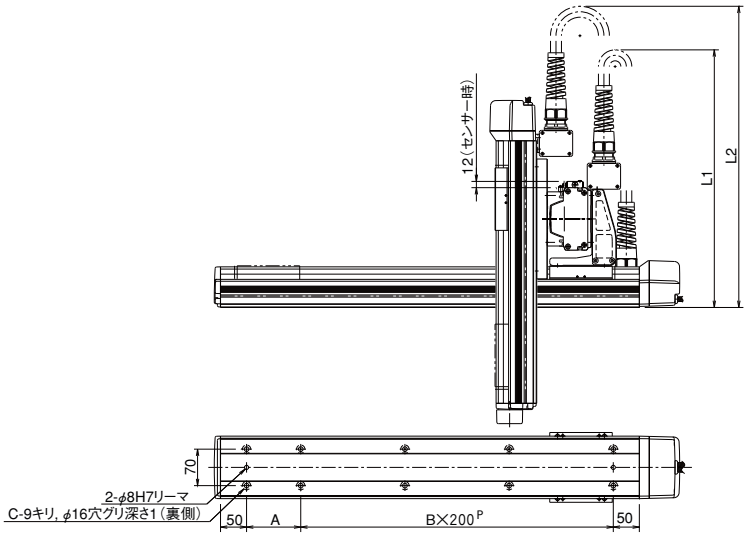



Z軸スライダ詳細

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

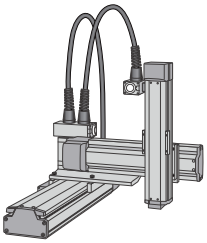



| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BC□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BC□HB3□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準 3軸仕様<br>ICSPA3:高精度 3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

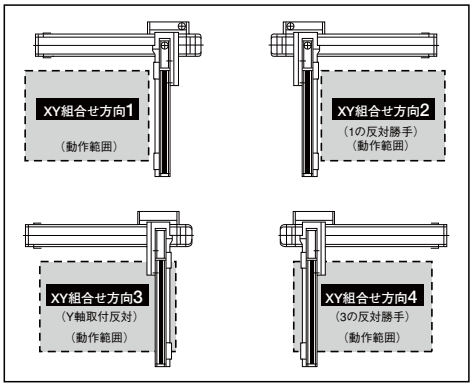
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm（H）、10mm（M） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
　　最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ HB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ HB3H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

■ BC □ HB3M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 10.7 | | | | 9.4 |
| 200 | 9.7 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ HB3H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ HB3M

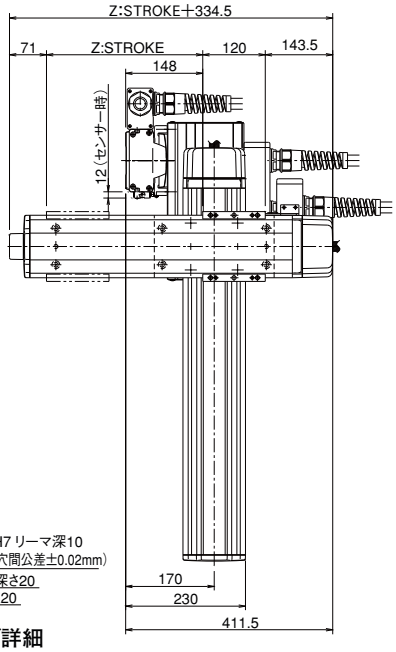
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – |

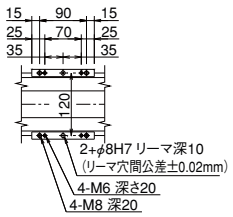
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

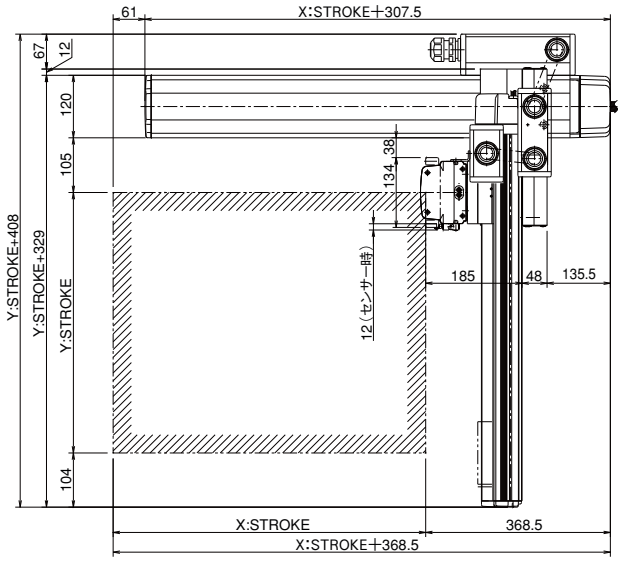
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

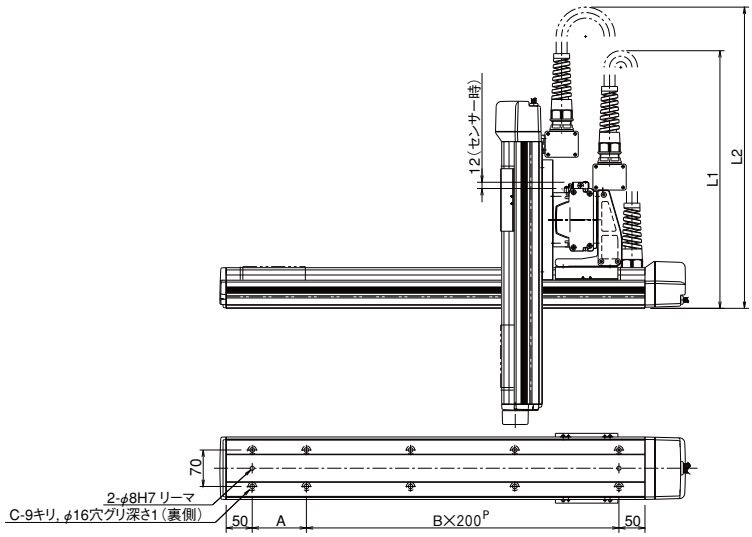



Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

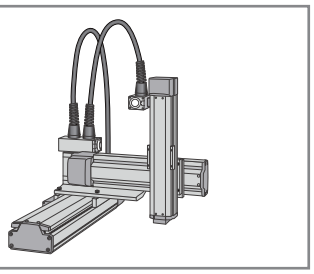



| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BC□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BC□MB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

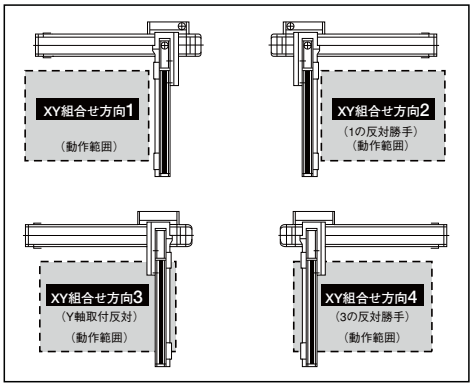
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm（H）、8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ MB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ MB1H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | |

■ BC □ MB1 M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | |

■ BC □ MB1L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | 13.5 |
| 200 | 14.0 | | | | 12.9 |
| 300 | 14.0 | | | | 12.3 |
| 400 | 13.5 | | | | 11.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ MB1H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ MB1 M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | | – | – | – | – |

■ BC □ MB1L

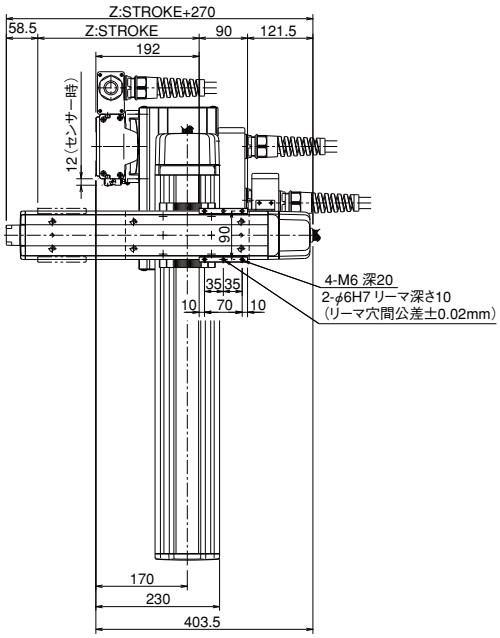
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | | – | – | – | – |

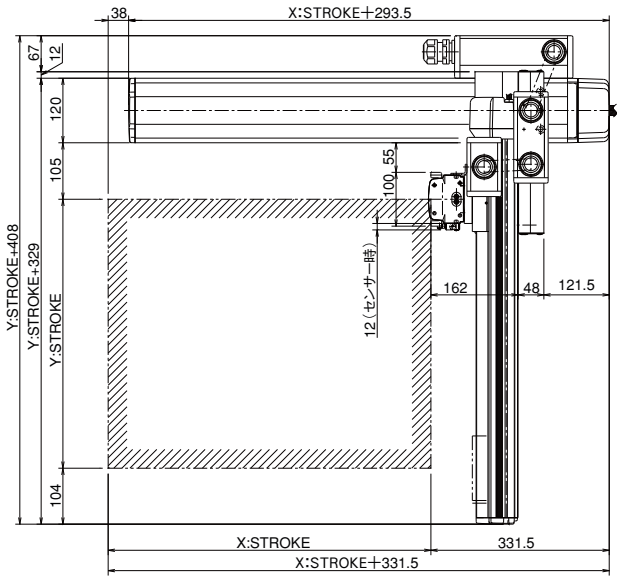
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

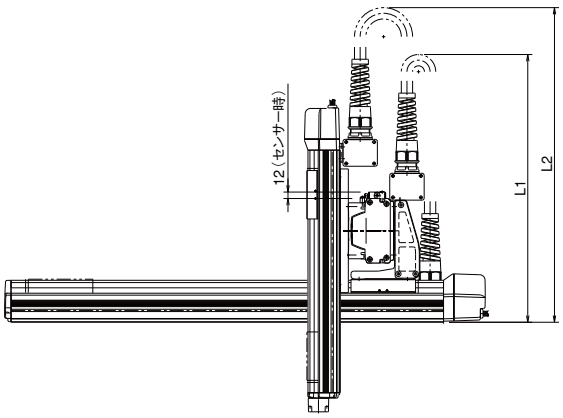
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

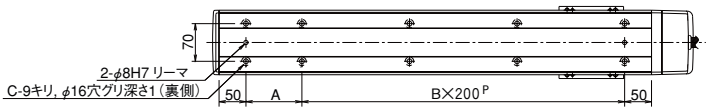
2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

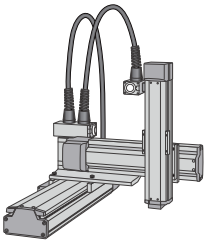
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BC□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□MB2□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

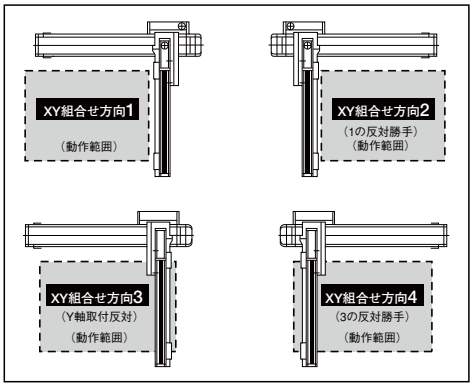
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm（H）、10mm（M）、5mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-（ストローク）-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ MB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ MB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | |

■ BC □ MB2M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| 300 | 9.0 | | | | 7.3 |
| 400 | 9.0 | | | | 6.3 |

■ BC □ MB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | 18.5 | 17.5 | 12.5 | 9.4 |
| 200 | 18.5 | 17.5 | 16.5 | 11.5 | 8.4 |
| 300 | 17.4 | 16.4 | 15.4 | 10.4 | 7.3 |
| 400 | 16.4 | 15.4 | 14.4 | 9.4 | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ MB2H

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ MB2M

| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

■ BC □ MB2L

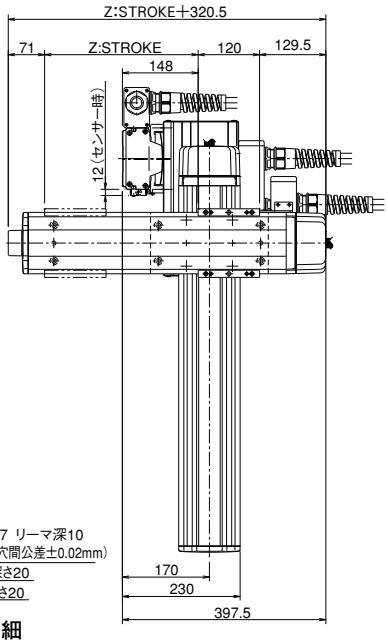
| ＼ ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | | – | – | – | – |

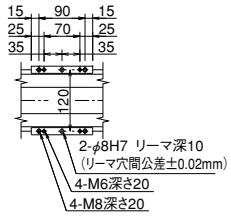
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

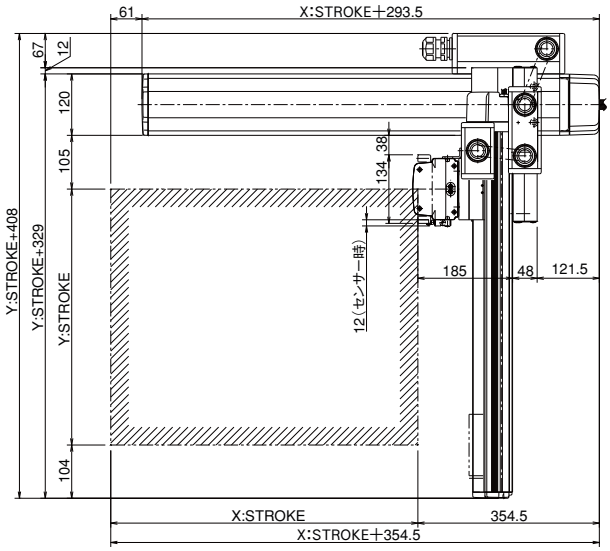
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

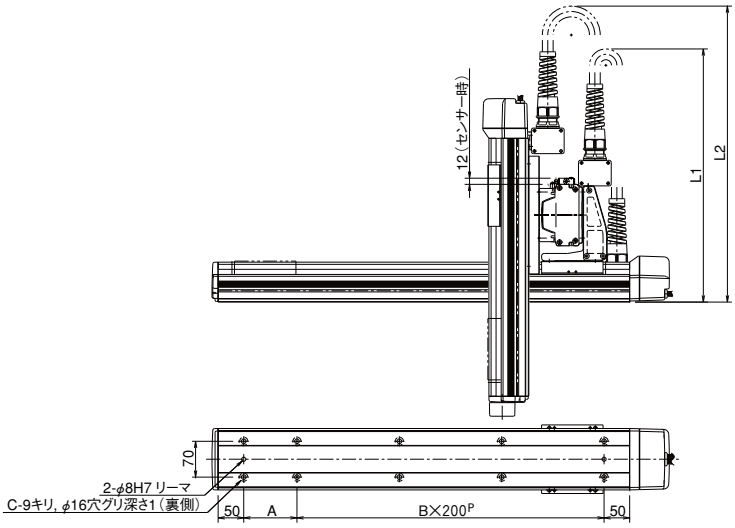



Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

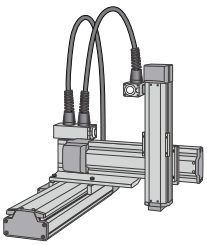



| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BC□MB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BC□MB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BC□MB3□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

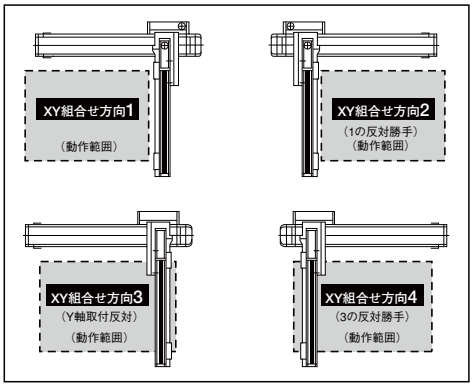
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm（H）、10mm（M） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
　　最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ MB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ MB3H

| | | Y軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z軸ストローク | 100 | 9.0 | | | | |
| | 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| | 300 | 9.0 | | | | 7.3 |
| | 400 | 9.0 | | | | 6.3 |

■ BC □ MB3M

| | | Y軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z軸ストローク | 100 | 19.0 | 18.5 | 17.5 | 12.5 | 9.4 |
| | 200 | 18.5 | 17.5 | 16.5 | 11.5 | 8.4 |
| | 300 | 17.4 | 16.4 | 15.4 | 10.4 | 7.3 |
| | 400 | 16.4 | 15.4 | 14.4 | 9.4 | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ MB3H

| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ MB3M

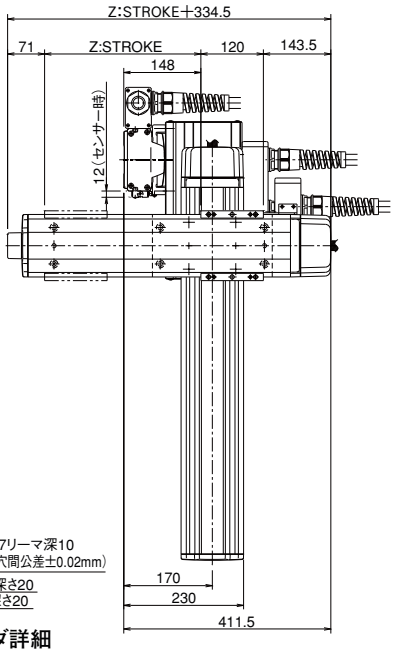
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – |

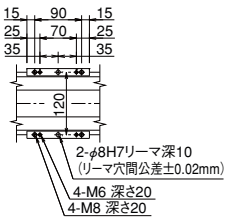
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

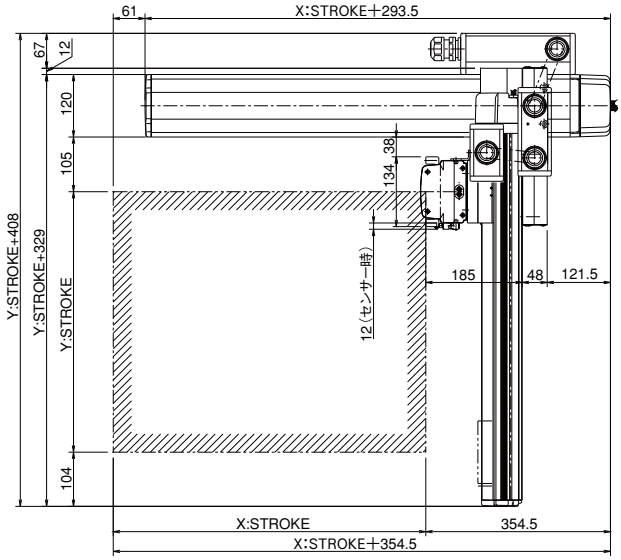
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

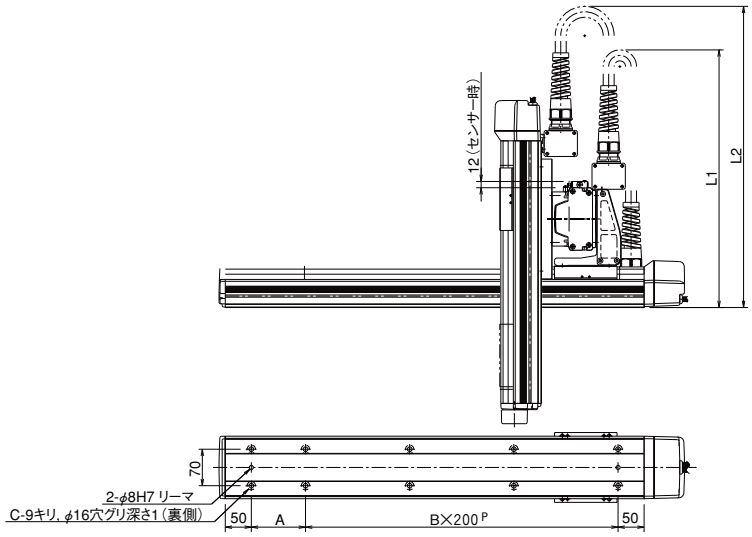



Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

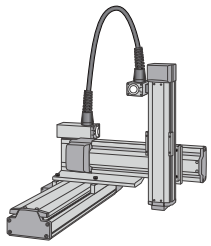
| Y STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BD□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BD□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BD□HB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm～200:2000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～50:500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～40:400mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア Mサイズ<br>CTL：ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm～200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

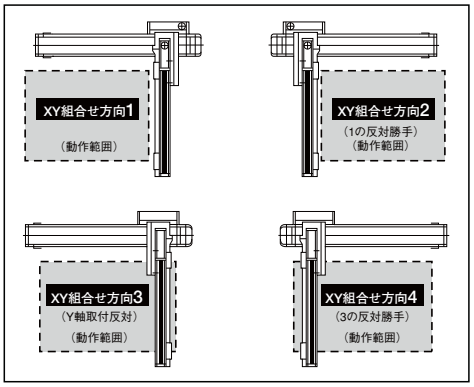
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BD □ HB1 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm（H）、8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BD □ HB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BD □ HB1H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | |

■ BD □ HB1M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | |

■ BD □ HB1L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | 13.5 |
| 200 | 14.0 | | | | 12.9 |
| 300 | 14.0 | | | | 12.3 |
| 400 | 13.5 | | | | 11.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BD □ HB1H

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BD □ HB1M

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BD □ HB1L

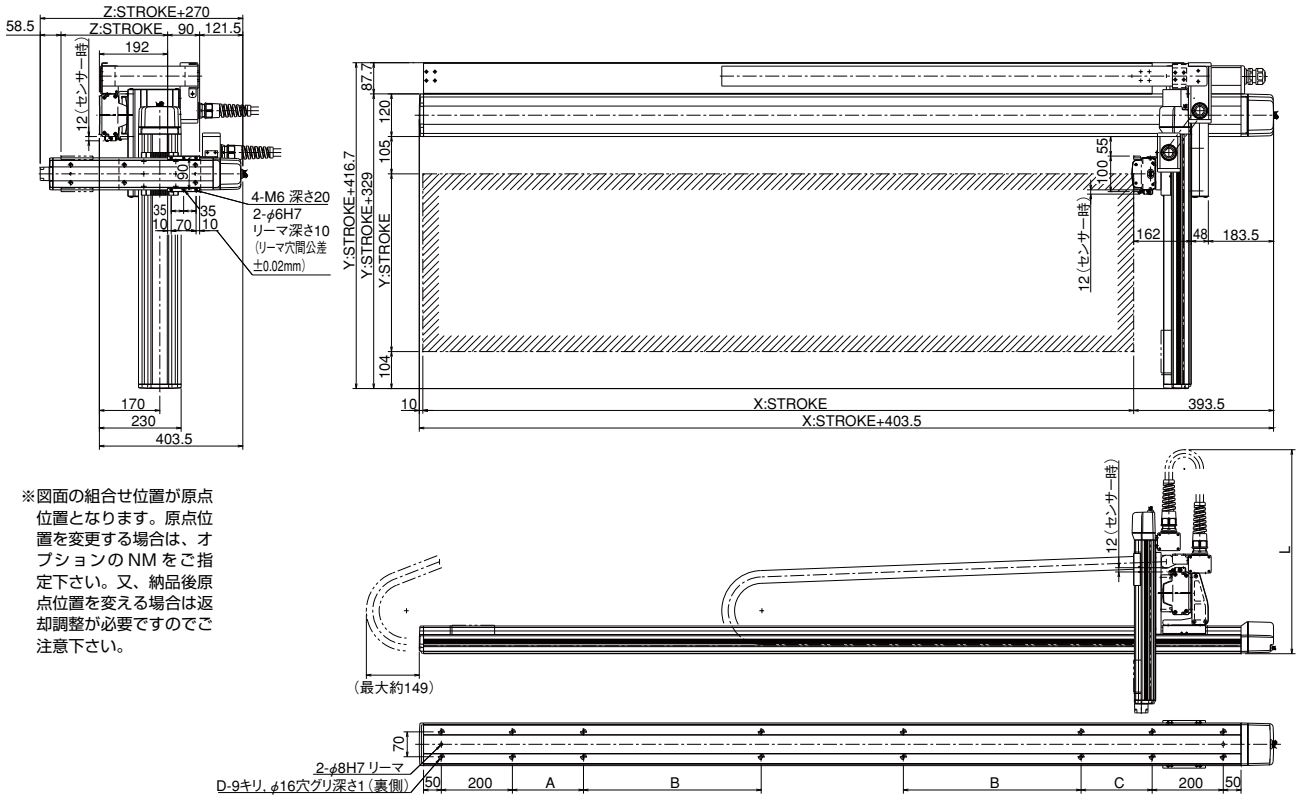
| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X st | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

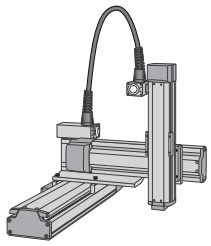
| Y st | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L | (590) | (640) | (690) | (740) | (790) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BD□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BD□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BD□HB2□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm ～ 200:2000mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm ～ 200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

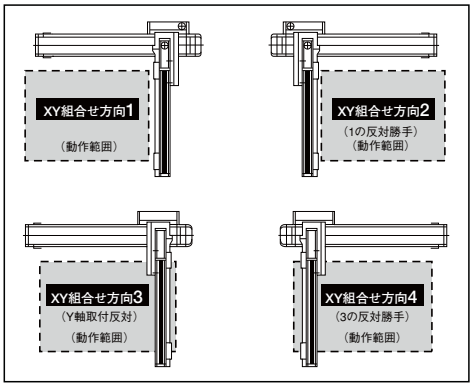
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BD □ HB2 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-（ストローク）-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BD □ HB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BD □ HB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | |

■ BD □ HB2M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

■ BD □ HB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 10.7 | | | | 9.4 |
| 200 | 9.7 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BD □ HB2H

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BD □ HB2M

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BD □ HB2L

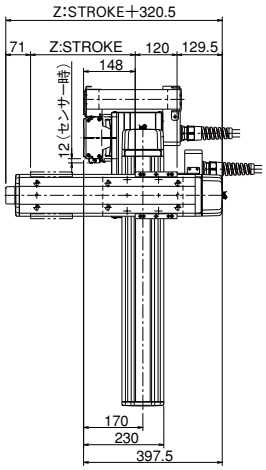
| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

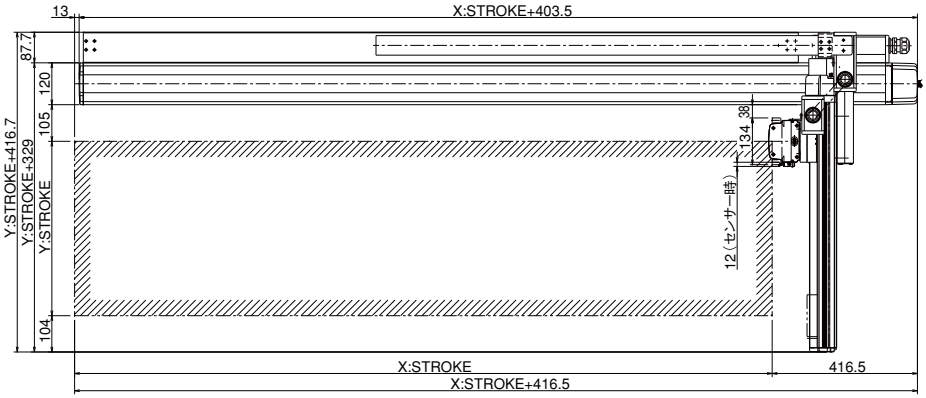
## 寸法図

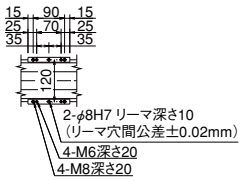
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

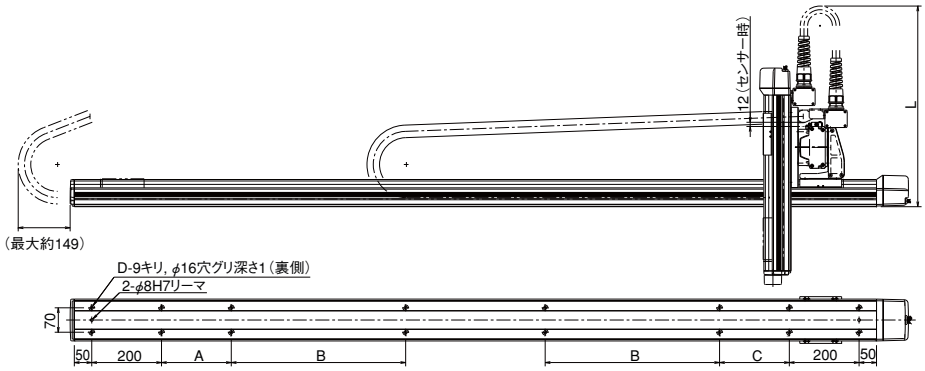
2次元CAD　RoHS




Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X st | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

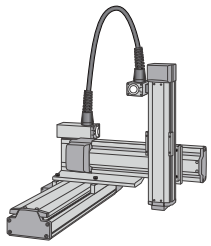
| Y st | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L | (590) | (640) | (690) | (740) | (790) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BD□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BD□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BD□HB3□－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm<br>～<br>200:2000mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL :ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm<br>～<br>200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

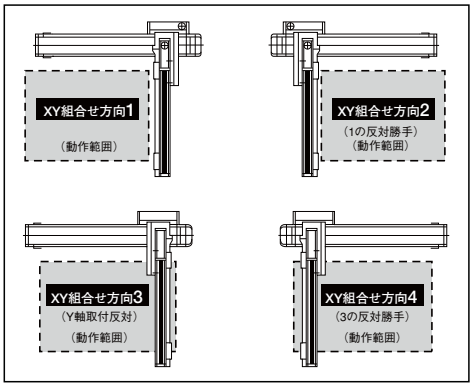
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BD □ HB3 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Qシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm（H)、10mm（M) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100--20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm（センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)
(注4)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BD □ HB3 □

## 可搬質量（kg）（注 3）

■ BD □ HB3H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

■ BD □ HB3M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 10.7 | | | | 9.4 |
| 200 | 9.7 | | | | 8.4 |
| 300 | 8.6 | | | | 7.3 |
| 400 | 7.6 | | | | 6.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 4）

■ BD □ HB3H

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z 軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BD □ HB3M

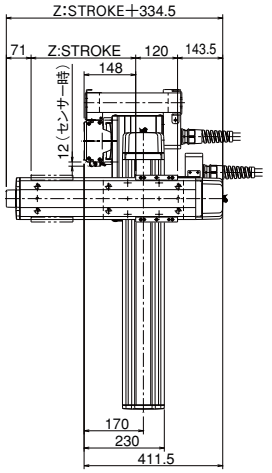
| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 800～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z 軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

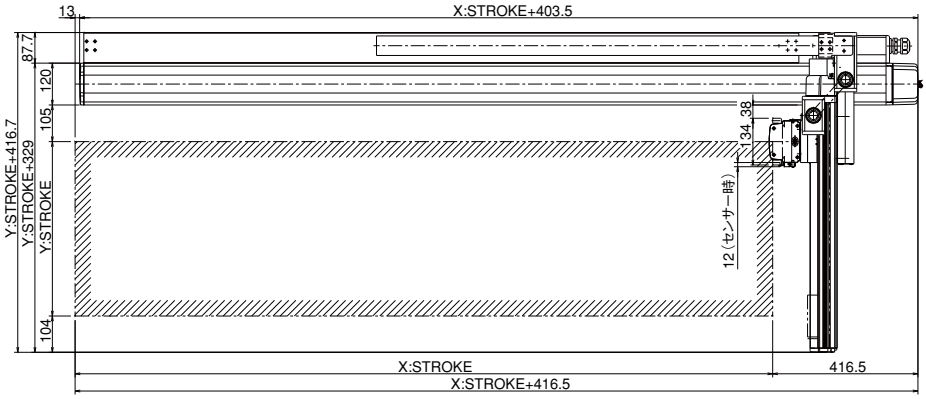
## 寸法図

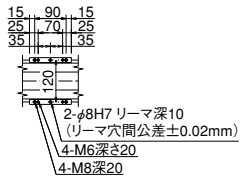
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

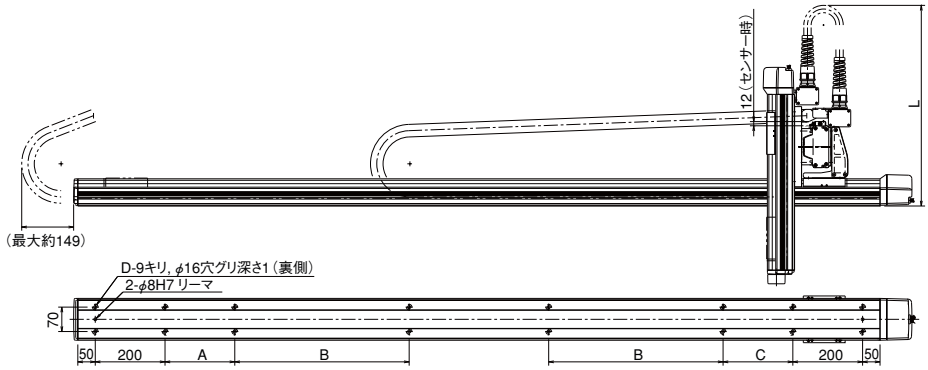
2 次元 CAD　RoHS




Z軸スライダ詳細

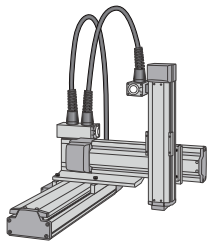



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X st | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

| Y st | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| L | (590) | (640) | (690) | (740) | (790) |

# ICSA3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BE□HB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL :ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

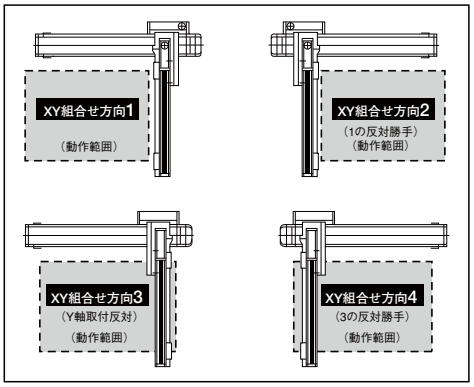
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ HB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ HB1H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | | |
| 500 | 3.0 | | | | | |

■ BE □ HB1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | | |
| 500 | 6.0 | | | | | |

■ BE □ HB1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | | |
| 200 | 14.0 | | | | | 13.5 |
| 300 | 14.0 | | | | | 12.9 |
| 400 | 14.0 | | | | | 12.3 |
| 500 | 14.0 | | | | | 11.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ HB1H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ HB1M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ HB1L

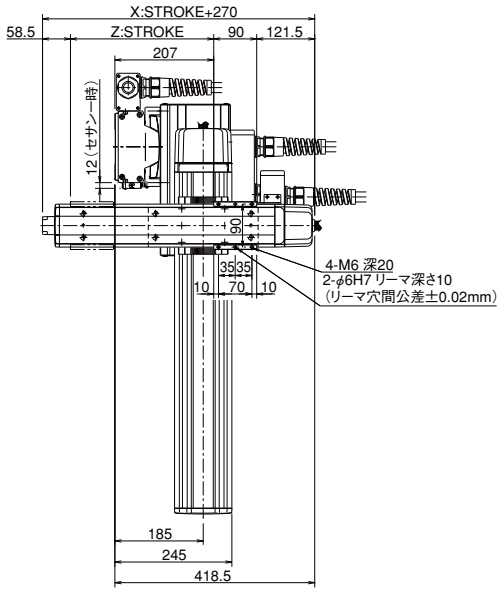
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | | | – | – | – | – | – |

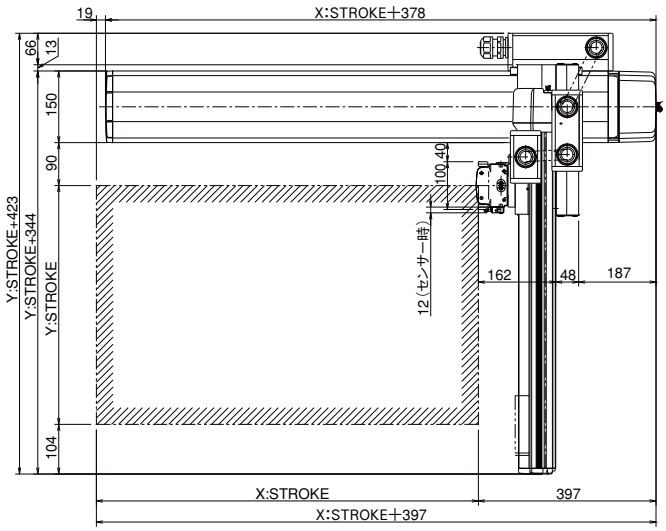
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

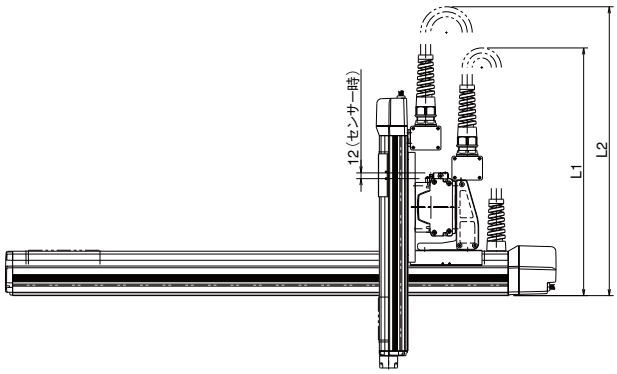
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

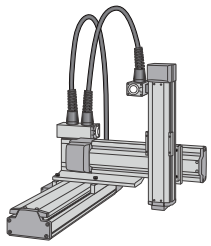


| X st | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

| Y st | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (690) | (740) | (790) | (840) | (890) | (940) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BE□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BE□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BE□HB2□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm (100mm 毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 (※ 1) | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

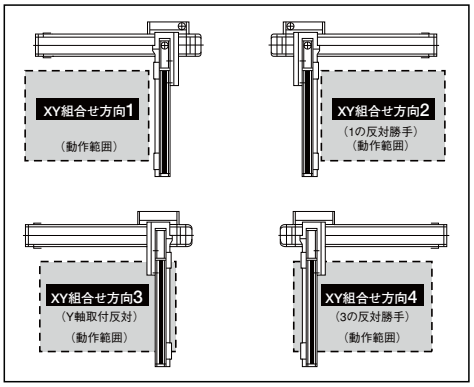
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-(ストローク) | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-(ストローク) | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ HB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ HB2H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | | |
| 500 | 3.5 | | | | | |

■ BE □ HB2M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BE □ HB2L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ HB2H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ HB2M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ HB2L

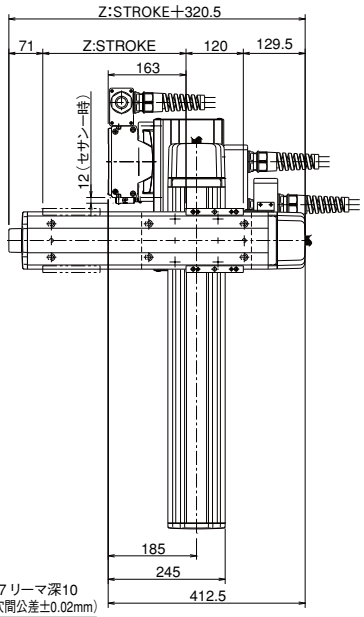
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | | | – | – | – | – | – |

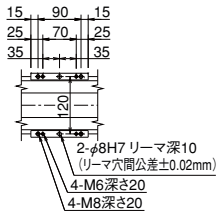
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

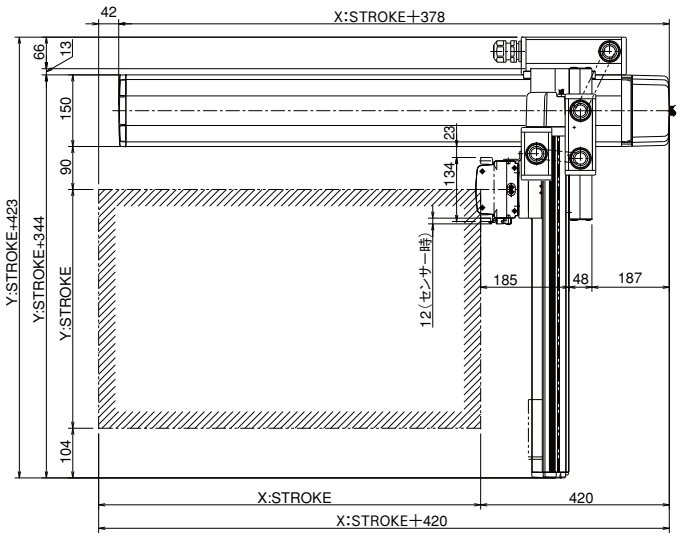
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

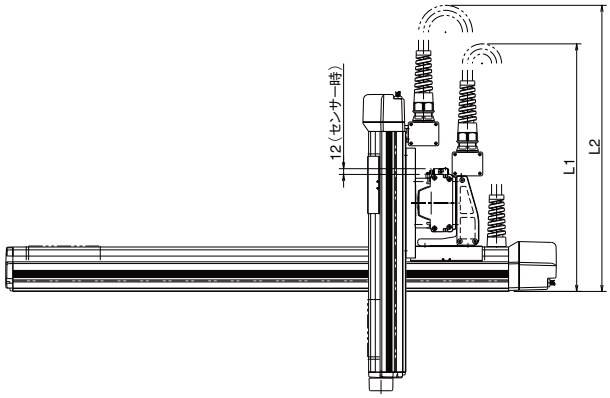
2次元CAD　RoHS

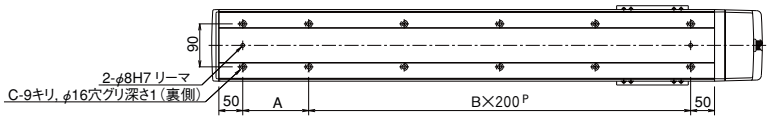



Z軸スライダ詳細



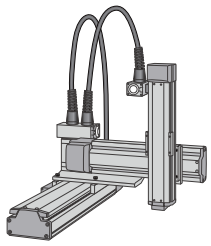

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X st | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

| Y st | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (690) | (740) | (790) | (840) | (890) | (940) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BE□HB3□－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL :ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

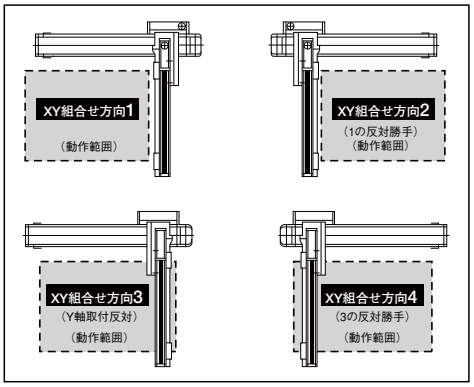
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Qシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm (H)、10mm (M) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ HB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BE □ HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ HB3M

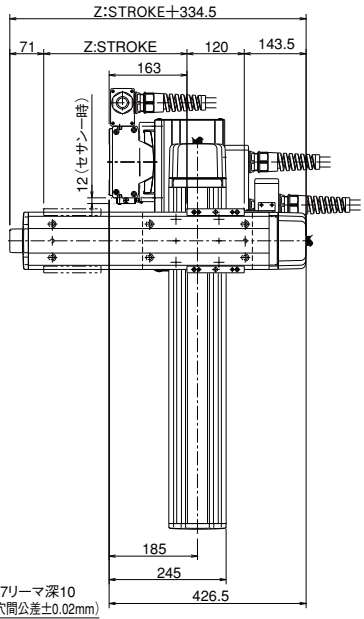
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – | – |

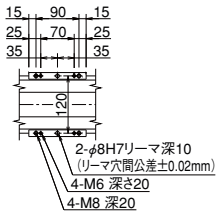
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

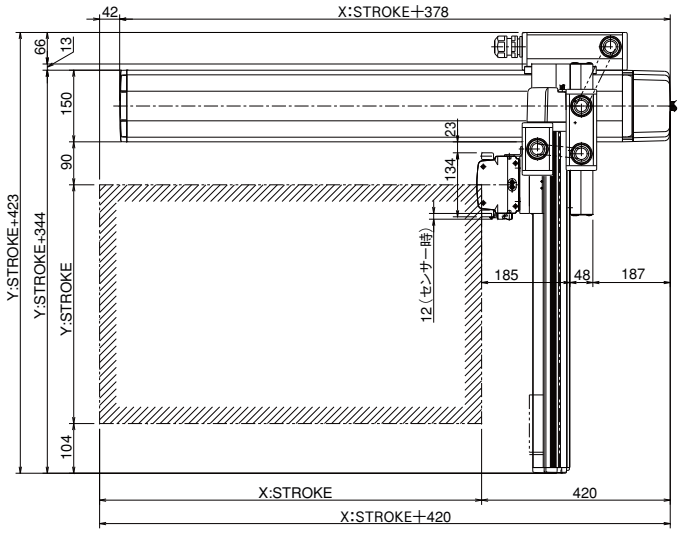
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

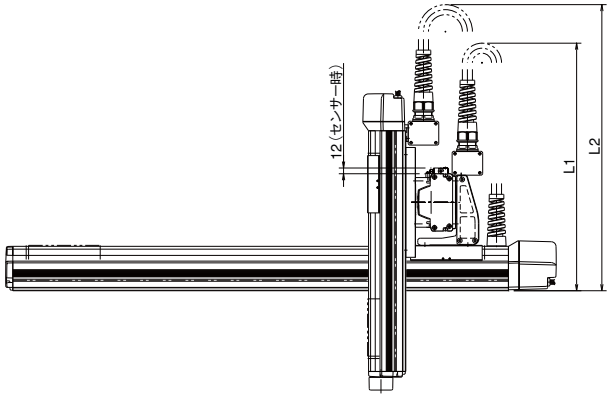
2次元CAD　RoHS




Z軸スライダ詳細



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

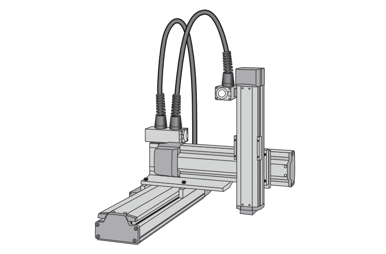
| X st | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

| Y st | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (690) | (740) | (790) | (840) | (890) | (940) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BE□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

# ICSPA3-BE□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ – BE□MB2□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm<br>～<br>100:1000mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC :自立ケーブル<br>CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 (※ 1) | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC ：自立ケーブル<br>CT ：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

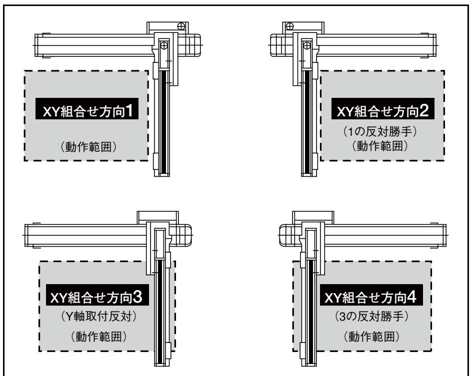
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-(ストローク) | → P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-(ストローク) | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ MB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ MB2H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | | |
| 500 | 3.5 | | | | | |

■ BE □ MB2M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BE □ MB2L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ MB2H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ MB2M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ MB2L

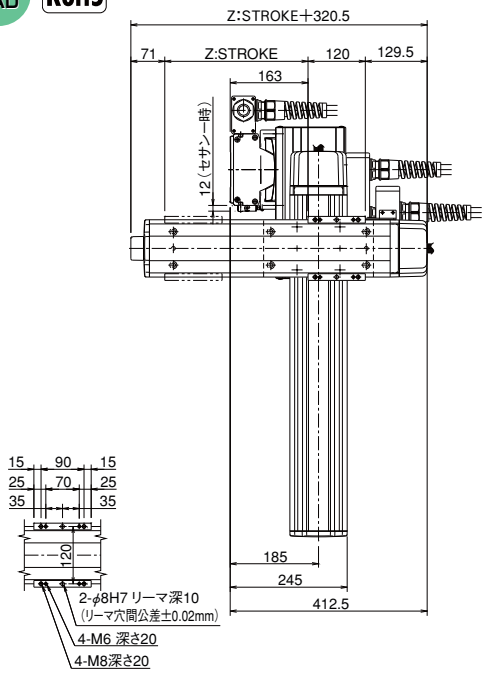
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | | | – | – | – | – | – |

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

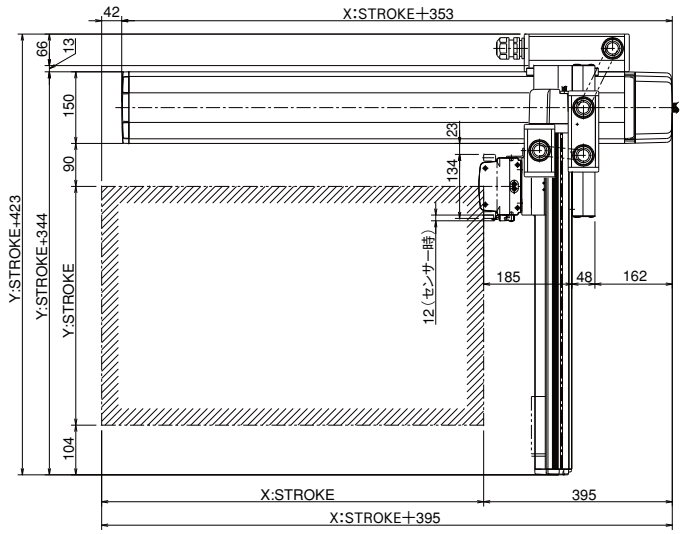
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

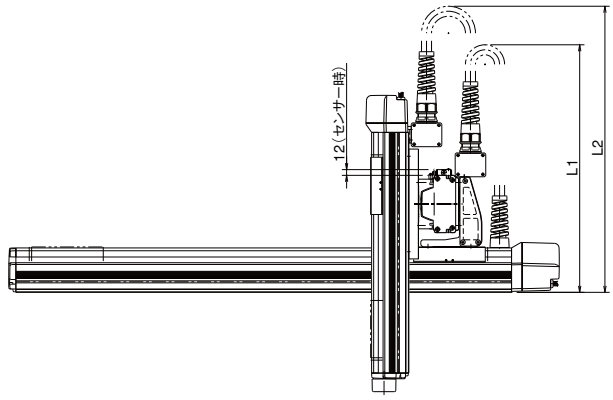
2次元CAD　RoHS

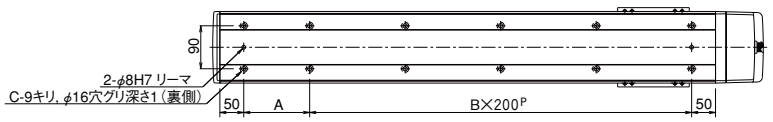



Z軸スライダ詳細

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



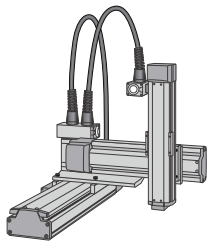




| X st | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

| Y st | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (690) | (740) | (790) | (840) | (890) | (940) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BE□MB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BE□MB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BE□MB3□－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストロークオプション | 2軸目ストロークオプション | 3軸目ストロークオプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア Mサイズ<br>CTL：ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL：ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

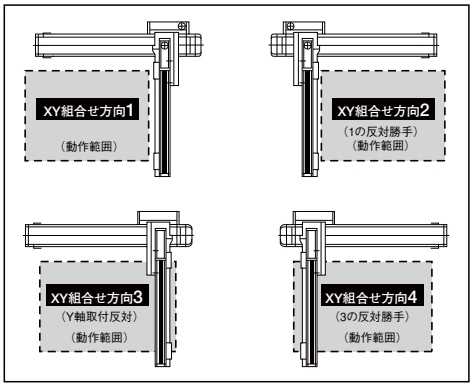
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm（H）、10mm（M） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-（ストローク） | → P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中ではcm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　　最長20mまで対応可能です。
（注3）定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ MB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ MB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BE □ MB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ MB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – | – | – |

■ BE □ MB3M

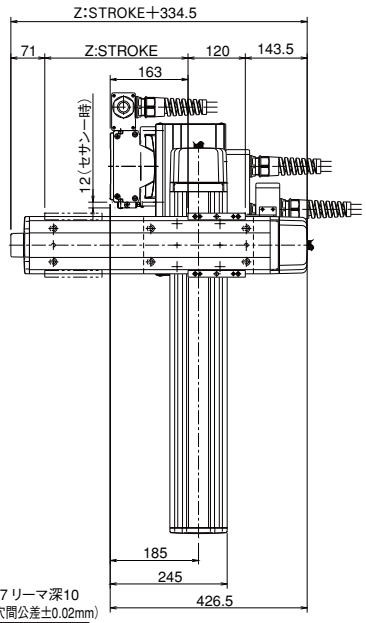
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – | – |

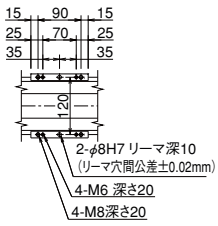
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

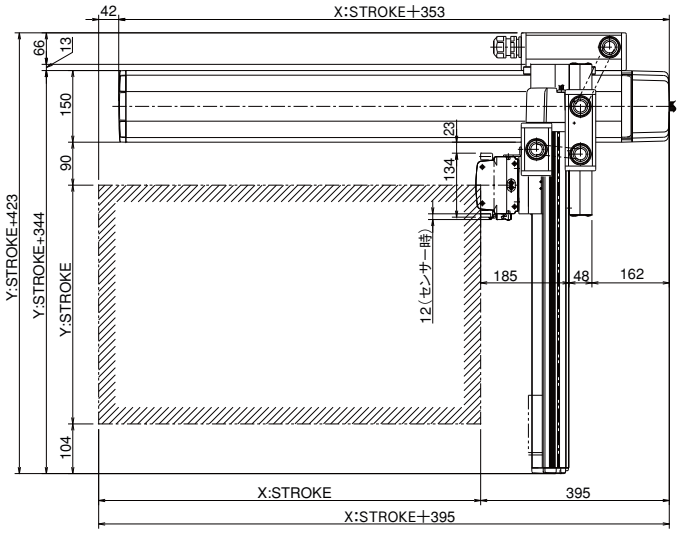
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

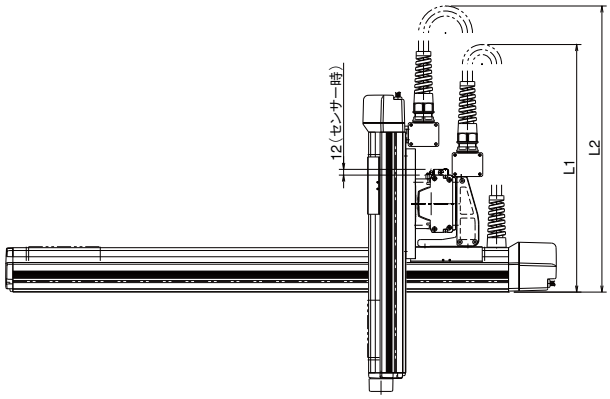
2次元CAD　RoHS

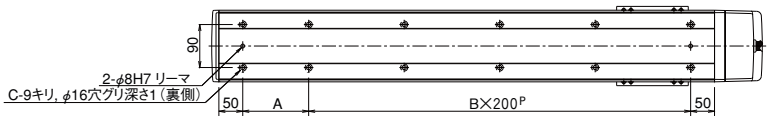



Z軸スライダ詳細




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X st | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

| Y st | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L2 | (690) | (740) | (790) | (840) | (890) | (940) |

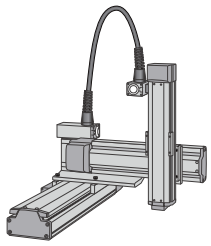
IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BF□HB1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC　:自立ケーブル<br>CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

下記型式内容表参照：下記オプション表参照



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

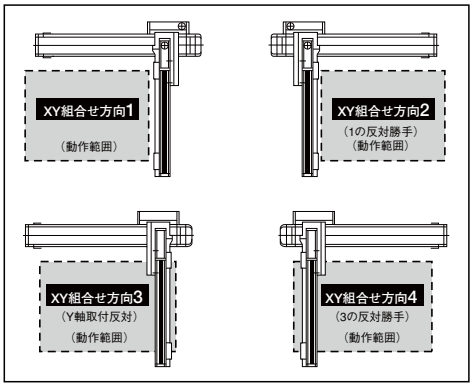
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BF □ HB1 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-（ストローク）-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BF □ HB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BF □ HB1H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | | |
| 500 | 3.0 | | | | | |

■ BF □ HB1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | | |
| 500 | 6.0 | | | | | |

■ BF □ HB1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | | |
| 200 | 14.0 | | | | | 13.5 |
| 300 | 14.0 | | | | | 12.9 |
| 400 | 14.0 | | | | | 12.3 |
| 500 | 14.0 | | | | | 11.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BF □ HB1H

| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HB1M

| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HB1L

| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

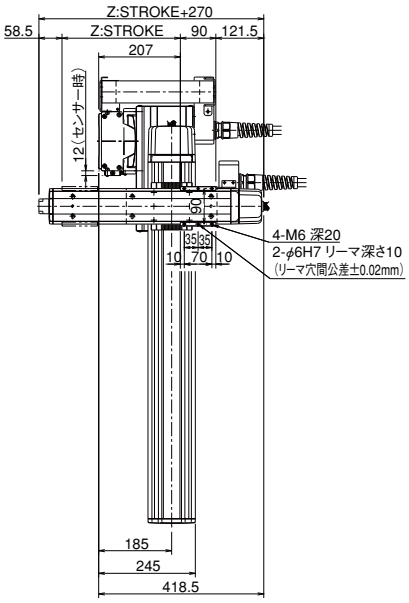
## 寸法図

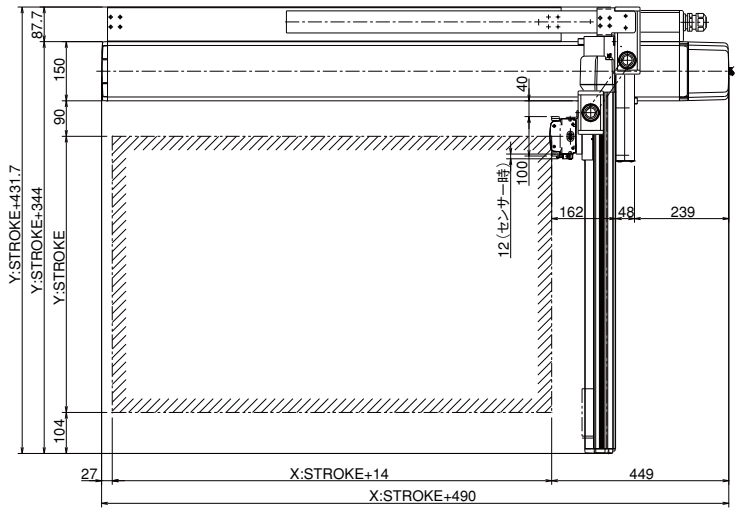
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

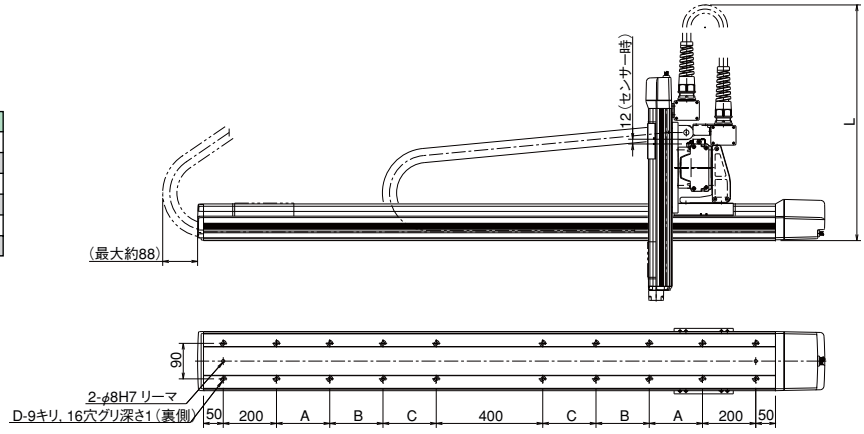
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



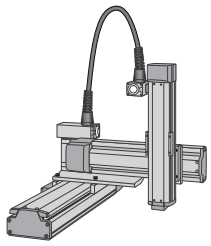




| X st | A | B | C | D |
|---|---|---|---|---|
| 1000 | 225 | 0 | 0 | 12 |
| 1100 | 275 | 0 | 0 | 12 |
| 1200 | 325 | 0 | 0 | 12 |
| 1300 | 375 | 0 | 0 | 12 |
| 1400 | 425 | 0 | 0 | 12 |
| 1500 | 475 | 0 | 0 | 12 |
| 1600 | 525 | 0 | 0 | 12 |
| 1700 | 575 | 0 | 0 | 12 |
| 1800 | 200 | 425 | 0 | 16 |
| 1900 | 200 | 475 | 0 | 16 |
| 2000 | 200 | 525 | 0 | 16 |
| 2100 | 200 | 575 | 0 | 16 |
| 2200 | 200 | 200 | 425 | 20 |
| 2300 | 200 | 200 | 475 | 20 |
| 2400 | 200 | 200 | 525 | 20 |
| 2500 | 200 | 200 | 575 | 20 |

| Y st | L |
|---|---|
| 200 | (650) |
| 300 | (700) |
| 400 | (750) |
| 500 | (800) |
| 600 | (850) |
| 700 | (900) |

# ICSA3-BF□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BF□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－BF□HB3□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC　:自立ケーブル<br>CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

下記オプション表参照

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

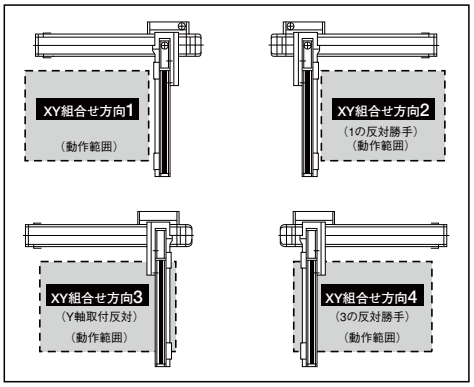
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BF □ HB2 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-（ストローク）-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BF □ HB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BF □ HB2H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | | |
| 500 | 3.5 | | | | | |

■ BF □ HB2M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BF □ HB2L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BF □ HB2H

| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HB2M

| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HB2L

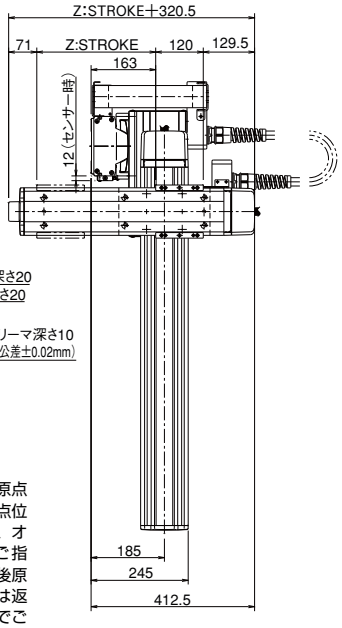
| | ストローク 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

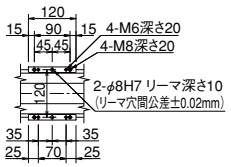
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

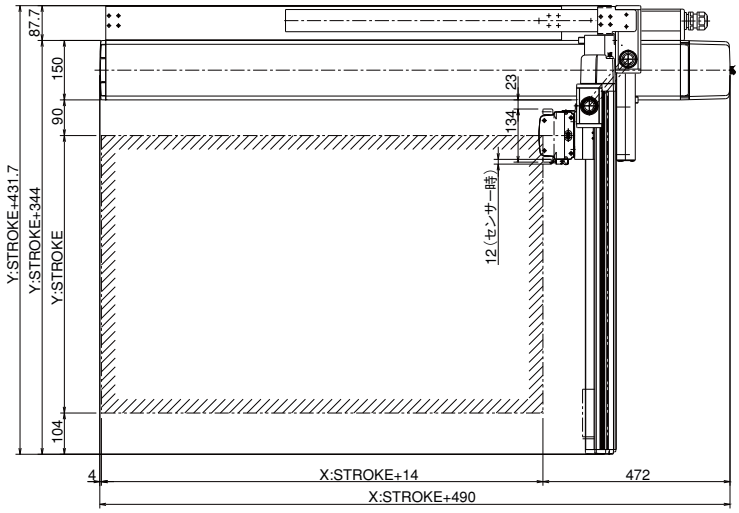
2次元CAD　RoHS

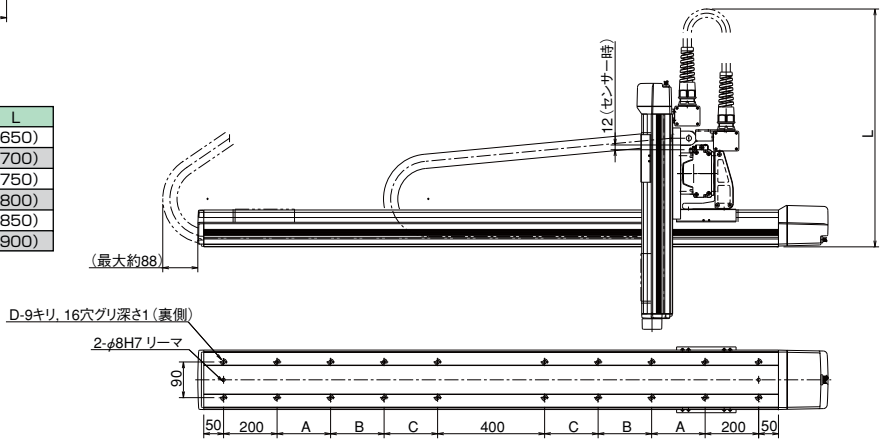



Z軸スライダ詳細

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X st | A | B | C | D |
|---|---|---|---|---|
| 1000 | 225 | 0 | 0 | 12 |
| 1100 | 275 | 0 | 0 | 12 |
| 1200 | 325 | 0 | 0 | 12 |
| 1300 | 375 | 0 | 0 | 12 |
| 1400 | 425 | 0 | 0 | 12 |
| 1500 | 475 | 0 | 0 | 12 |
| 1600 | 525 | 0 | 0 | 12 |
| 1700 | 575 | 0 | 0 | 12 |
| 1800 | 200 | 425 | 0 | 16 |
| 1900 | 200 | 475 | 0 | 16 |
| 2000 | 200 | 525 | 0 | 16 |
| 2100 | 200 | 575 | 0 | 16 |
| 2200 | 200 | 200 | 425 | 20 |
| 2300 | 200 | 200 | 475 | 20 |
| 2400 | 200 | 200 | 525 | 20 |
| 2500 | 200 | 200 | 575 | 20 |

| Y st | L |
|---|---|
| 200 | (650) |
| 300 | (700) |
| 400 | (750) |
| 500 | (800) |
| 600 | (850) |
| 700 | (900) |

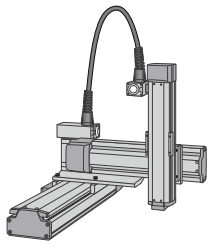
IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BF□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-BF□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BF□HB3□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC　:自立ケーブル<br>CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

下記オプション表参照



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 2 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 3 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | 4 | H | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC　：自立ケーブル（※ 3）<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

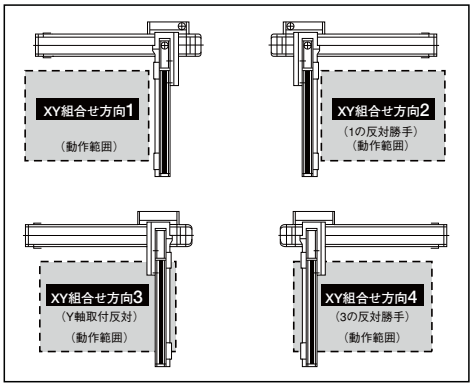
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 3 BF □ HB3 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm (H)、10mm (M) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BF □ HB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BF □ HB3H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| 400 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| 500 | 9.0 | | | | | 5.8 |

■ BF □ HB3M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 18.0 | 13.6 | 10.0 |
| 200 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 9.0 |
| 300 | 19.0 | | | 15.9 | 11.5 | 7.9 |
| 400 | 19.0 | | | 14.9 | 10.5 | 6.9 |
| 500 | 19.0 | | | 13.8 | 9.4 | 5.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BF □ HB3H

| ＼ ストローク | 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HB3M

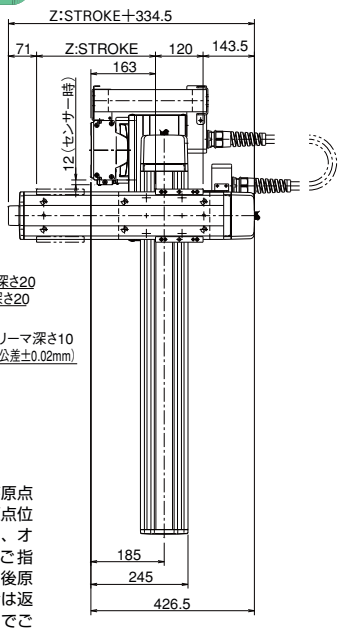
| ＼ ストローク | 100 | 200～500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

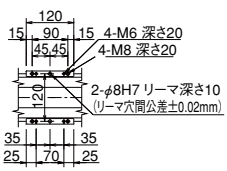
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

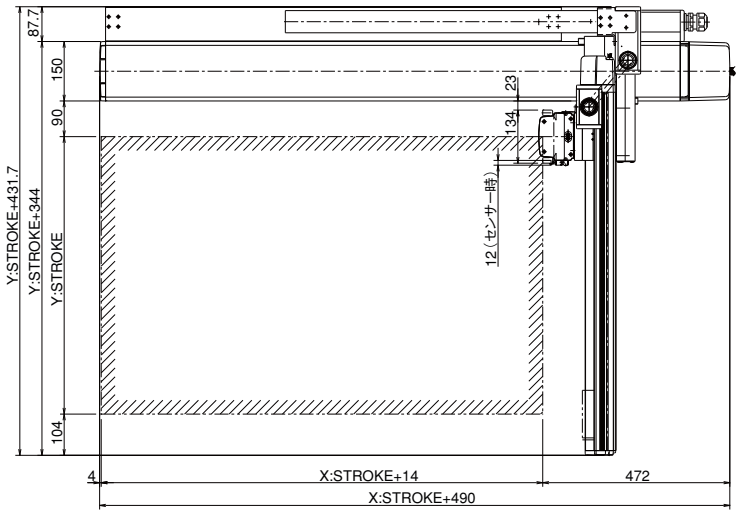
2次元CAD　RoHS

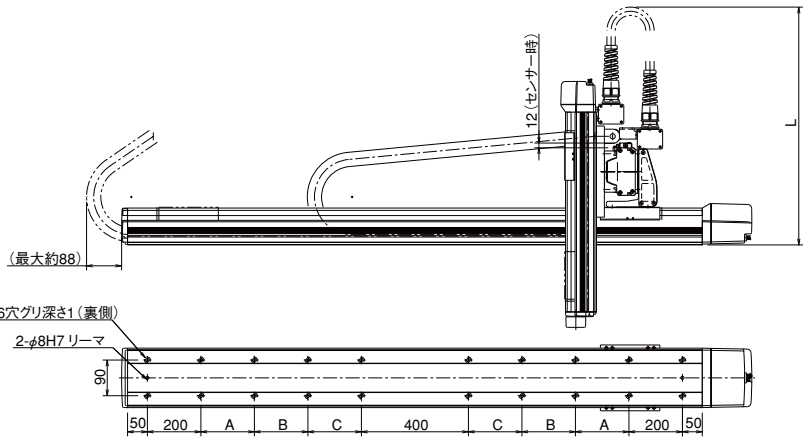



Z軸スライダ詳細

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



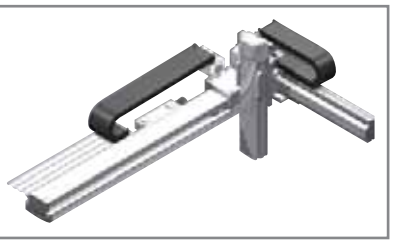




| X st | A | B | C | D |
|---|---|---|---|---|
| 1000 | 225 | 0 | 0 | 12 |
| 1100 | 275 | 0 | 0 | 12 |
| 1200 | 325 | 0 | 0 | 12 |
| 1300 | 375 | 0 | 0 | 12 |
| 1400 | 425 | 0 | 0 | 12 |
| 1500 | 475 | 0 | 0 | 12 |
| 1600 | 525 | 0 | 0 | 12 |
| 1700 | 575 | 0 | 0 | 12 |
| 1800 | 200 | 425 | 0 | 16 |
| 1900 | 200 | 475 | 0 | 16 |
| 2000 | 200 | 525 | 0 | 16 |
| 2100 | 200 | 575 | 0 | 16 |
| 2200 | 200 | 200 | 425 | 20 |
| 2300 | 200 | 200 | 475 | 20 |
| 2400 | 200 | 200 | 525 | 20 |
| 2500 | 200 | 200 | 575 | 20 |

| Y st | L |
|---|---|
| 200 | (650) |
| 300 | (700) |
| 400 | (750) |
| 500 | (800) |
| 600 | (850) |
| 700 | (900) |

# ICSPA3-B1N□HB3□

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3 軸組合せ
X 軸高速タイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 - B1N□HB3□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　X軸ストロークオプション　Y軸ストロークオプション　Z軸ストロークオプション　適応コントローラ　ケーブル長　Y軸ケーブル配線　Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照
A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
50:500mm ～ 220:2200mm (50mm毎)　下記オプション表参照
20:200mm ～ 70:700mm (50mm毎)　下記オプション表参照
10:100mm ～ 50:500mm (50mm毎)　下記オプション表参照
T2:SCON　XSEL-P/Q
3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※1） | Z 軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA3-B1N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B1N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B1N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B1N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA3-B1N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B1N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B1N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B1N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

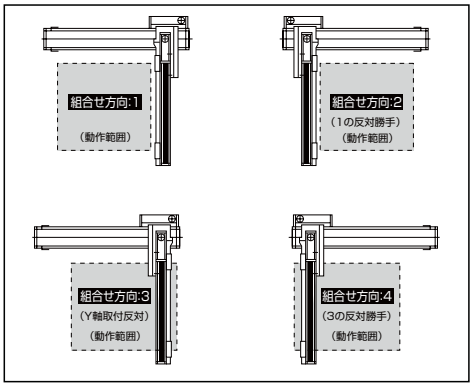
※1　XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※2　Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ～ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
　NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
　NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B1N □ HB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B1N □ HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 9.0 | | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

■ B1N □ HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.2 | 10.2 | 9.2 | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 10.2 | 9.3 | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B1N □ HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2400 | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – – |

■ B1N □ HB3M

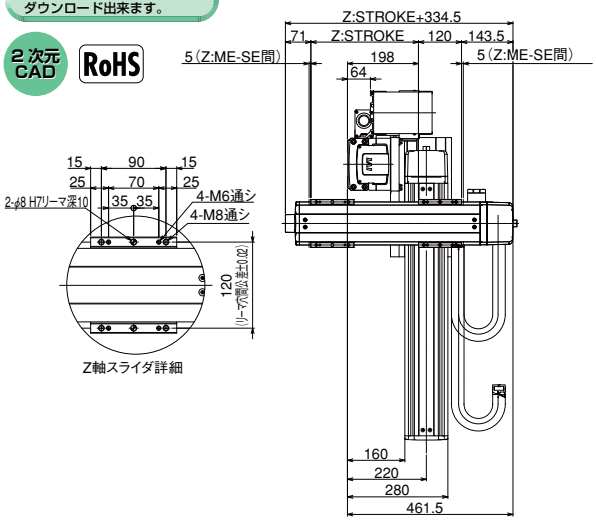
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2400 | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – – |

## 寸法図

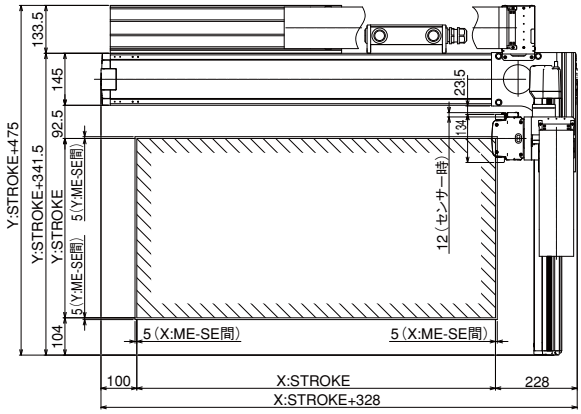
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

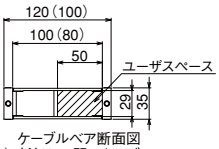
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

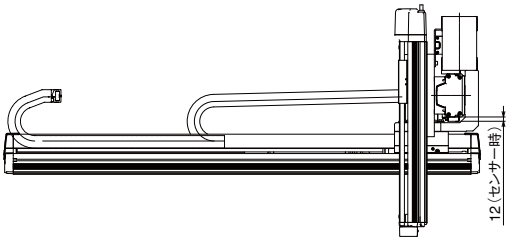


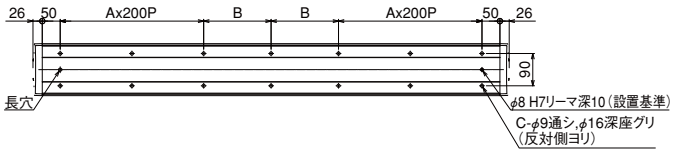

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

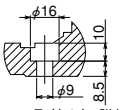


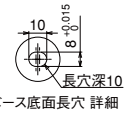

ケーブルベア断面図
※（ ）寸法はYZ間のケーブルベア




X軸ベース取付け穴　詳細




X軸ベース底面長穴　詳細

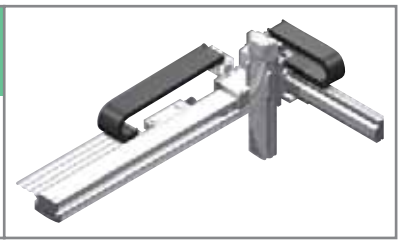
| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSPA3-B1N□MB3□

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3 軸組合せ
X 軸中速タイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 - B1N□MB3□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　X軸ストロークオプション　Y軸ストロークオプション　Z軸ストロークオプション　適応コントローラ　ケーブル長　Y軸ケーブル配線　Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様
下記型式内容表参照
A:アブソリュート仕様
I:インクリメンタル仕様
50:500mm ～ 220:2200mm (50mm毎)
下記オプション表参照
20:200mm ～ 70:700mm (50mm毎)
下記オプション表参照
10:100mm ～ 50:500mm (50mm毎)
下記オプション表参照
T2:SCON
XSEL-P/Q
3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定
CT: ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※1） | Z 軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA3-B1N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B1N2MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N2MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B1N3MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N3MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B1N4MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N4MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA3-B1N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B1N2MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N2MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B1N3MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N3MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B1N4MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1N4MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

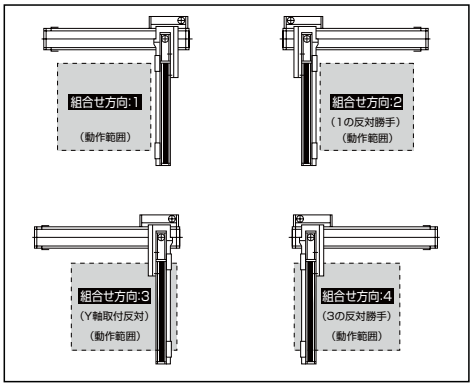
※1　XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※2　Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ～ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
　NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
　NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B1N □ MB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B1N □ MB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | 8.9 |
| ～200 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| ～300 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| ～400 | 9.0 | | | | | 5.9 |
| ～500 | 9.0 | | | | 8.5 | 4.8 |

■ B1N □ MB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 8.9 |
| ～200 | 19.0 | | | 16.1 | 11.6 | 7.9 |
| ～300 | 19.0 | | | 15.1 | 10.6 | 6.9 |
| ～400 | 19.0 | | | 14.1 | 9.6 | 5.9 |
| ～500 | 19.0 | | 18.8 | 13.0 | 8.5 | 4.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B1N □ MB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1300 | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – | – |

■ B1N □ MB3M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1300 | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – |

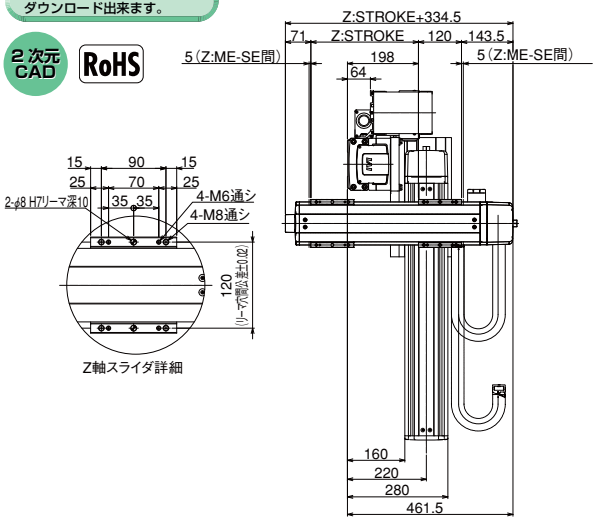
## 寸法図

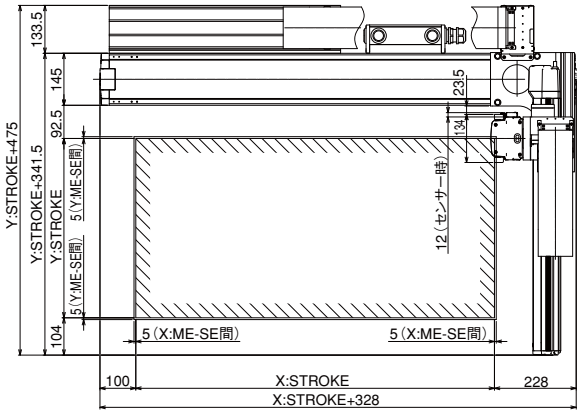
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

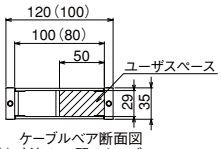
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

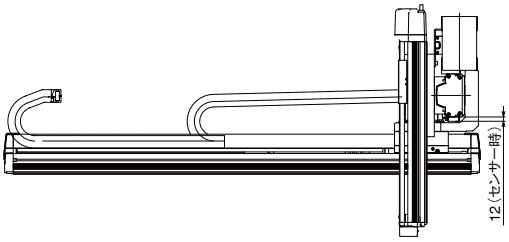
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

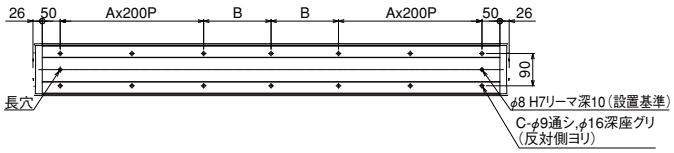


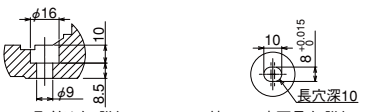




ケーブルベア断面図
※（ ）寸法はYZ間のケーブルベア




X軸ベース取付け穴 詳細　X軸ベース底面長穴 詳細

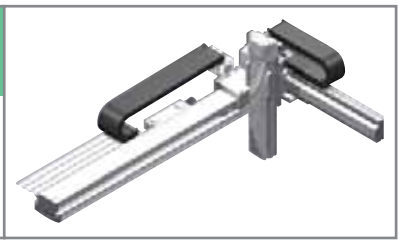
| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSPA3-B2N□HB3□

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3 軸組合せ
X 軸ロングストローク高速タイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 - B2N□HB3□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク — オプション — Y軸ストローク — オプション — Z軸ストローク — オプション — 適応コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線 — Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様
下記型式内容表参照
A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
225:2250mm ～ 300:3000mm (50mm毎)
下記オプション表参照
20:200mm ～ 70:700mm (50mm毎)
下記オプション表参照
10:100mm ～ 50:500mm (50mm毎)
下記オプション表参照
T2:SCON　XSEL-P/Q
3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※1） | Z 軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA3-B2N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B2N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B2N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B2N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA3-B2N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B2N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B2N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B2N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

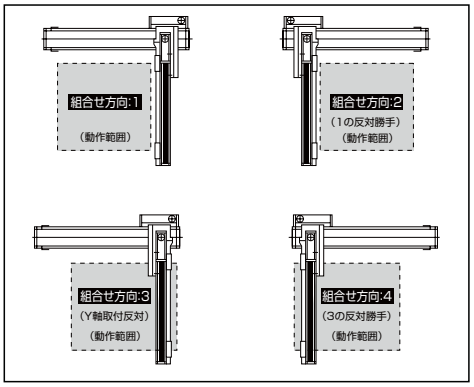
※1　XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※2　Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
　NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
　NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は0.3Gです。Y軸は最大 1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B2N □ HB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B2N □ HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 9.0 | | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

■ B2N □ HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.2 | 10.2 | 9.2 | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 10.2 | 9.3 | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B2N □ HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | – | – | – | 2400 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – – |

■ B2N □ HB3M

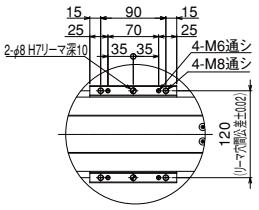
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | – | – | – | 2400 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – – |

## 寸法図

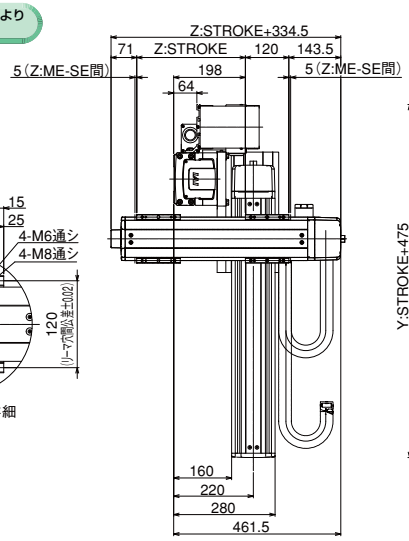
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

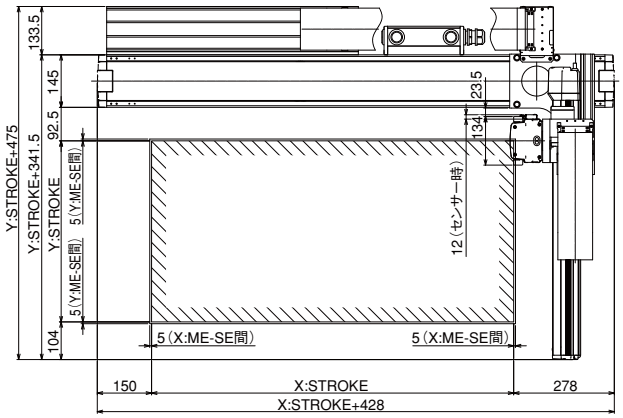
2次元CAD　RoHS

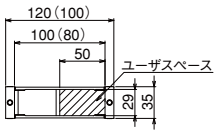



Z軸スライダ詳細

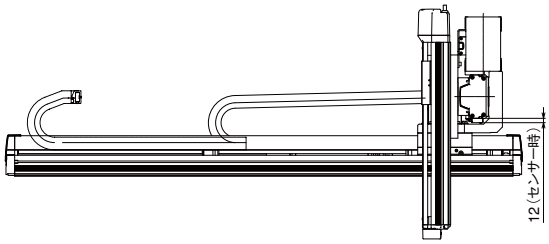


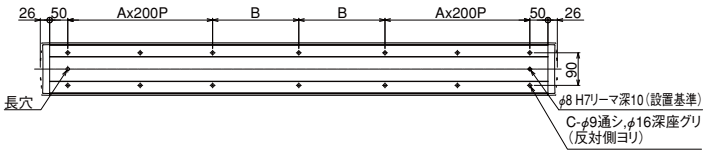

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

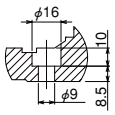


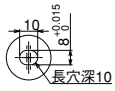

ケーブルベア断面図
※( )寸法はYZ間のケーブルベア




X軸ベース取付け穴 詳細

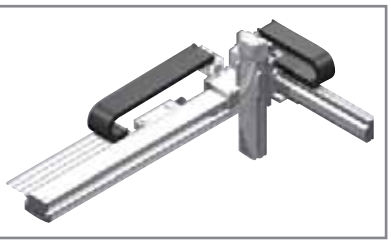



X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

# ICSPA3-B2N□MB3□

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3 軸組合せ
X 軸ロングストローク中速タイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA3－B2N□MB3□－□－□□－□□－□□－T2－□－□－□

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　X軸ストローク　オプション　Y軸ストローク　オプション　Z軸ストローク　オプション　適応コントローラ　ケーブル長　Y軸ケーブル配線　Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様　225:2250mm ～ 300:3000mm (50mm毎)　下記オプション表参照　20:200mm ～ 70:700mm (50mm毎)　下記オプション表参照　10:100mm ～ 50:500mm (50mm毎)　下記オプション表参照　T2:SCON　XSEL-P/Q　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定　CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※1） | Z 軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA3-B2N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B2N2MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N2MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B2N3MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N3MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B2N4MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N4MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA3-B2N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B2N2MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N2MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B2N3MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N3MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B2N4MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B2N4MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

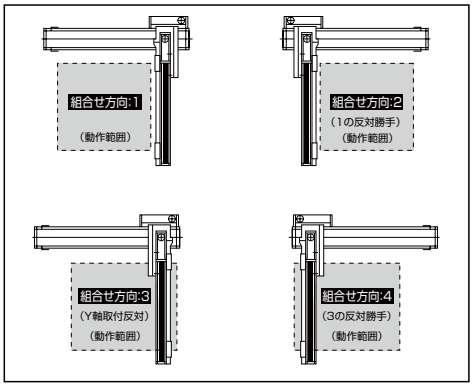
※1　XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※2　Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
　NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
　NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は0.3Gです。Y軸は最大 1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B2N □ MB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B2N □ MB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | 8.9 |
| ～200 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| ～300 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| ～400 | 9.0 | | | | | 5.9 |
| ～500 | 9.0 | | | | 8.5 | 4.8 |

■ B2N □ MB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 8.9 |
| ～200 | 19.0 | | | 16.1 | 11.6 | 7.9 |
| ～300 | 19.0 | | | 15.1 | 10.6 | 6.9 |
| ～400 | 19.0 | | | 14.1 | 9.6 | 5.9 |
| ～500 | 19.0 | | 18.8 | 13.0 | 8.5 | 4.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B2N □ MB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | – | – | – | 1300 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | – | – | – – |

■ B2N □ MB3M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | – | – | – | 1300 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – – |

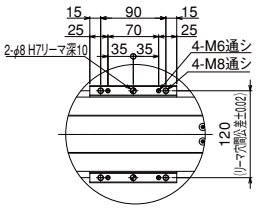
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

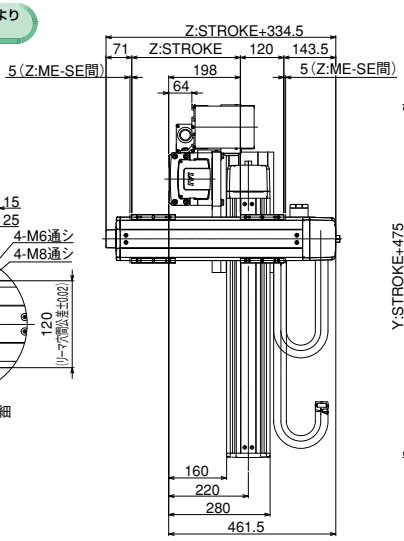
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

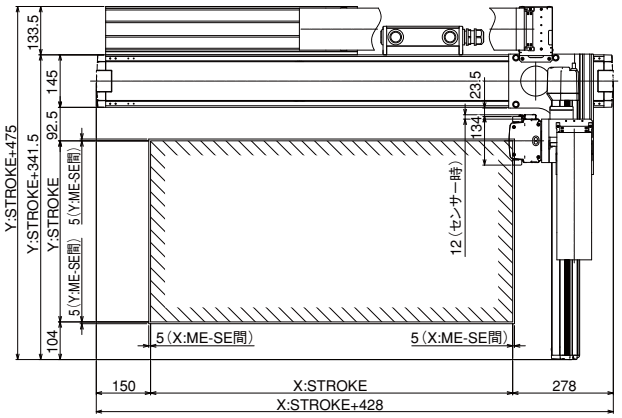
2次元CAD　RoHS

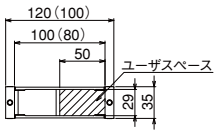
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



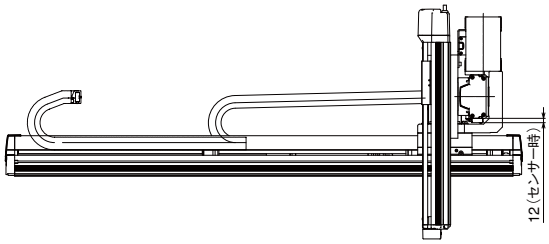

Z軸スライダ詳細

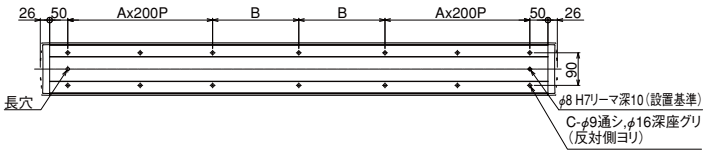


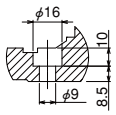



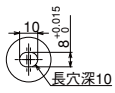

ケーブルベア断面図
※( )寸法はYZ間のケーブルベア




X軸ベース取付け穴 詳細

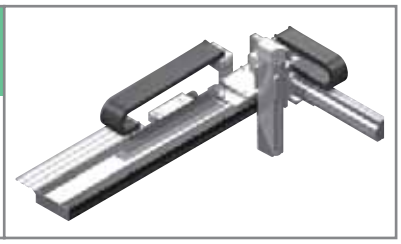



X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

# ICSPA3-B1L□HB3□

直交ロボット　大型リニア＋ISA3 軸組合せ
X 軸シングルスライダタイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 - B1L□HB3□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク-オプション — Y軸ストローク-オプション — Z軸ストローク-オプション — 適応コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線 — Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照　I:インクリメンタル仕様　105:1050mm ～ 415:4155mm（135mm毎）　下記オプション表参照　20:200mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照　10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照　T2:SCON　XSEL-P/Q　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定　CT:ケーブルベア（標準）

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※1） | Z 軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| インクリ | 1 | H | ICSPA3-B1L1HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1L1HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 2 | H | ICSPA3-B1L2HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1L2HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 3 | H | ICSPA3-B1L3HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1L3HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | 4 | H | ICSPA3-B1L4HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA3-B1L4HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

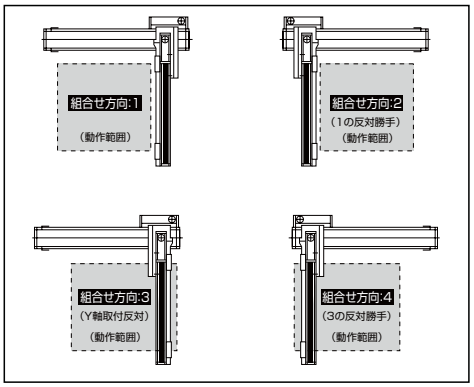
※1　XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※2　Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 105：1050mm ～ 415：4155mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | Y/Z 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸　：リニアサーボモータ |
| | Y/Z 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸　：± 0.005mm |
| | Y/Z 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸　：リニアガイド |
| | Y/Z 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸　：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y/Z 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20〈10〉mm |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SS-I-400-（ストローク）-T2-L-① | → P181 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MXM-I-200-20〈10〉-（ストローク）-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸 /Z 軸が 0.3G です。
Y軸は1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
（加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B1L □ HB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B1L □ HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | 7.2 | 5.0 |
| ～200 | 9.0 | 8.9 | | 6.3 | 4.0 |
| ～300 | 9.0 | 7.9 | | 5.3 | 3.0 |
| ～400 | 8.2 | 6.9 | | 4.3 | 2.0 |

■ B1L □ HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.2 | 9.0 | | 7.2 | 5.0 |
| ～200 | 10.2 | 8.9 | | 6.3 | 4.0 |
| ～300 | 9.2 | 7.9 | | 5.3 | 3.0 |
| ～400 | 8.2 | 6.9 | | 4.3 | 2.0 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B1L □ HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 1050～4155 |
|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | – |

■ B1L □ HB3M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 1050～4155 |
|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | – |

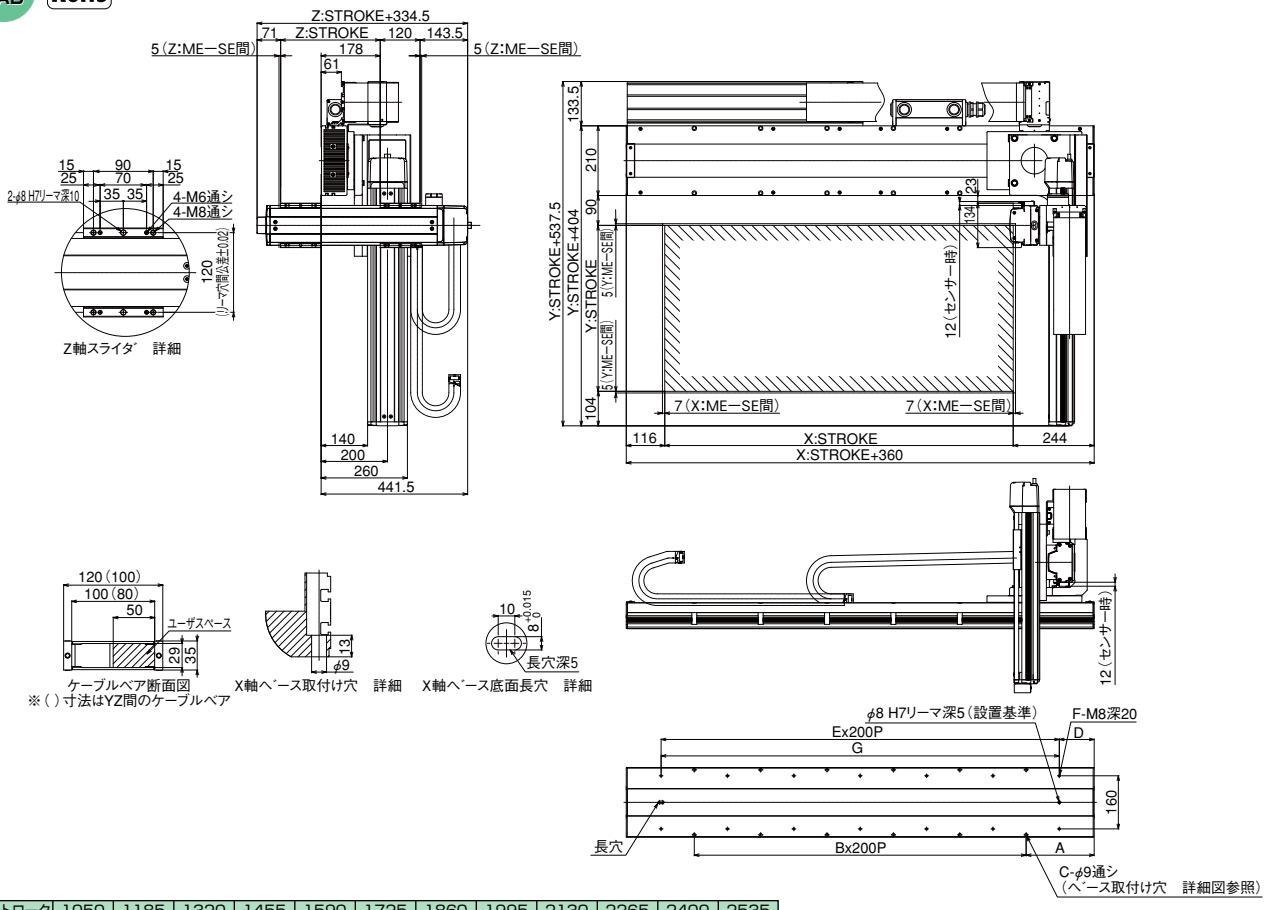
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

2次元CAD　RoHS



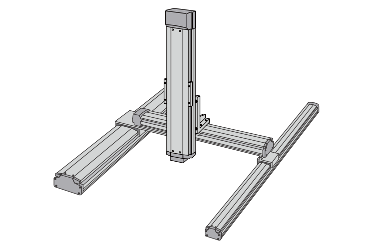

| Xストローク | 1050 | 1185 | 1320 | 1455 | 1590 | 1725 | 1860 | 1995 | 2130 | 2265 | 2400 | 2535 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2670 | 2805 | 2940 | 3075 | 3210 | 3345 | 3480 | 3615 | 3750 | 3885 | 4020 | 4155 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G1JHB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

# ICSPA3-G1JHB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ – G1JHB1□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>≀<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 50:500mm<br>≀<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>≀<br>60:600mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100:1000mm ≀ 250:2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 50:500mm ≀ 70:700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10:100mm ≀ 60:600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1:XSEL-J/K<br>T2:XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM :ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm【±0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質:アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力/リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力/リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力/リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | – |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク) | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

| ご注意 | |
|---|---|
| | (注 1) ストロークは型式中では cm(センチメートル)表記となります。 |
| | (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。 |
| | (注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。 |
| | (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。 |

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHB1H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | |
| 200 | 3.0 | | |
| 300 | 3.0 | | |
| 400 | 3.0 | | |
| 500 | 3.0 | | |
| 600 | 3.0 | | |

■ G1JHB1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | |
| 200 | 6.0 | | |
| 300 | 6.0 | | |
| 400 | 6.0 | | |
| 500 | 6.0 | | |
| 600 | 6.0 | | |

■ G1JHB1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | |
| 200 | 14.0 | | |
| 300 | 14.0 | | |
| 400 | 14.0 | | |
| 500 | 14.0 | | |
| 600 | 14.0 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G1JHB1H

| | ストローク 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G1JHB1M

| | ストローク 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

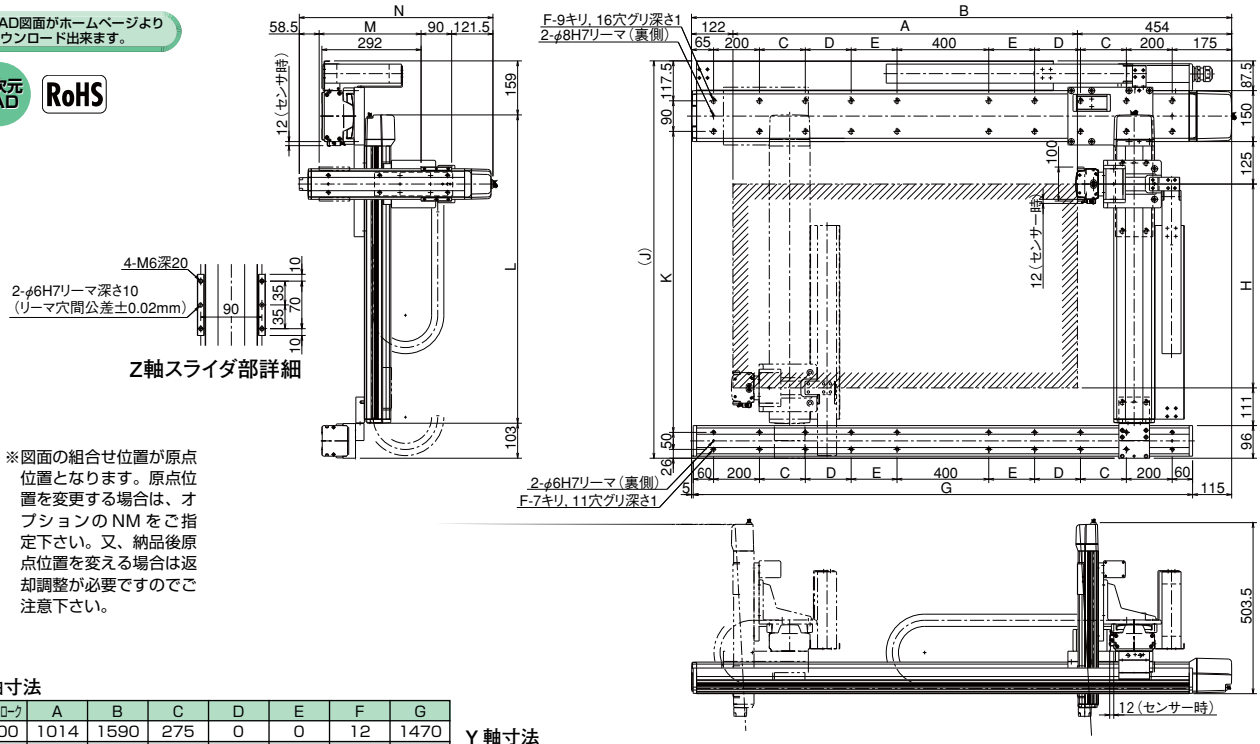
■ G1JHB1L

| | ストローク 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

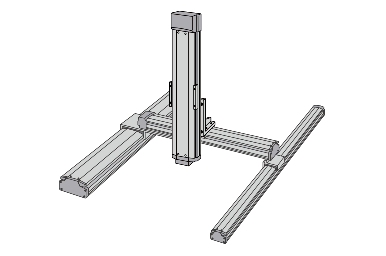
| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 370 |
| 200 | 200 | 470 |
| 300 | 300 | 570 |
| 400 | 400 | 670 |
| 500 | 500 | 770 |
| 600 | 600 | 870 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G1JHB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-G1JHB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G1JHB2□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm (100mm 毎)　下記オプション表参照 | 50:500mm ～ 70:700mm (100mm 毎)　下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm 毎)　下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 50：500mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸 ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の ①～⑤ の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | — |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク) | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | |
| 200 | 3.5 | | |
| 300 | 3.5 | | |
| 400 | 3.5 | | |
| 500 | 3.5 | | |
| 600 | 3.5 | | |

■ G1JHB2M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | |
| 200 | 9.0 | | |
| 300 | 9.0 | | |
| 400 | 9.0 | | |
| 500 | 9.0 | | |
| 600 | 9.0 | | |

■ G1JHB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | |
| 200 | 19.0 | | |
| 300 | 19.0 | | |
| 400 | 19.0 | | |
| 500 | 18.8 | | |
| 600 | 17.8 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G1JHB2H

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G1JHB2M

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G1JHB2L

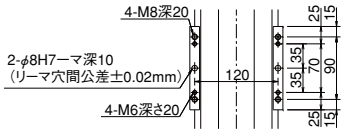
| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

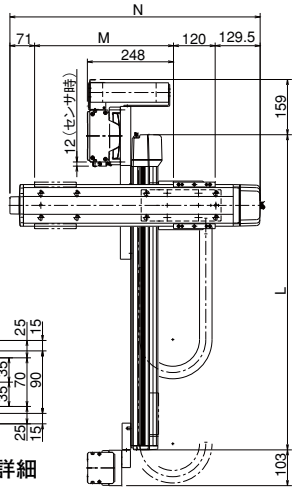
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

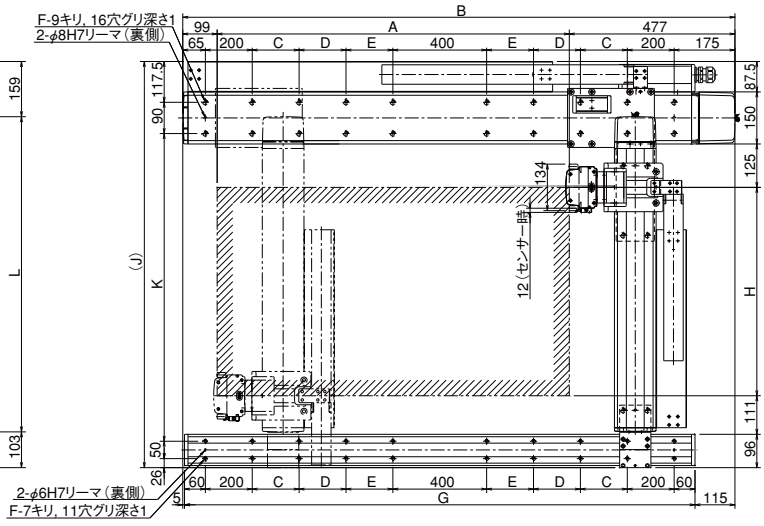
2次元CAD　RoHS

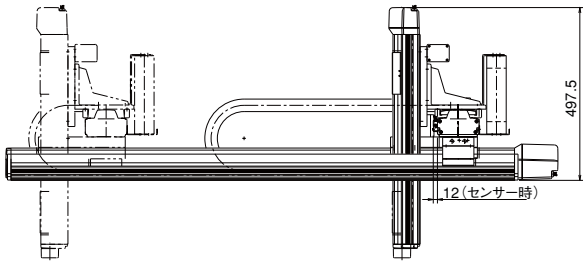
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




Z軸スライダ部詳細




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

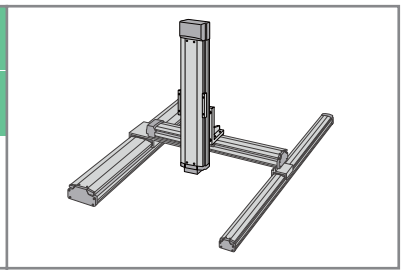
| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 420.5 |
| 200 | 200 | 520.5 |
| 300 | 300 | 620.5 |
| 400 | 400 | 720.5 |
| 500 | 500 | 820.5 |
| 600 | 600 | 920.5 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G1JHB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-G1JHB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－G1JHB3□－□－□□－□□－□□－□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm～250:2500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 50:500mm～70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～60:600mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ（※1） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※１ Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 50：500mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>60：600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm (H)、10mm (M) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-（ストローク） | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-0-0-（ストローク） | — |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | |
| 200 | 9.0 | | |
| 300 | 9.0 | | |
| 400 | 9.0 | | |
| 500 | 9.0 | | |
| 600 | 9.0 | | |

■ G1JHB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | |
| 200 | 19.0 | | |
| 300 | 19.0 | | |
| 400 | 18.7 | | |
| 500 | 17.6 | | |
| 600 | 16.6 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G1JHB3H

| | ストローク 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

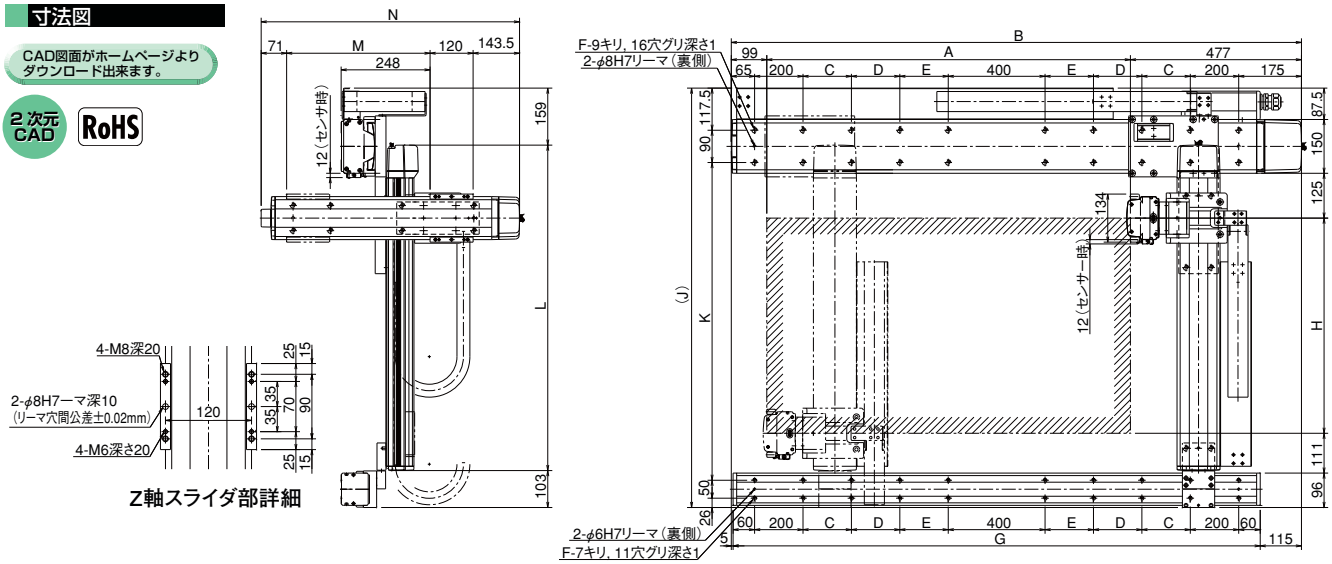
■ G1JHB3M

| | ストローク 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

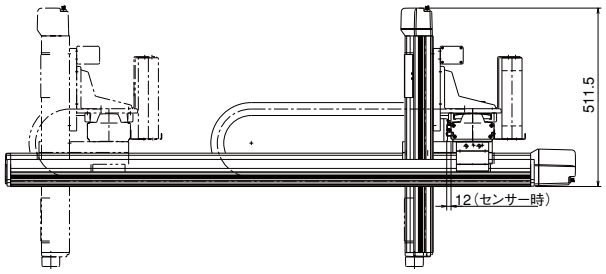
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

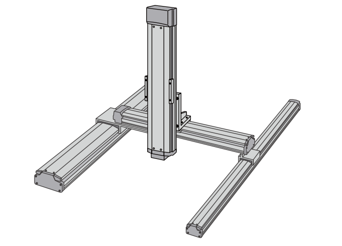
### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 434.5 |
| 200 | 200 | 534.5 |
| 300 | 300 | 634.5 |
| 400 | 400 | 734.5 |
| 500 | 500 | 834.5 |
| 600 | 600 | 934.5 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G2JHB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

# ICSPA3-G2JHB1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G2JHB1□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 80:800mm<br>～<br>120:1200mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>60:600mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 80：800mm ～ 120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | – |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク) | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B | → P37 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が0.3G、Z軸はリード16が0.7G、リード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHB1H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 3.0 | | | | |
| 300 | 3.0 | | | | |
| 400 | 3.0 | | | | |
| 500 | 3.0 | | | | |
| 600 | 3.0 | | | | |

■ G2JHB1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 6.0 | | | | |
| 200 | 6.0 | | | | |
| 300 | 6.0 | | | | |
| 400 | 6.0 | | | | |
| 500 | 6.0 | | | | |
| 600 | 6.0 | | | | |

■ G2JHB1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 14.0 | | | | |
| 200 | 14.0 | | | | |
| 300 | 14.0 | | | | |
| 400 | 14.0 | | | | |
| 500 | 14.0 | | | | |
| 600 | 14.0 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G2JHB1H

| | ストローク 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 960 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G2JHB1M

| | ストローク 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G2JHB1L

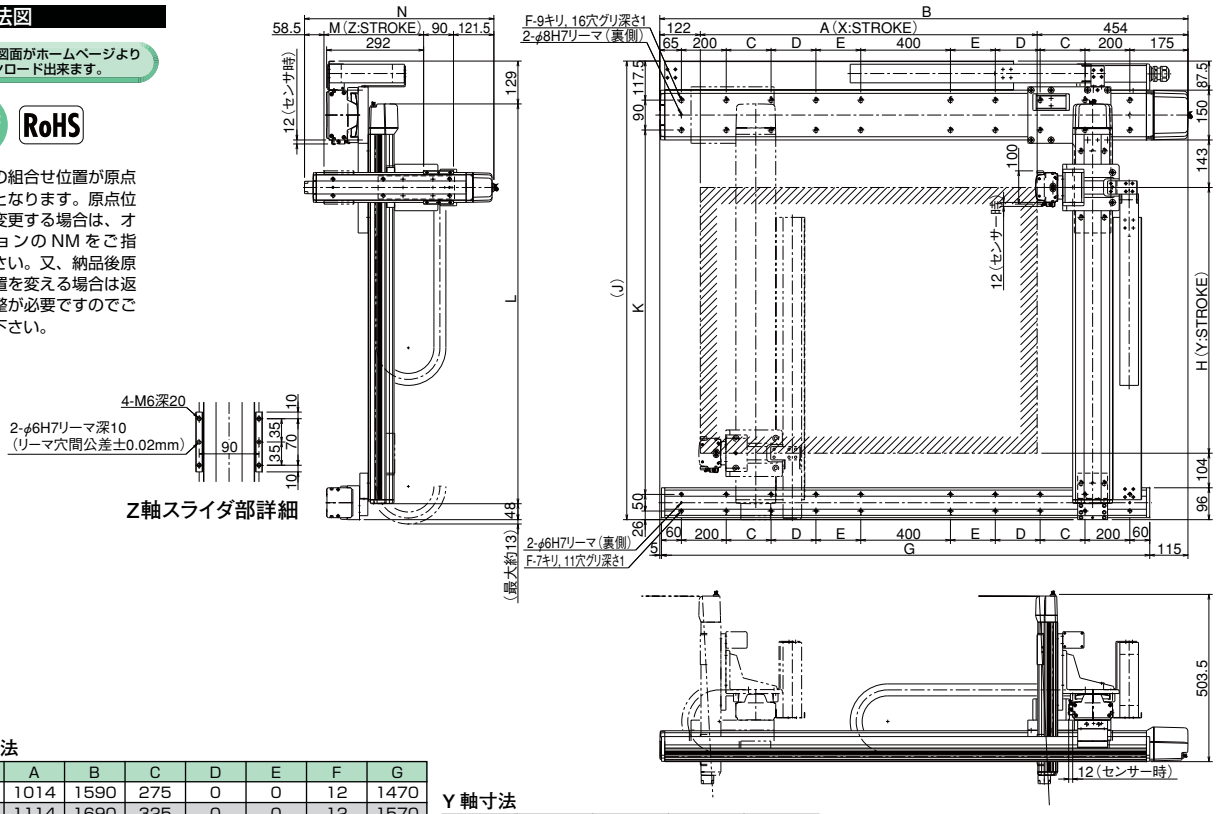
| | ストローク 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

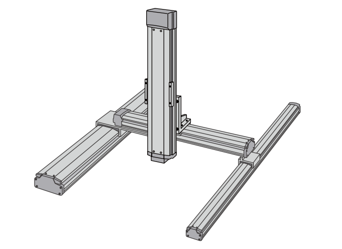
| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 370 |
| 200 | 200 | 470 |
| 300 | 300 | 570 |
| 400 | 400 | 670 |
| 500 | 500 | 770 |
| 600 | 600 | 870 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G2JHB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
# ICSPA3-G2JHB2□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G2JHB2□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 80:800mm ～ 120:1200mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 80：800mm ～ 120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸 ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | — |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク) | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B | → P40 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード5が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が0.3G、Z軸はリード20が0.8G、リード10が0.5G、リード5が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHB2 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHB2H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.5 | | | | |
| 200 | 3.5 | | | | |
| 300 | 3.5 | | | | |
| 400 | 3.5 | | | | |
| 500 | 3.5 | | | | |
| 600 | 3.5 | | | | |

■ G2JHB2M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | |
| 400 | 9.0 | | | | |
| 500 | 9.0 | | | | |
| 600 | 9.0 | | | | |

■ G2JHB2L

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | | |
| 200 | 19.0 | | | | |
| 300 | 19.0 | | | | |
| 400 | 19.0 | | | | |
| 500 | 18.8 | | | | |
| 600 | 17.8 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G2JHB2H

| ＼ ストローク | 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G2JHB2M

| ＼ ストローク | 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G2JHB2L

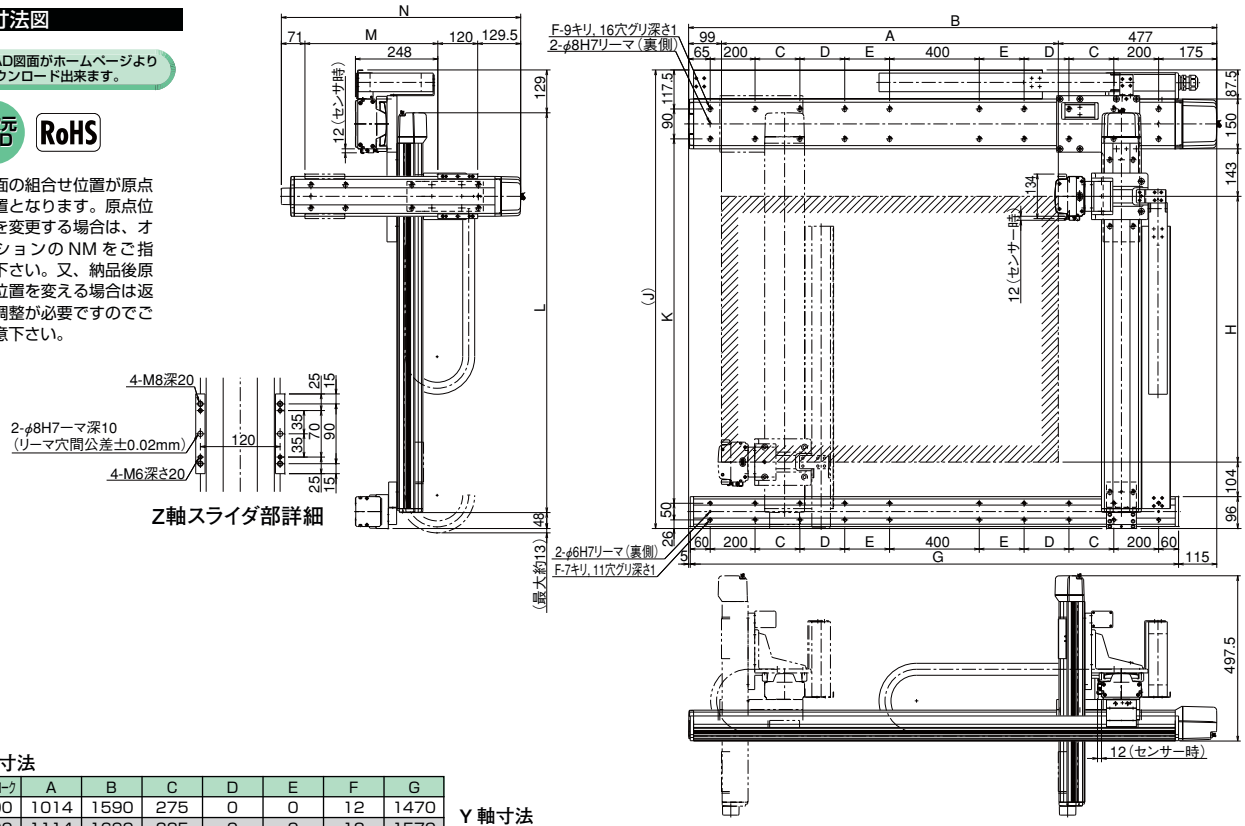
| ＼ ストローク | 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

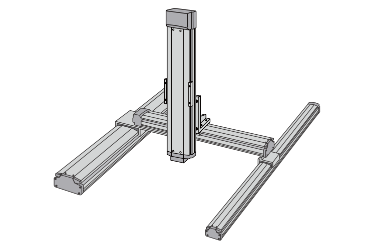
### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 420.5 |
| 200 | 200 | 520.5 |
| 300 | 300 | 620.5 |
| 400 | 400 | 720.5 |
| 500 | 500 | 820.5 |
| 600 | 600 | 920.5 |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-G2JHB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

# ICSPA3-G2JHB3□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G2JHB3□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | 80:800mm ～ 120:1200mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 60:600mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア（標準）<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL:ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | H | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |
| | | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 80：800mm ～ 120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm (H)、10mm (M) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-（ストローク） | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-0-0-（ストローク） | — |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-（ストローク）-B | → P41 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3)定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注4)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

IA単軸ロボット / リニアサーボアクチュエータ / クリーンルーム対応 / 防滴対応 / 直交ロボット / テーブルトップ型ロボット / IXスカラロボット / コントローラ / 技術資料インフォメーション / IK2 / IK3 / ICSA2 ICSPA2 / ICSA3 ICSPA3 / ICSA4 ICSPA4 / ICSPA6

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHB3H

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | |
| 200 | 9.0 | | | | |
| 300 | 9.0 | | | | |
| 400 | 9.0 | | | | |
| 500 | 9.0 | | | | |
| 600 | 9.0 | | | | |

■ G2JHB3M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | | |
| 200 | 19.0 | | | | |
| 300 | 19.0 | | | | |
| 400 | 18.7 | | | | |
| 500 | 17.6 | | | | |
| 600 | 16.6 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G2JHB3H

| ＼ | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 1200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ G2JHB3M

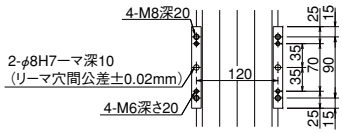
| ＼ | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100～600 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

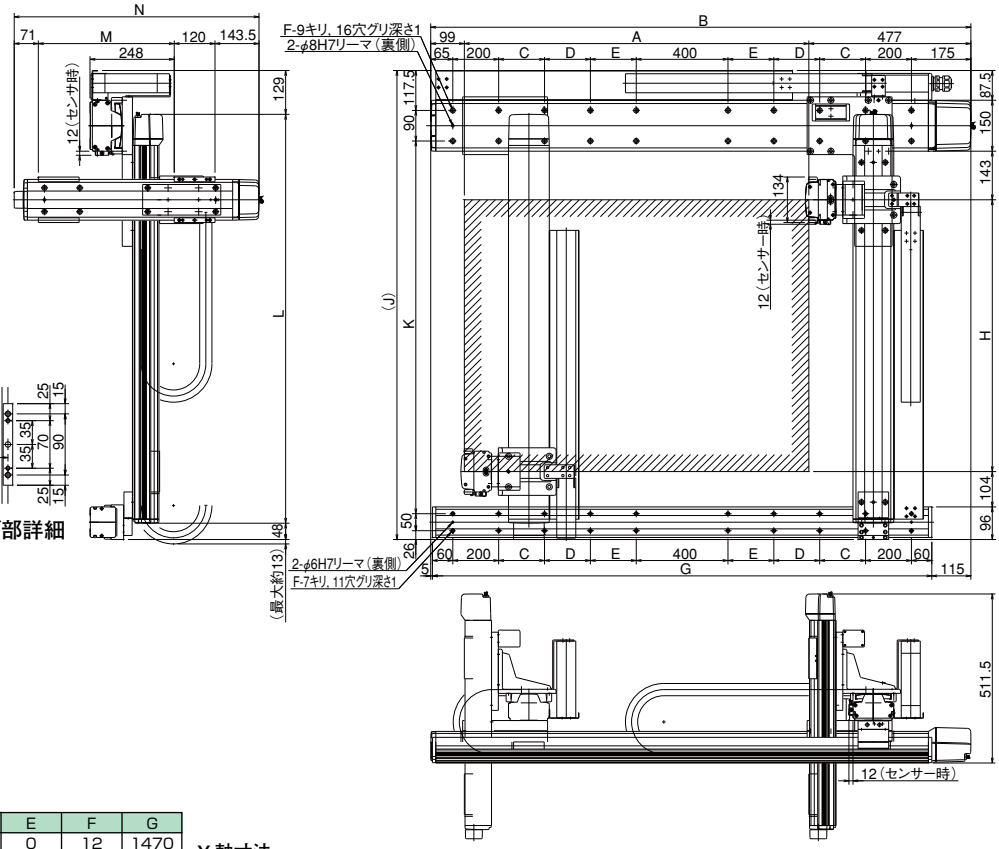
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




Z軸スライダ部詳細




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

### Z軸寸法

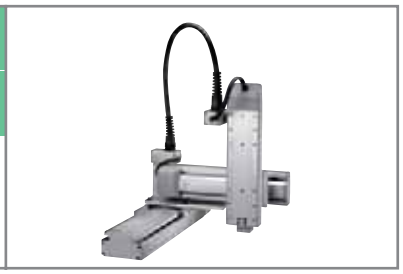
| Z軸ストローク | M | N |
|---|---|---|
| 100 | 100 | 434.5 |
| 200 | 200 | 534.5 |
| 300 | 300 | 634.5 |
| 400 | 400 | 734.5 |
| 500 | 500 | 834.5 |
| 600 | 600 | 934.5 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BA□MS1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 10:100mm ～ 60:600mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BA4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BA4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 60：600mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

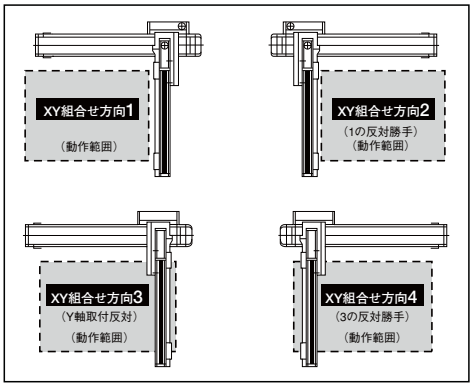
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-（ストローク） | → P37 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BA □ MS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BA □ MS1M

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 3.0 | | | |
| | 200 | 2.3 | | | |
| | 300 | 1.6 | | | |

■ BA □ MS1L

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.0 | | 7.6 | 3.6 |
| | 200 | 10.3 | | 6.9 | 2.9 |
| | 300 | 9.6 | | 6.2 | 2.2 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BA □ MS1M

| | ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| X 軸 | 480 | | | | | |
| Y 軸 | 480 | | | | – | – |
| Z 軸 | 480 | | | – | – | – |

■ BA □ MS1L

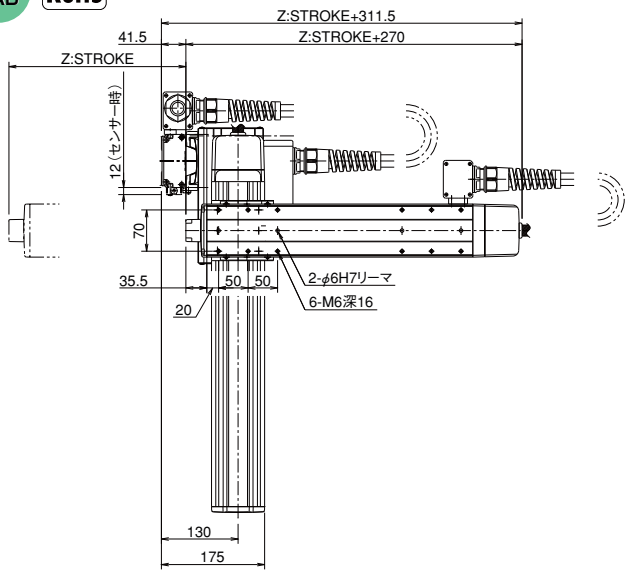
| | ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
| X 軸 | 480 | | | | | |
| Y 軸 | 480 | | | | – | – |
| Z 軸 | 240 | | | – | – | – |

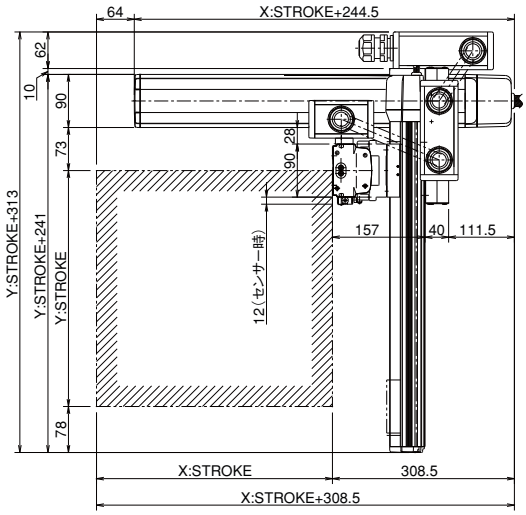
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

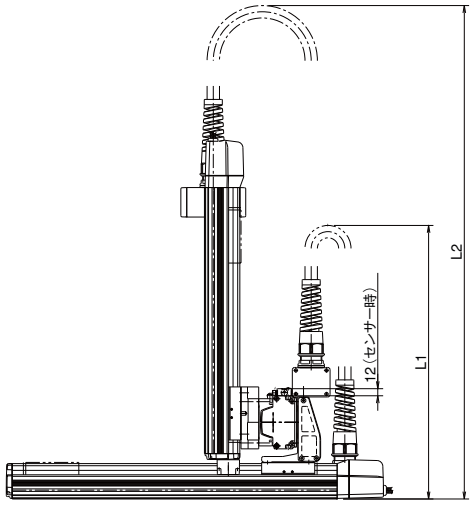
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

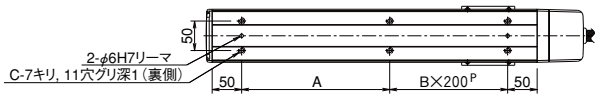



※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (500) | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) |
| A | 151 | 251 | 151 | 251 | 151 | 251 |
| B | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 |
| C | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 |




### L2 寸法

| | | Y STROKE | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z STROKE | 100 | (610) | (660) | (710) | (760) |
| | 200 | (710) | (760) | (810) | (860) |
| | 300 | (810) | (860) | (910) | (960) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BB□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BB□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BB□HS1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

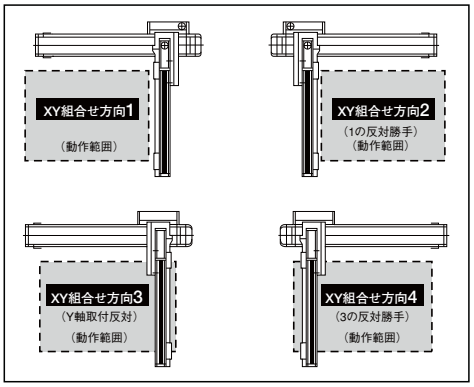
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BB □ HS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BB □ HS1M

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 3.0 | | | |
| | 200 | 2.3 | | | |
| | 300 | 1.6 | | | |

■ BB □ HS1L

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 7.2 | | 7.0 | 6.3 |
| | 200 | 6.5 | | 6.3 | 5.6 |
| | 300 | 5.8 | | 5.6 | 4.9 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BB □ HS1M

| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y 軸 | 960 | | | | – | – | – | – |
| Z 軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BB □ HS1L

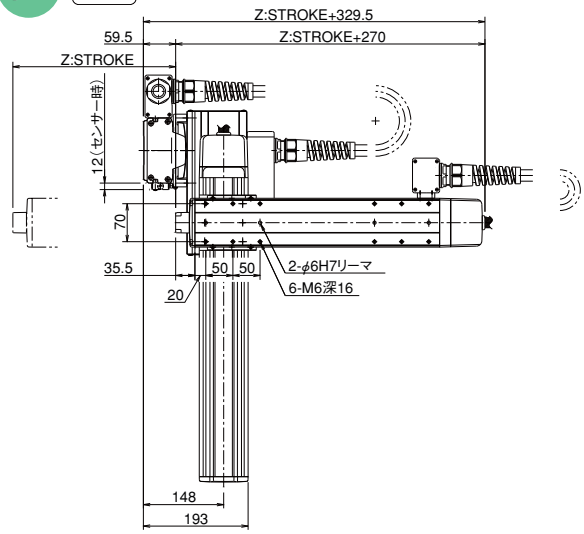
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y 軸 | 960 | | | | – | – | – | – |
| Z 軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

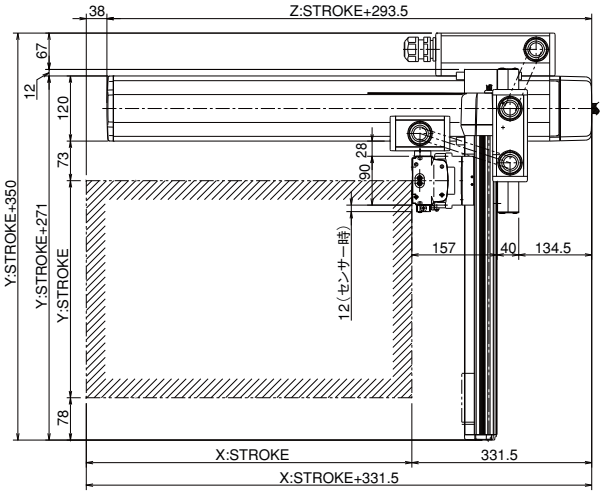
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

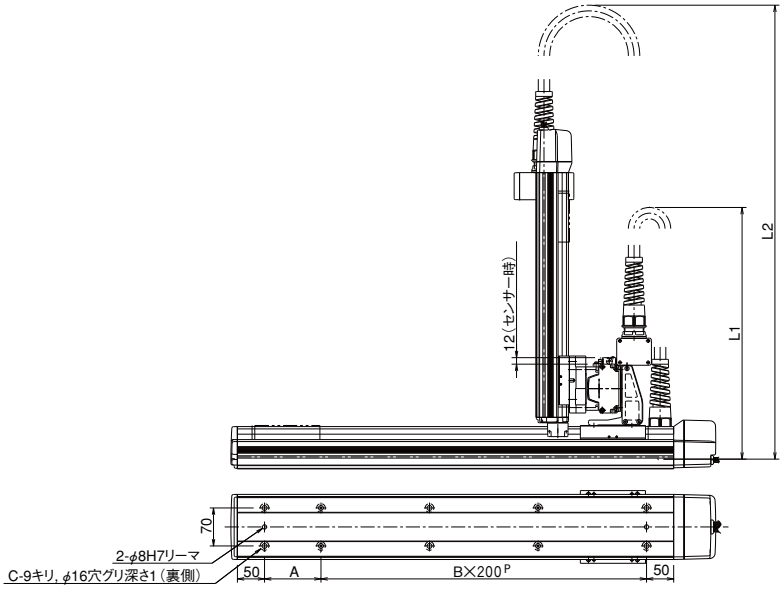
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

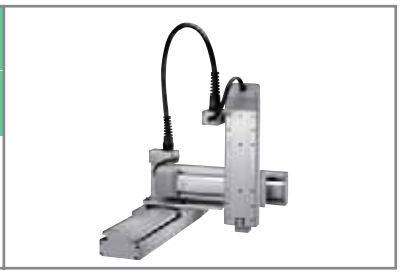
| | | Y STROKE | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z STROKE | 100 | (630) | (680) | (730) | (780) |
| | 200 | (730) | (780) | (830) | (880) |
| | 300 | (830) | (880) | (930) | (980) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BB□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BB□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BB□MS1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm～80:800mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～40:400mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～30:300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BB4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BB4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm～80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

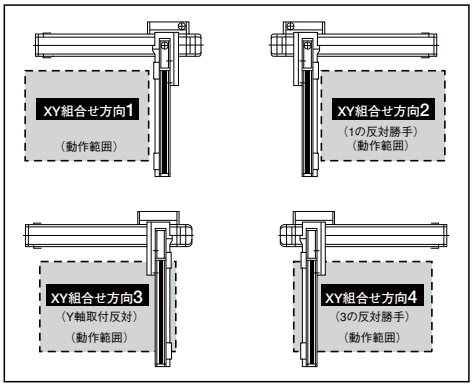
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/8mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BB □ MS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BB □ MS1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | |
| 200 | 2.3 | | | |
| 300 | 1.6 | | | |

■ BB □ MS1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.0 | | | |
| 200 | 10.3 | | | |
| 300 | 9.6 | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BA □ MS1M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BA □ MS1L

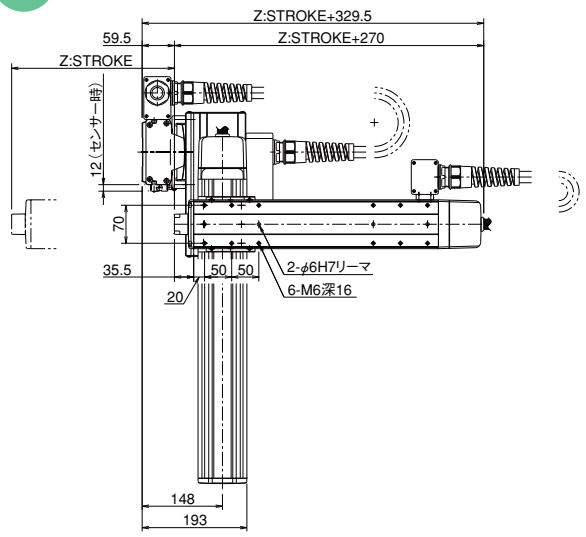
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 480 | | | | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

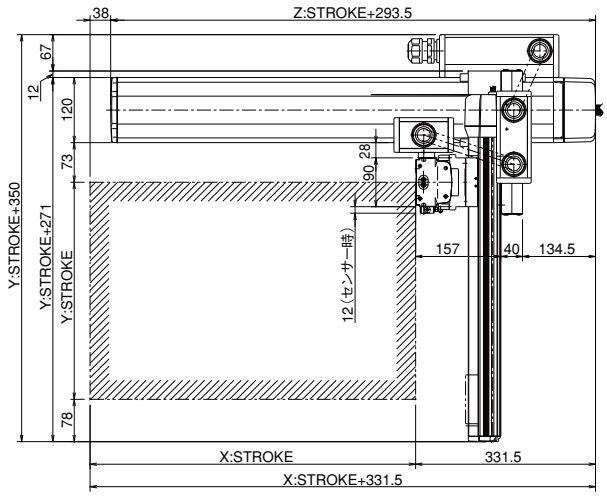
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

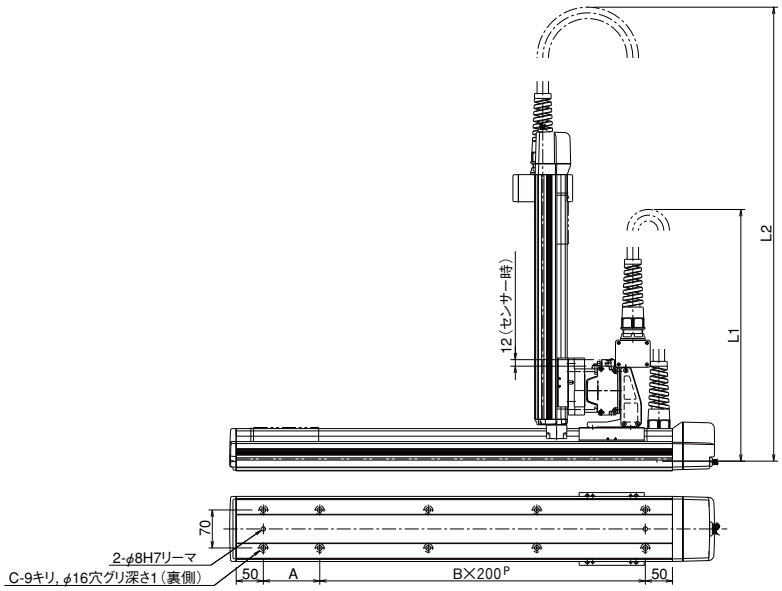
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

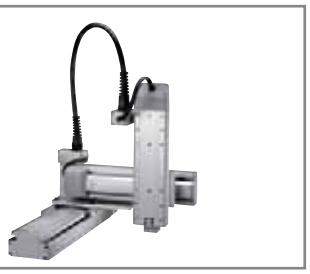
| Z STROKE | Y STROKE 100 | 200 | 300 | 400 |
|---|---|---|---|---|
| 100 | (630) | (680) | (730) | (780) |
| 200 | (730) | (780) | (830) | (880) |
| 300 | (830) | (880) | (930) | (980) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BC□ HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BC□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□ – BC□HS1□ - □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

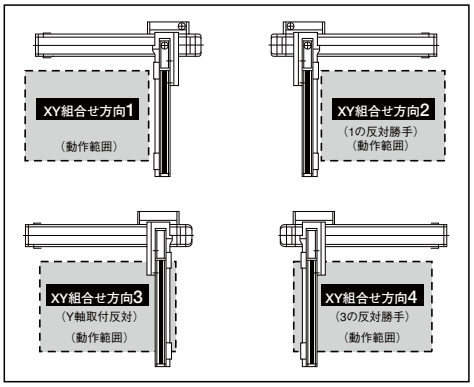
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ HS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ HS1M

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z 軸ストローク | 100 | 3.0 | | | | |
| | 200 | 2.3 | | | | |
| | 300 | 1.6 | | | | |

■ BC □ HS1L

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.0 | | | | |
| | 200 | 10.3 | | | | |
| | 300 | 9.6 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ HS1M

| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y 軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ HS1L

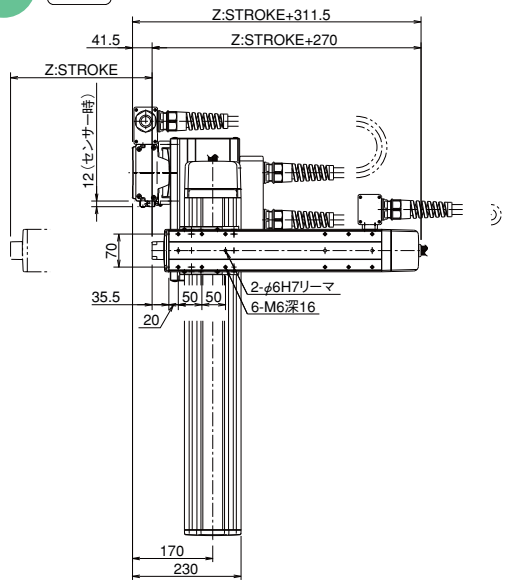
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y 軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

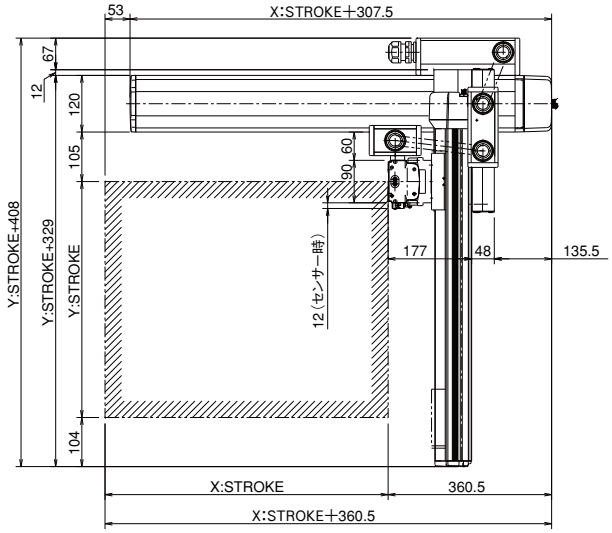
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

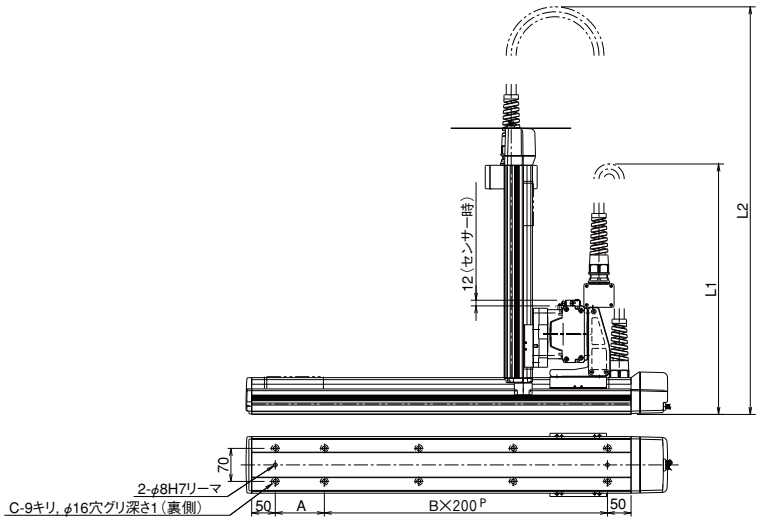
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z STROKE | 100 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |
| | 200 | (730) | (780) | (830) | (880) | (930) |
| | 300 | (830) | (880) | (930) | (980) | (1030) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BC□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BC□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□HS3M－□－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm<br>～<br>80:800mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>30:300mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

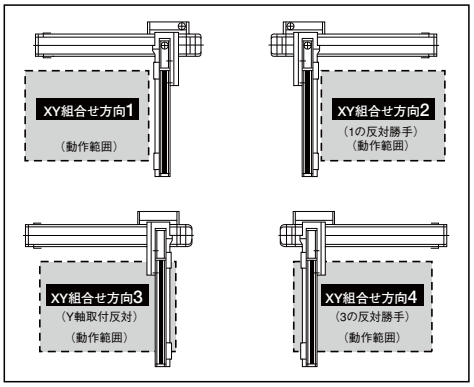
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-（ストローク） | → P41 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ HS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ HS3M

| | | Y軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z軸ストローク | 100 | 10.0 | | | | 8.7 |
| | 200 | 9.0 | | | | 7.7 |
| | 300 | 8.0 | | | | 6.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ HS3M

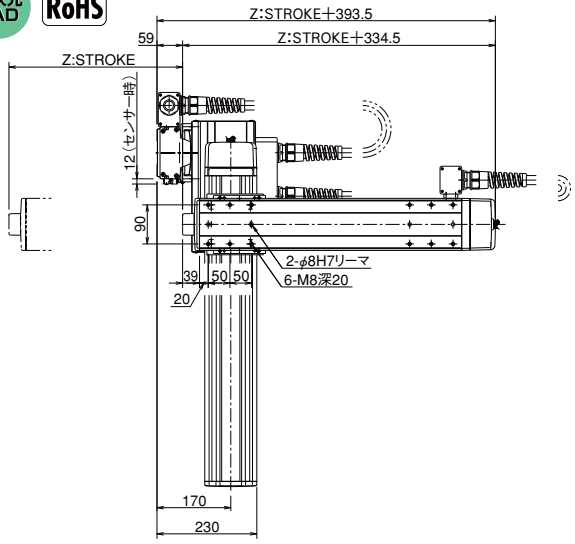
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y軸 | 1200 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – |

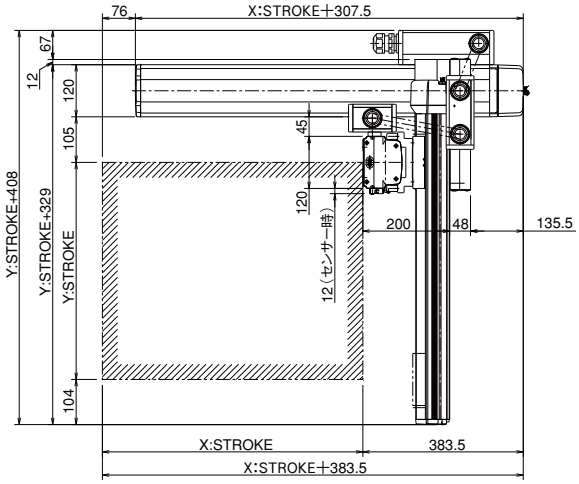
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

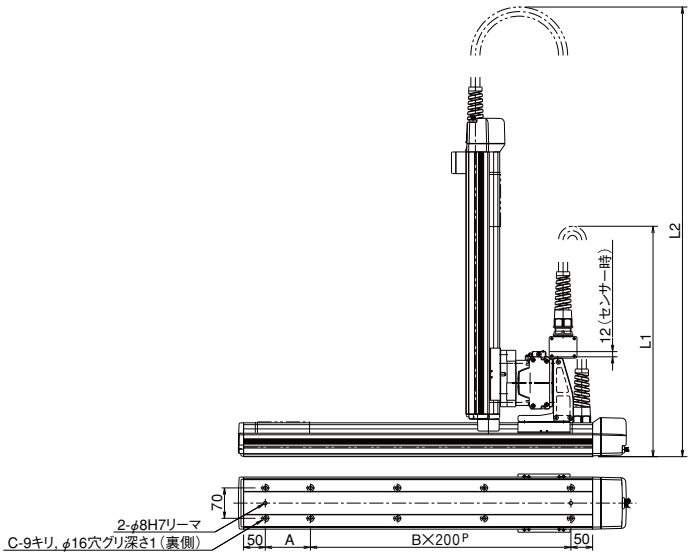
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z STROKE | 100 | (670) | (720) | (770) | (820) | (870) |
| | 200 | (770) | (820) | (870) | (920) | (970) |
| | 300 | (870) | (920) | (970) | (1020) | (1070) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BC□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BC□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□MS1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 50:500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 30:300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

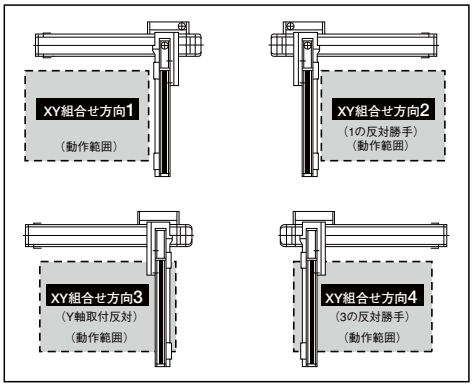
※上記は左記型式内の⑥～①の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ MS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ MS1M

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z 軸ストローク | 100 | 3.0 | | | | |
| | 200 | 2.3 | | | | |
| | 300 | 1.6 | | | | |

■ BC □ MS1L

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.0 | | | | |
| | 200 | 10.3 | | | | |
| | 300 | 9.6 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ MS1M

| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y 軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 480 | | | – | – | – | – | – |

■ BC □ MS1L

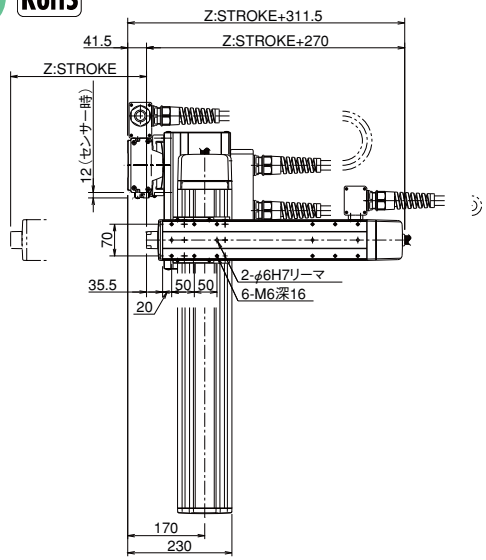
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y 軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 240 | | | – | – | – | – | – |

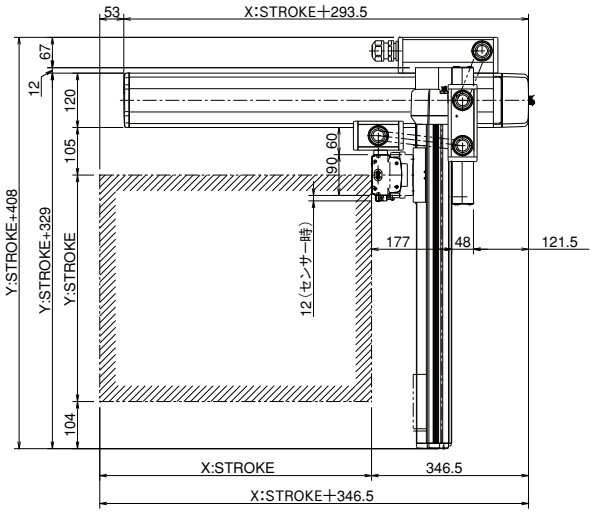
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

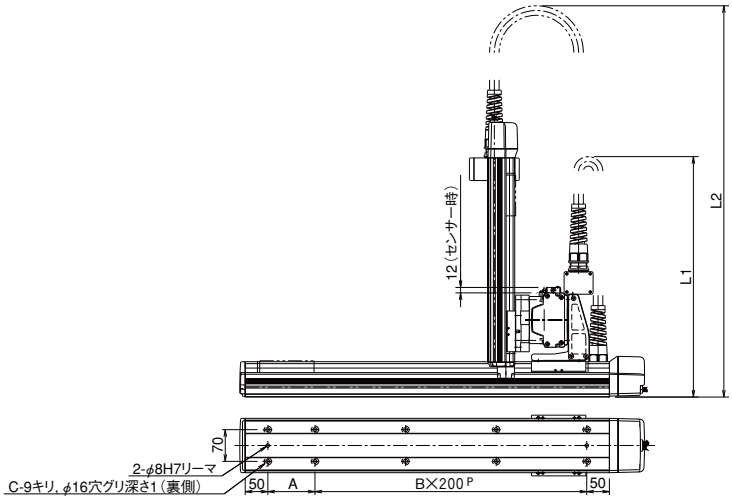
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z STROKE | 100 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |
| | 200 | (730) | (780) | (830) | (880) | (930) |
| | 300 | (830) | (880) | (930) | (980) | (1030) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BC□MS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BC□MS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BC□MS3M－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm<br>～<br>80:800mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>30:300mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

下記オプション表参照

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC1MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC2MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC3MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BC4MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

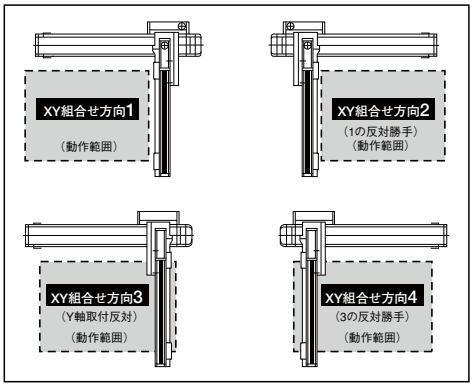
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm (M) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BC □ MS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BC □ MS3M

| | | Y軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z軸ストローク | 100 | 11.9 | | | 11.8 | 8.7 |
| | 200 | 10.9 | | | 10.8 | 7.7 |
| | 300 | 9.9 | | | 9.8 | 6.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BC □ MS3M

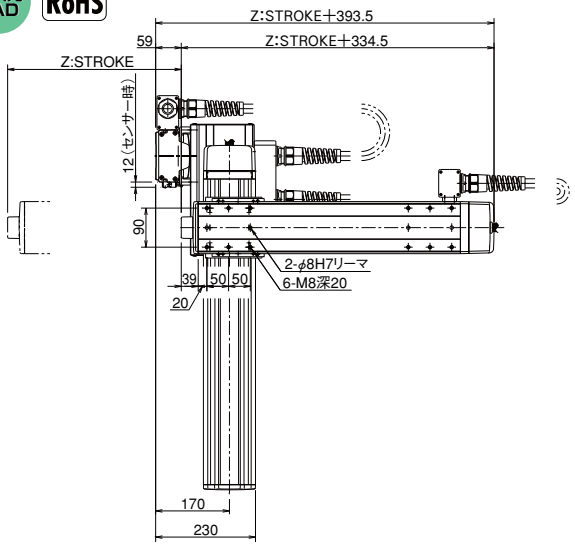
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X軸 | – | 600 | | | | | | 430 |
| Y軸 | 600 | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – |

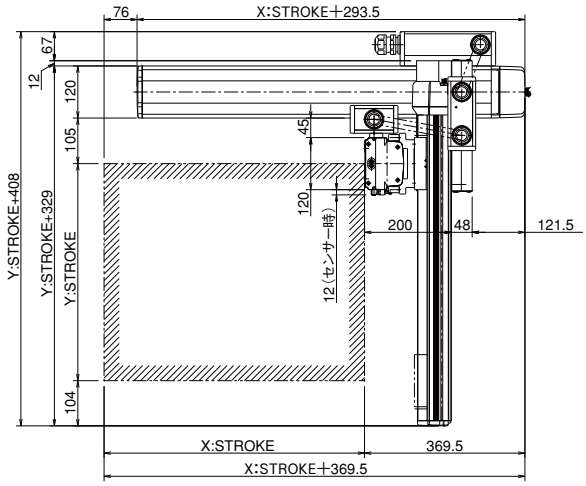
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

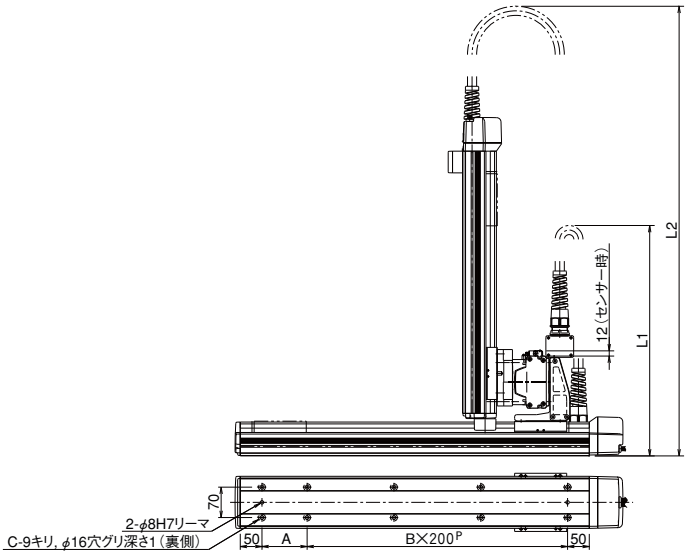
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (550) | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) |
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

L2 寸法

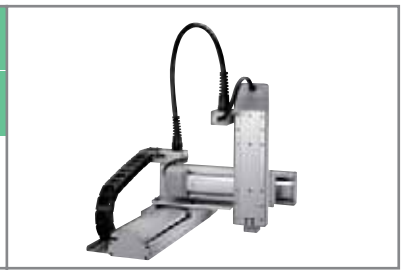
| | | Y STROKE | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z STROKE | 100 | (670) | (720) | (770) | (820) | (870) |
| | 200 | (770) | (820) | (870) | (920) | (970) |
| | 300 | (870) | (920) | (970) | (1020) | (1070) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BD□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BD□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BD□HS1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm～200:2000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～50:500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～30:300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア Mサイズ<br>CTL：ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm～200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線（※ 1） | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

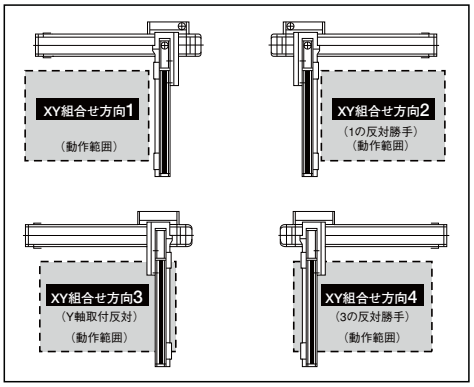
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※ 1 BD□HS1□の Y 軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z 軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BD □ HS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BD □ HS1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 2.3 | | | | |
| 300 | 1.6 | | | | |

■ BD □ HS1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.0 | | | | |
| 200 | 10.3 | | | | |
| 300 | 9.6 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BD □ HS1M

| | ストローク 100~300 | 400~500 | 800~1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HS1L

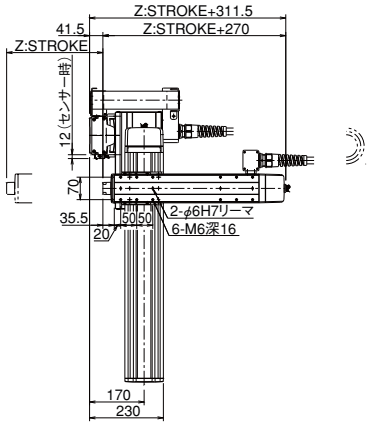
| | ストローク 100~300 | 400~500 | 800~1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

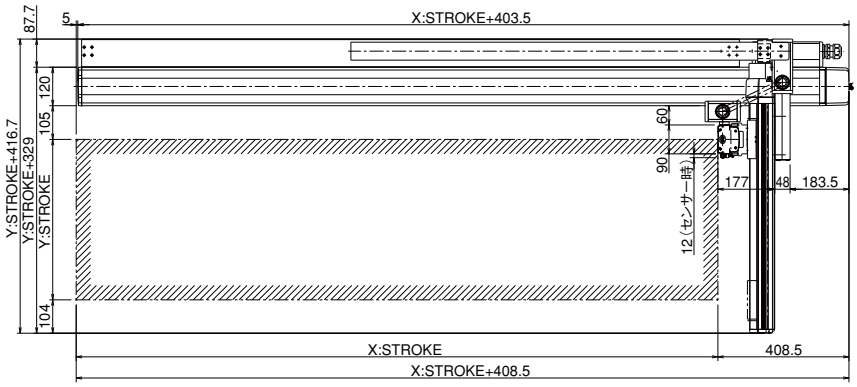
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

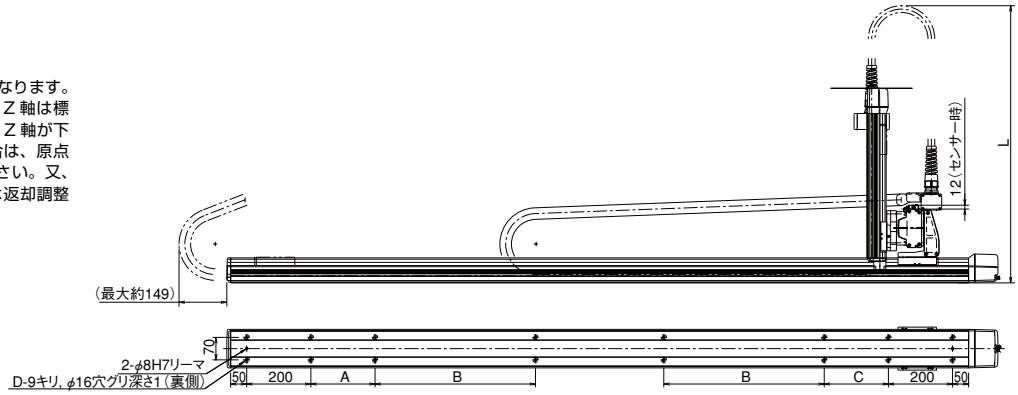
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X st | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

### L2寸法

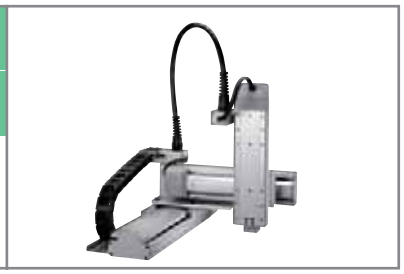
| | Z STROKE | Y STROKE 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Z STROKE | 100 | (630) | (680) | (730) | (780) | (830) |
| | 200 | (730) | (780) | (830) | (880) | (930) |
| | 300 | (830) | (880) | (930) | (980) | (1030) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-BD□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BD□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BD□HS3M－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 80:800mm～200:2000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～50:500mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～30:300mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC：自立ケーブル<br>CT：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア Mサイズ<br>CTL：ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BD4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 80：800mm～200：2000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～50：500mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～30：300mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線（※ 2） | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

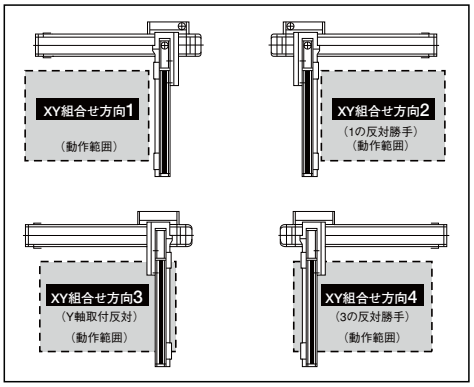
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
※2 BD□HS3M の Y 軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z 軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm（M） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-（ストローク） | → P42 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-（ストローク） | → P43 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中ではcm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　　最長20mまで対応可能です。
（注3）定格加速度は0.3Gです。（加速度の上限は0.3Gとなります）
（注4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BD □ HS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BD □ HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z 軸ストローク | 100 | 10.0 | | | | 8.7 |
| | 200 | 9.0 | | | | 7.7 |
| | 300 | 8.0 | | | | 6.7 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BD □ HS3M

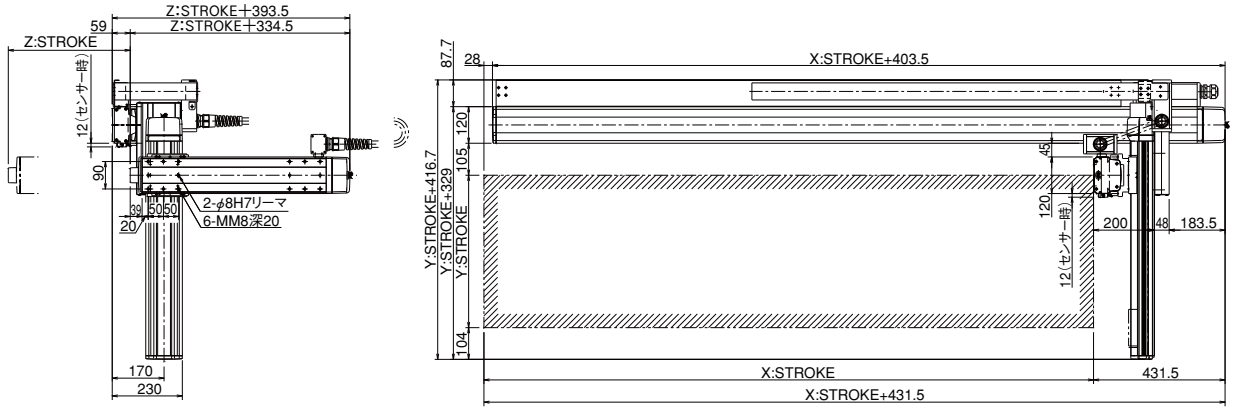
| | ストローク | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100~300 | 400~500 | 800~1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
| X 軸 | – | – | 1200 | 1100 | 1000 | 950 | 800 | 700 | 600 | 550 | 500 | 450 |
| Y 軸 | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z 軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

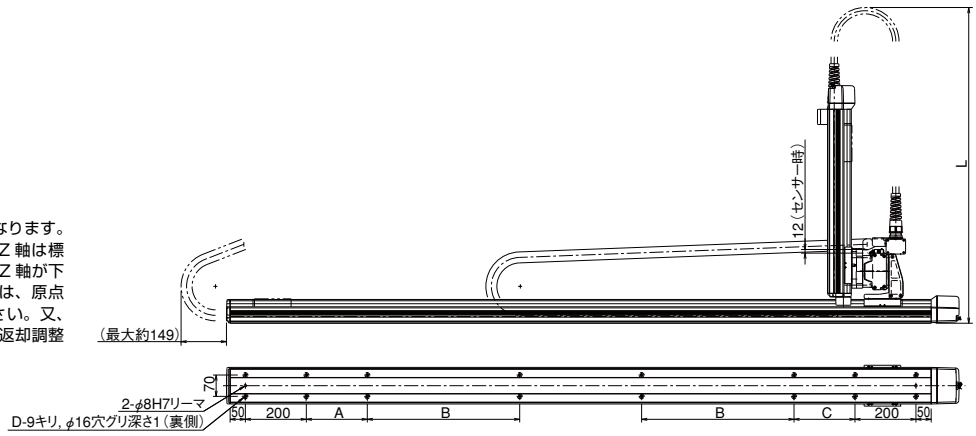
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X st | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 0 | 0 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| B | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 400 | 450 | 500 |
| C | 200 | 200 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 200 | 200 | 200 |
| D | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 12 | 16 | 16 | 16 |

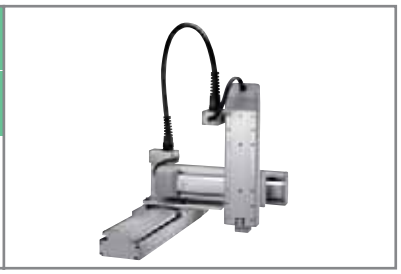
### L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 |
| Z STROKE | 100 | (670) | (720) | (770) | (820) | (870) |
| | 200 | (770) | (820) | (870) | (920) | (970) |
| | 300 | (870) | (920) | (970) | (1020) | (1070) |

# ICSA3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□ – BE□HS1□ - □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の ⑥～① の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

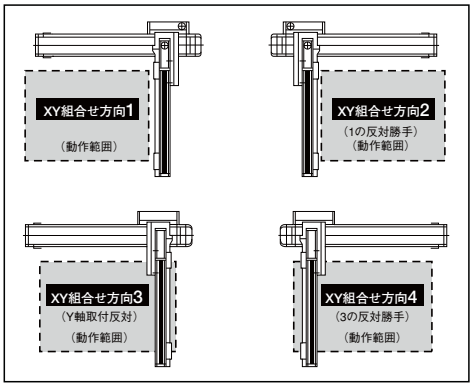
※上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が1.0G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ HS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ HS1M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 3.0 | | | | | |
| | 200 | 2.3 | | | | | |
| | 300 | 1.6 | | | | | |
| | 400 | 0.9 | | | | | |

■ BE □ HS1L

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.0 | | | | | |
| | 200 | 10.3 | | | | | |
| | 300 | 9.6 | | | | | |
| | 400 | 8.9 | | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ HS1M

| | ストローク | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
| X 軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 480 | | | | – | – | – | – | – | – |

■ BE □ HS1L

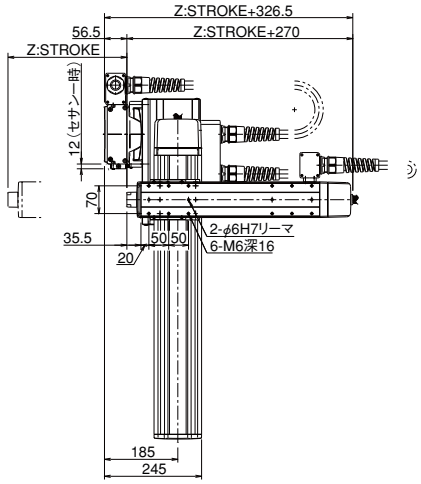
| | ストローク | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
| X 軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 240 | | | | – | – | – | – | – | – |

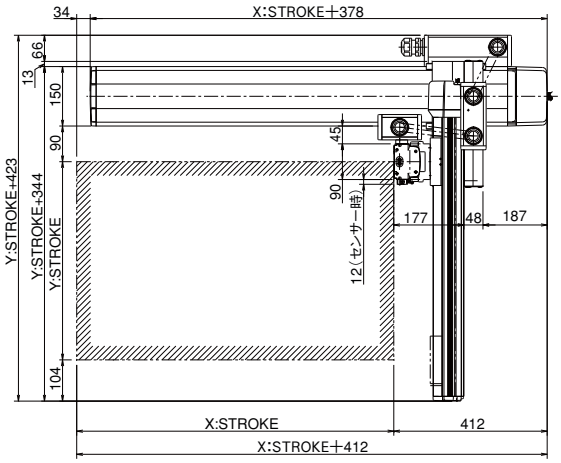
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

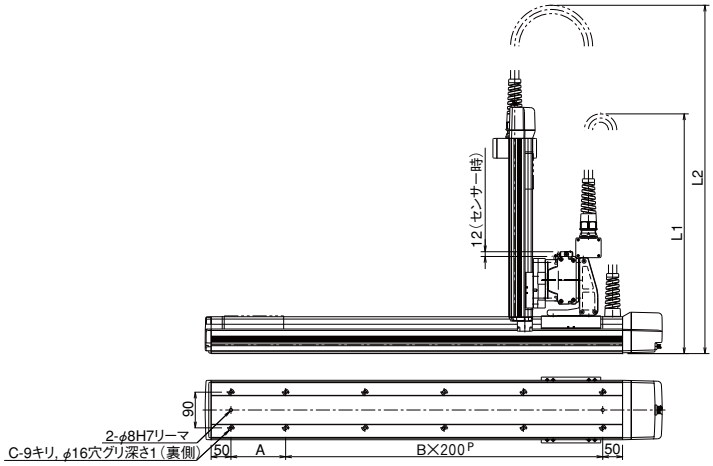
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z STROKE | 100 | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| | 200 | (800) | (850) | (900) | (950) | (1000) | (1050) |
| | 300 | (900) | (950) | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) |
| | 400 | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) | (1200) | (1250) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BE□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BE□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BE□HS3M－□－□－□－□□－□□－□□－□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm～100:1000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm～70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm～40:400mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm～100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm～70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm～40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

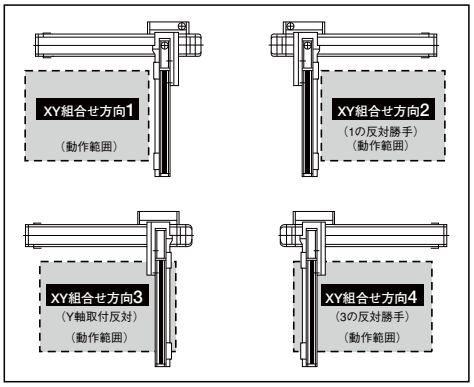
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中ではcm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　　最長20mまで対応可能です。
（注3）定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ HS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.9 | | | | | 10.5 |
| | 200 | 10.9 | | | | | 9.5 |
| | 300 | 9.9 | | | | | 8.5 |
| | 400 | 8.9 | | | | | 7.5 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ HS3M

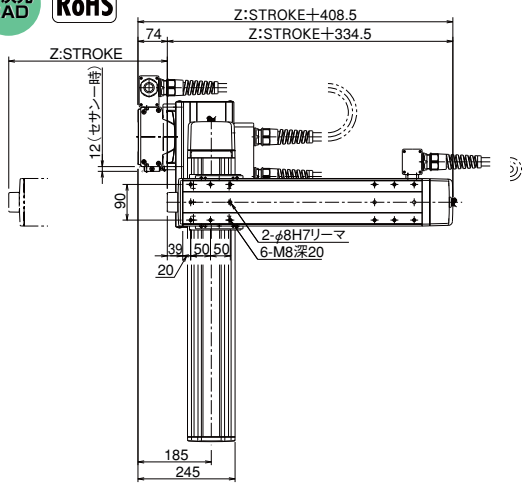
| | ストローク | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
| X 軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 600 | | | | – | – | – | – | – | – |

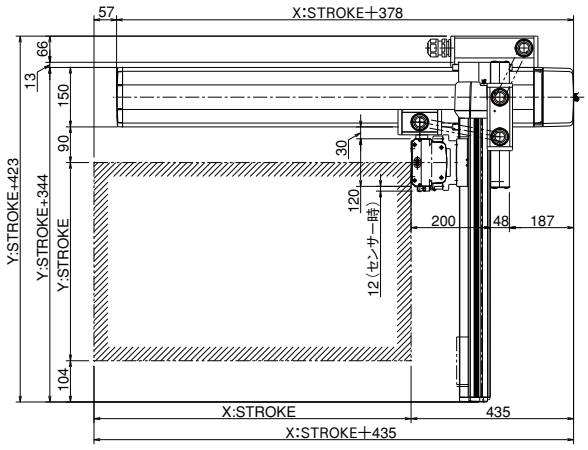
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

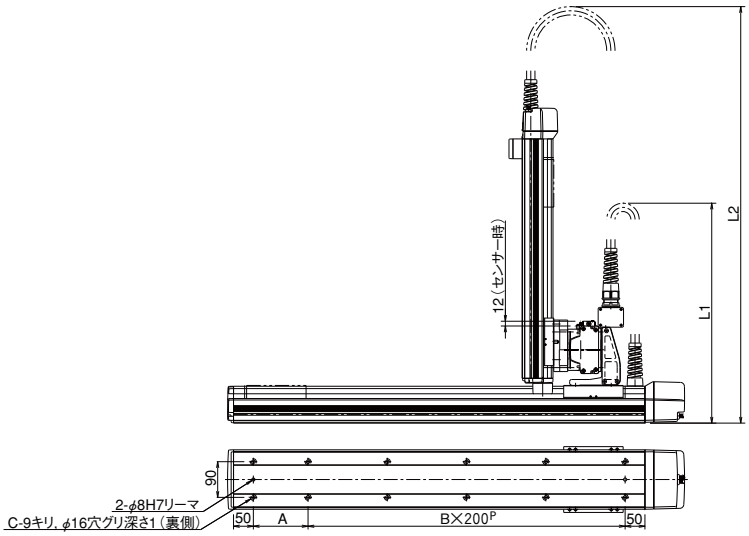
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

### L2 寸法

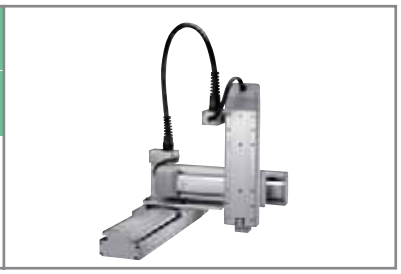
| | | Y STROKE | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z STROKE | 100 | (720) | (770) | (820) | (870) | (920) | (970) |
| | 200 | (820) | (870) | (920) | (970) | (1020) | (1070) |
| | 300 | (920) | (970) | (1020) | (1070) | (1120) | (1170) |
| | 400 | (1020) | (1070) | (1120) | (1170) | (1220) | (1270) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BE□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BE□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BE□MS1□－□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ（※2） | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2　Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

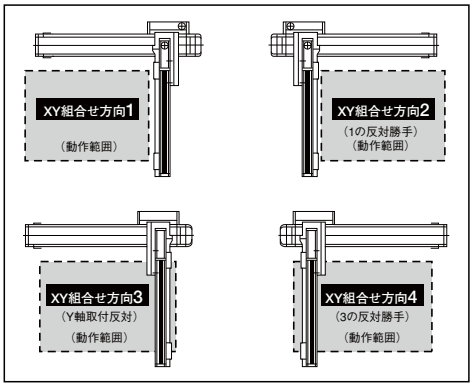
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm（M）、4mm（L） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-（ストローク） | → P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.6G、Y軸が0.6G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注 4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ MS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ MS1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | | |
| 200 | 2.3 | | | | | |
| 300 | 1.6 | | | | | |
| 400 | 0.9 | | | | | |

■ BE □ MS1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.0 | | | | | |
| 200 | 10.3 | | | | | |
| 300 | 9.6 | | | | | |
| 400 | 8.9 | | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ MS1M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | | – | – | – | – | – | – |

■ BE □ MS1L

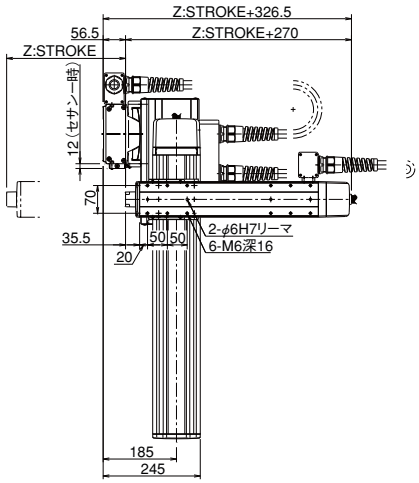
| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | | – | – | – | – | – | – |

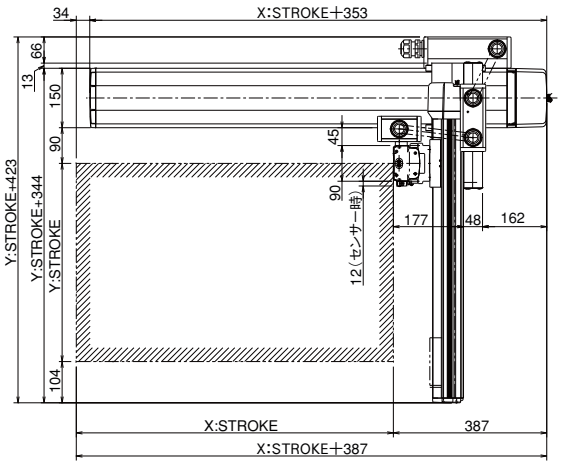
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

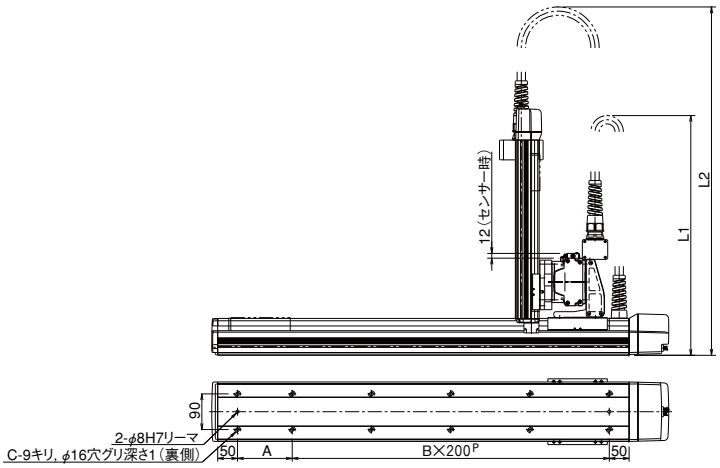
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

L2 寸法

| | Y STROKE 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Z STROKE 100 | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| 200 | (800) | (850) | (900) | (950) | (1000) | (1050) |
| 300 | (900) | (950) | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) |
| 400 | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) | (1200) | (1250) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BE□MS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BE□MS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BE□MS3M－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm毎）<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC:自立ケーブル | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE1MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE2MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE3MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BE4MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1　XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | SC：自立ケーブル |

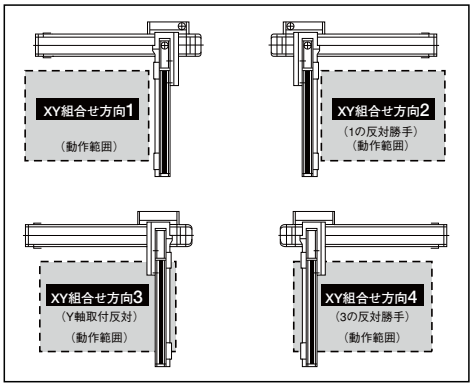
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm（M） |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-（ストローク） | → P47 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中ではcm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　　標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
　　最長20mまで対応可能です。
（注3）定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
（注4）ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BE □ MS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BE □ MS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.9 | | | | | 10.5 |
| | 200 | 10.9 | | | | | 9.5 |
| | 300 | 9.9 | | | | | 8.5 |
| | 400 | 8.9 | | | | | 7.5 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BE □ MS3M

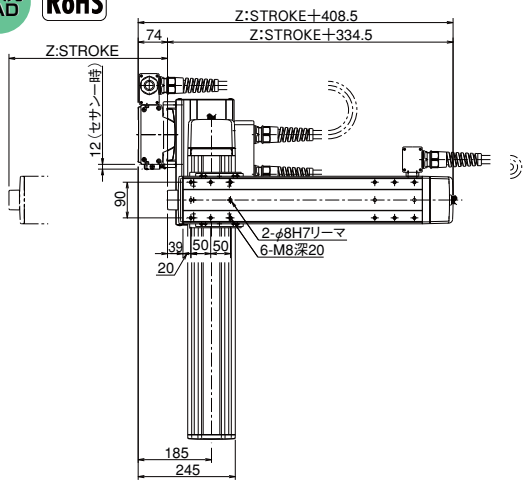
| | ストローク | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
| X 軸 | – | – | 600 | | | | | | 460 | 380 |
| Y 軸 | – | 600 | | | | | | – | – | – |
| Z 軸 | 600 | | | | – | – | – | – | – | – |

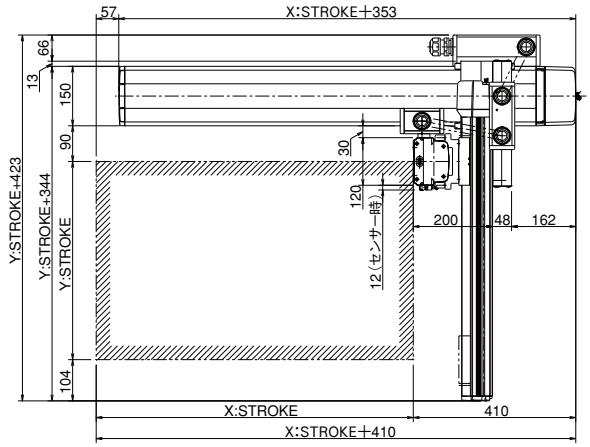
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

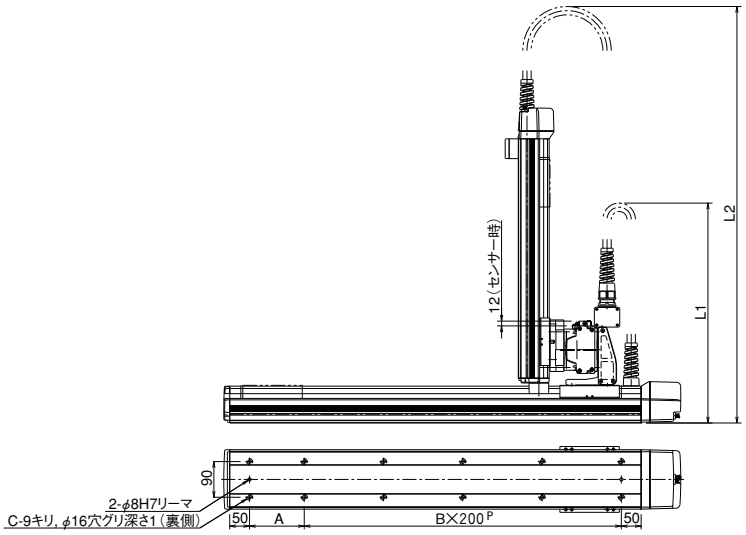
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X STROKE | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L1 | (600) | (650) | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

### L2 寸法

| | | Y STROKE | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z STROKE | 100 | (720) | (770) | (820) | (870) | (920) | (970) |
| | 200 | (820) | (870) | (920) | (970) | (1020) | (1070) |
| | 300 | (920) | (970) | (1020) | (1070) | (1120) | (1170) |
| | 400 | (1020) | (1070) | (1120) | (1170) | (1220) | (1270) |

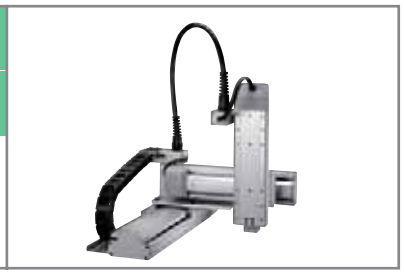
特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BF□HS1□－□－□□－□□－□□－□□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC　:自立ケーブル<br>CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

下記オプション表参照



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ(※2) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。
※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線（※ 3） | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

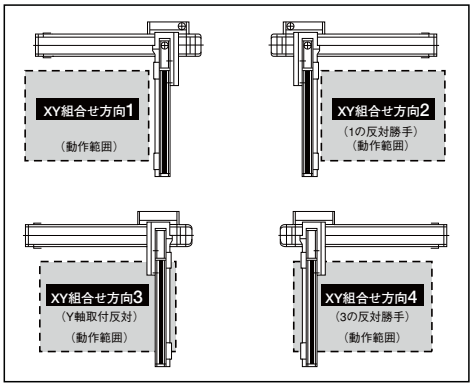
※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※3 BF□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Qシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm (M)、4mm (L) |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-（ストローク）-B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BF □ HS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BF □ HS1M

| | | Y軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z軸ストローク | 100 | 3.0 | | | | | |
| | 200 | 2.3 | | | | | |
| | 300 | 1.6 | | | | | |
| | 400 | 0.9 | | | | | |

■ BF □ HS1L

| | | Y軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z軸ストローク | 100 | 11.0 | | | | | |
| | 200 | 10.3 | | | | | |
| | 300 | 9.6 | | | | | |
| | 400 | 8.9 | | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BF □ HS1M

| | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

■ BF □ HS1L

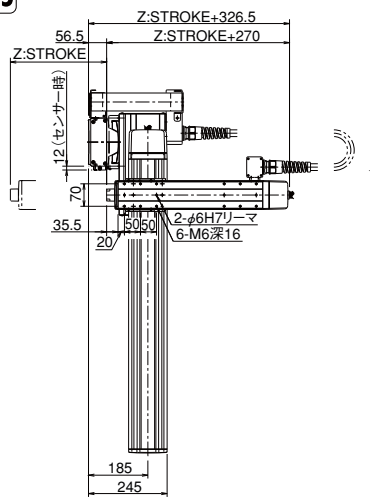
| | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

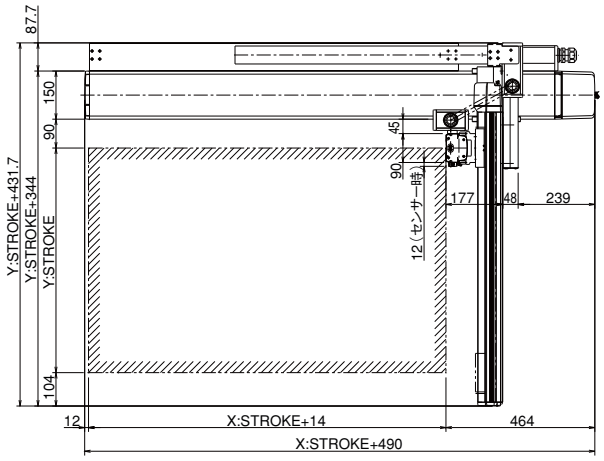
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

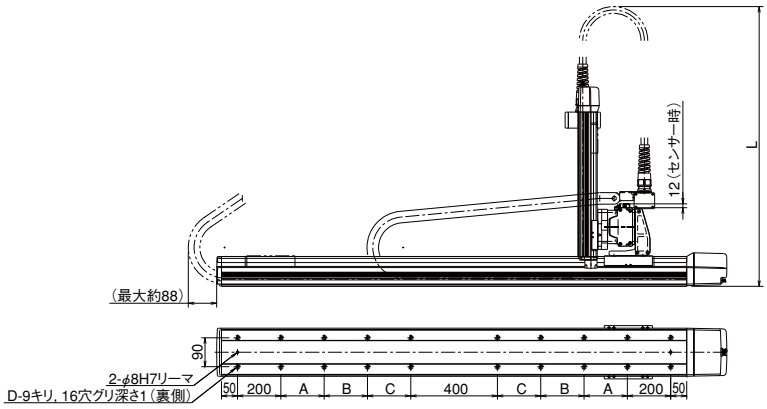
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X st | A | B | C | D |
|---|---|---|---|---|
| 1000 | 225 | 0 | 0 | 12 |
| 1100 | 275 | 0 | 0 | 12 |
| 1200 | 325 | 0 | 0 | 12 |
| 1300 | 375 | 0 | 0 | 12 |
| 1400 | 425 | 0 | 0 | 12 |
| 1500 | 475 | 0 | 0 | 12 |
| 1600 | 525 | 0 | 0 | 12 |
| 1700 | 575 | 0 | 0 | 12 |
| 1800 | 200 | 425 | 0 | 16 |
| 1900 | 200 | 475 | 0 | 16 |
| 2000 | 200 | 525 | 0 | 16 |
| 2100 | 200 | 575 | 0 | 16 |
| 2200 | 200 | 200 | 425 | 20 |
| 2300 | 200 | 200 | 475 | 20 |
| 2400 | 200 | 200 | 525 | 20 |
| 2500 | 200 | 200 | 575 | 20 |

L2寸法

| | | Y STROKE | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z STROKE | 100 | (700) | (750) | (800) | (850) | (900) | (950) |
| | 200 | (800) | (850) | (900) | (950) | (1000) | (1050) |
| | 300 | (900) | (950) | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) |
| | 400 | (1000) | (1050) | (1100) | (1150) | (1200) | (1250) |

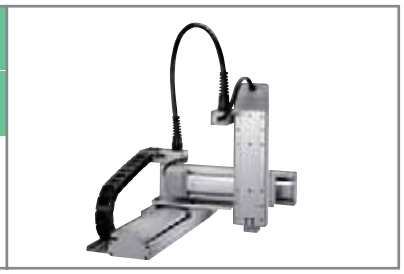
特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSA3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目　□－BF□HS3M－□－□□－□□－□□－□□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 20:200mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | SC　:自立ケーブル<br>CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

下記オプション表参照



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | 1 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 2 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 3 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | 4 | M | ICSA3【ICSPA3】-BF4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm<br>～<br>40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線（※ 2） | SC　：自立ケーブル<br>CT　：ケーブルベア（標準）<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

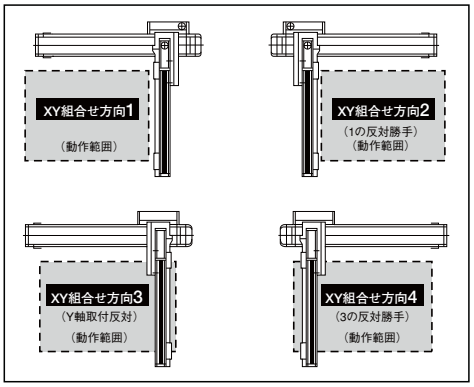
※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※2 BF□HS3□の Y 軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z 軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Qシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXMX-□-400-20-（ストローク） | → P50 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-（ストローク）-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-BF □ HS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ BF □ HS3M

| | | Y軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z軸ストローク | 100 | 11.9 | | | | | 10.5 |
| | 200 | 10.9 | | | | | 9.5 |
| | 300 | 9.9 | | | | | 8.5 |
| | 400 | 8.9 | | | | | 7.5 |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ BF □ HS3M

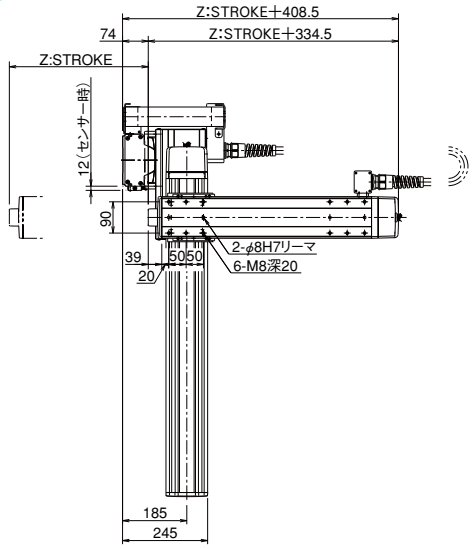
| | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200～400 | 500～700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

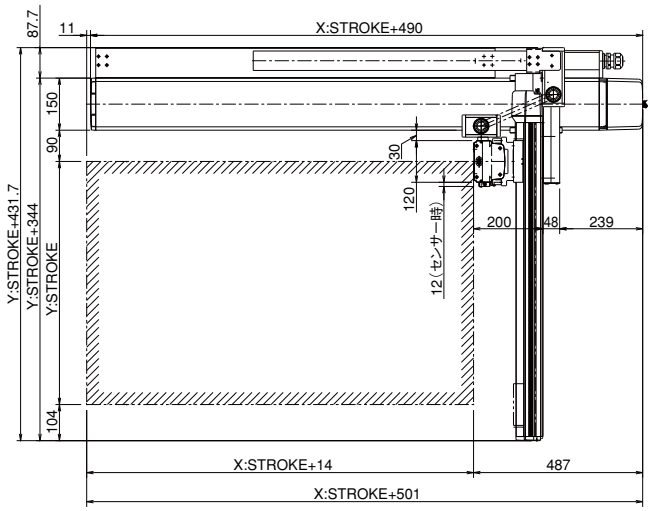
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

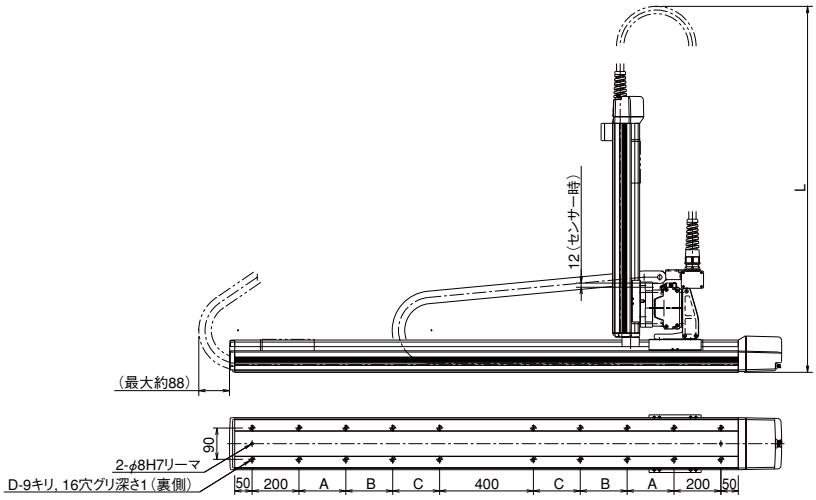
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




| X st | A | B | C | D |
|---|---|---|---|---|
| 1000 | 225 | 0 | 0 | 12 |
| 1100 | 275 | 0 | 0 | 12 |
| 1200 | 325 | 0 | 0 | 12 |
| 1300 | 375 | 0 | 0 | 12 |
| 1400 | 425 | 0 | 0 | 12 |
| 1500 | 475 | 0 | 0 | 12 |
| 1600 | 525 | 0 | 0 | 12 |
| 1700 | 575 | 0 | 0 | 12 |
| 1800 | 200 | 425 | 0 | 16 |
| 1900 | 200 | 475 | 0 | 16 |
| 2000 | 200 | 525 | 0 | 16 |
| 2100 | 200 | 575 | 0 | 16 |
| 2200 | 200 | 200 | 425 | 20 |
| 2300 | 200 | 200 | 475 | 20 |
| 2400 | 200 | 200 | 525 | 20 |
| 2500 | 200 | 200 | 575 | 20 |

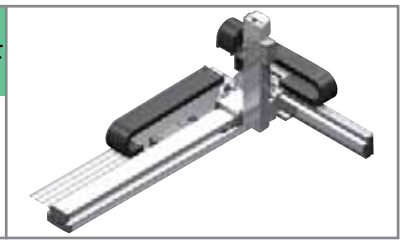
L2寸法

| | | Y STROKE | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z STROKE | 100 | (680) | (730) | (780) | (830) | (880) | (930) |
| | 200 | (780) | (830) | (880) | (930) | (980) | (1030) |
| | 300 | (880) | (930) | (980) | (1030) | (1080) | (1130) |
| | 400 | (980) | (1030) | (1080) | (1130) | (1180) | (1230) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSPA3-B1N□HS3M

直交ロボット　ナット回転型＋ ISA3 軸組合せ
X 軸高速タイプ　Z 軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 – B1N□HS3M – □ – □ □ – □ □ – □ □ – T2 – □ – □ – □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション – Y軸ストローク・オプション – Z軸ストローク・オプション — 適応コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線 — Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様　50:500mm ～ 220:2200mm（50mm毎）　下記オプション表参照　20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）　下記オプション表参照　10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照　T2:SCON　XSEL-P/Q　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定　CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA3-B1N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B1N2HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B1N3HS3M-A-①AQRT-③AQ-②AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B1N4HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA3-B1N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B1N2HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B1N3HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B1N4HS3M-I-②AQRT-①AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

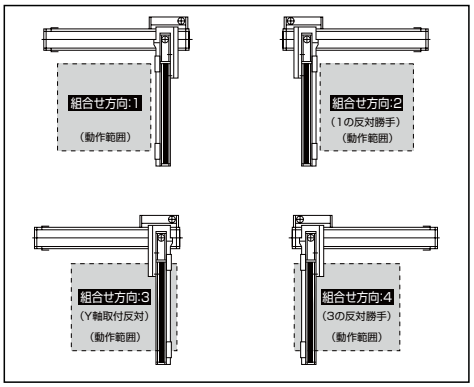
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ～ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B1N□HS3M

## 可搬質量（kg）

■B1N□HS3M

| | | Y軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z軸ストローク | 100 | 11.5 | 10.5 | 9.5 | 8.4 | 7.5 | 6.5 |
| | ～200 | 10.5 | 9.5 | 8.5 | 7.4 | 6.5 | 5.5 |
| | ～300 | 9.5 | 8.5 | 7.5 | 6.4 | 5.5 | 4.5 |
| | ～400 | 8.4 | 7.4 | 6.5 | 5.4 | 4.4 | 3.4 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■B1N□HS3M

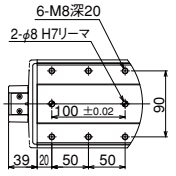
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
| X軸 | – | – | – | – | 2400 | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

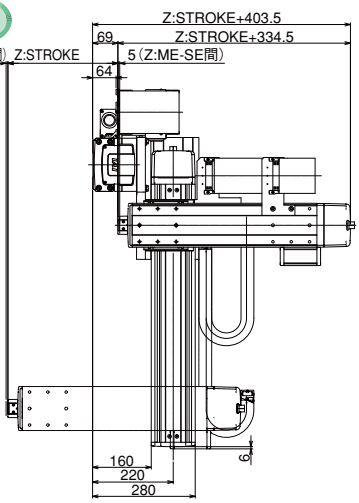
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

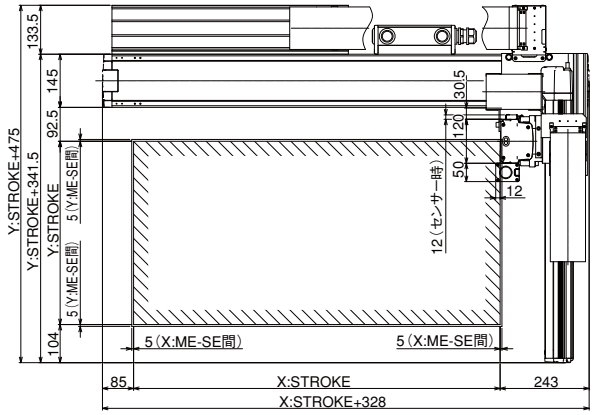
2次元CAD RoHS

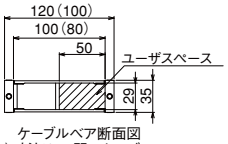


Z軸ベース詳細

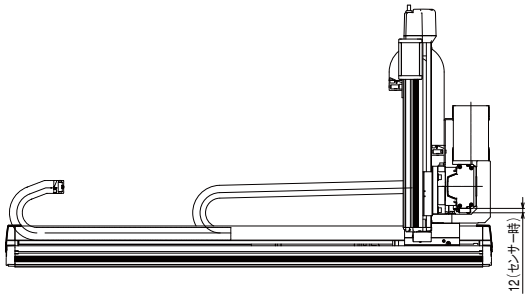



ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

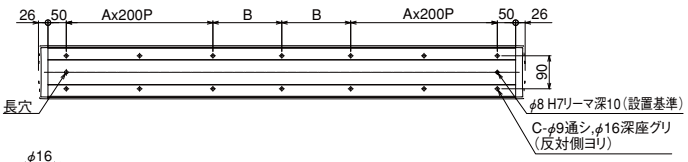


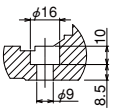



ケーブルベア断面図
※( )寸法はYZ間のケーブルベア

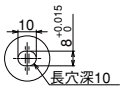



※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



X軸ベース取付け穴 詳細



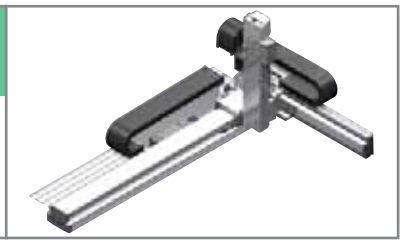
X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

# ICSPA3-B1N□MS3M

直交ロボット　ナット回転型＋ ISA3 軸組合せ
X 軸中速タイプ　Z 軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA3 – B1N□MS3M – □ – □ □ – □ □ – □ □ – T2 – □ – □ – □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション – Y軸ストローク・オプション – Z軸ストローク・オプション — 適応コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線 — Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様
下記型式内容表参照
A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
50:500mm ～ 220:2200mm（50mm毎）　下記オプション表参照
20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）　下記オプション表参照
10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照
T2:SCON　XSEL-P/Q
3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA3-B1N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B1N2MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B1N3MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B1N4MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA3-B1N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B1N2MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B1N3MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B1N4MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

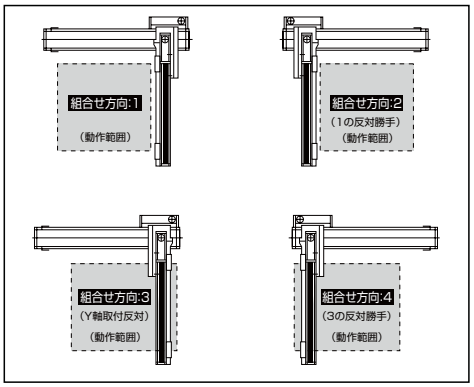
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 50：500mm ～ 220：2200mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P78 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。





メンテナンス部品 －　寿命とモーメントについて →巻末-5

# ICSPA3-B1N □ MS3M

## 可搬質量（kg）

■ B1N □ MS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 13.0 | | | | | 9.1 |
| | ～200 | 11.7 | | | | | 8.1 |
| | ～300 | 10.7 | | | | | 7.1 |
| | ～400 | 9.7 | | | | | 6.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B1N □ MS3M

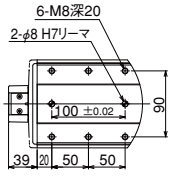
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2200 |
| X 軸 | – | – | – | – | 1300 | | | |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z 軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

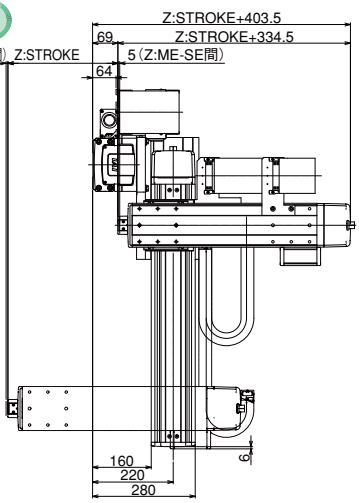
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

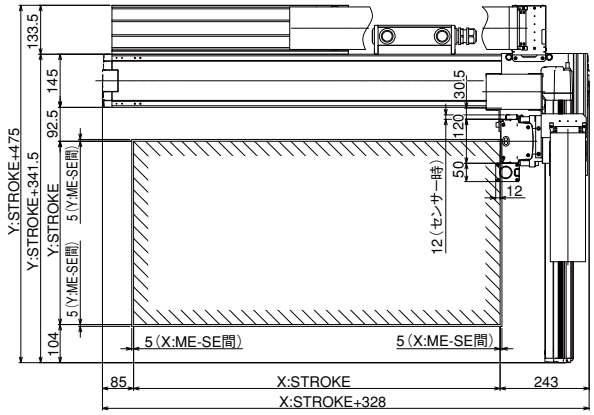
2 次元 CAD　RoHS

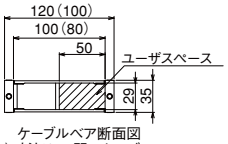



Z軸ベース詳細

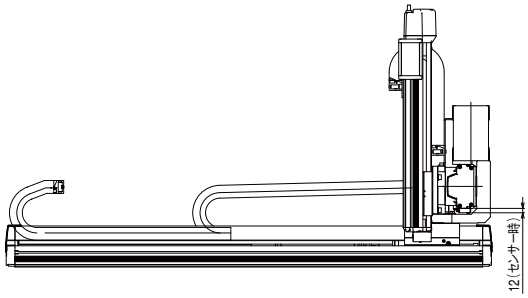



ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

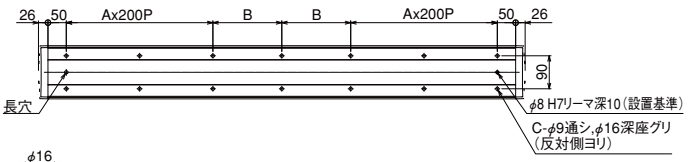


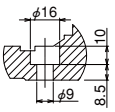




ケーブルベア断面図
※（ ）寸法はYZ間のケーブルベア

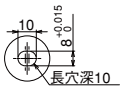



※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




X軸ベース取付け穴 詳細



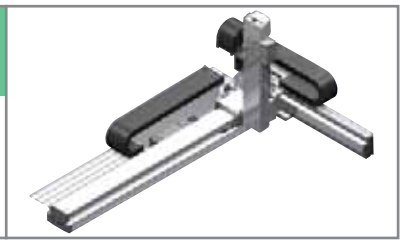

X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| B | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 |

# ICSPA3-B2N□HS3M

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3軸組合せ
X軸ロングストローク高速タイプ　Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA3－B2N□HS3M－□－□□－□□－□□－T2－□－□－□

シリーズ　ICSPA3:高精度3軸仕様
タイプ　下記型式内容表参照
エンコーダ種類　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
X軸ストローク　225:2250mm～300:3000mm（50mm毎）
X軸オプション　下記オプション表参照
Y軸ストローク　20:200mm～70:700mm（50mm毎）
Y軸オプション　下記オプション表参照
Z軸ストローク　10:100mm～40:400mm（50mm毎）
Z軸オプション　下記オプション表参照
適応コントローラ　T2:SCON　XSEL-P/Q
ケーブル長　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
Y軸ケーブル配線　CT:ケーブルベア(標準)
Z軸ケーブル配線

※型式項目の内容は292ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY組合せ方向（※） | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA3-B2N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B2N2HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B2N3HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B2N4HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA3-B2N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B2N2HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B2N3HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B2N4HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

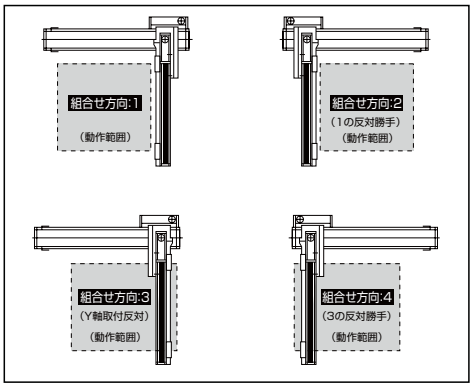
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X軸ストローク（注1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y軸ストローク（注1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z軸ストローク（注1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y軸・Z軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| AQシール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z軸限定（Z軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z軸限定（Z軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C5相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X軸 | NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①にはA（アブソ）かI（インクリ）が入ります。
※上記型式の②にはNT1かNT2が入ります。
NT1：直交組合せ方向1と3の場合に記入
NT2：直交組合せ方向2と4の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1またはNT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注1）ストロークは型式中ではcm（センチメートル）表記となります。
（注2）ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
（注3）定格加速度は0.3Gです。Y軸は最大1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B2N □ HS3M

## 可搬質量（kg）

■ B2N □ HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.5 | 10.5 | 9.5 | 8.4 | 7.5 | 6.5 |
| | ～200 | 10.5 | 9.5 | 8.5 | 7.4 | 6.5 | 5.5 |
| | ～300 | 9.5 | 8.5 | 7.5 | 6.4 | 5.5 | 4.5 |
| | ～400 | 8.4 | 7.4 | 6.5 | 5.4 | 4.4 | 3.4 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B2N □ HS3M

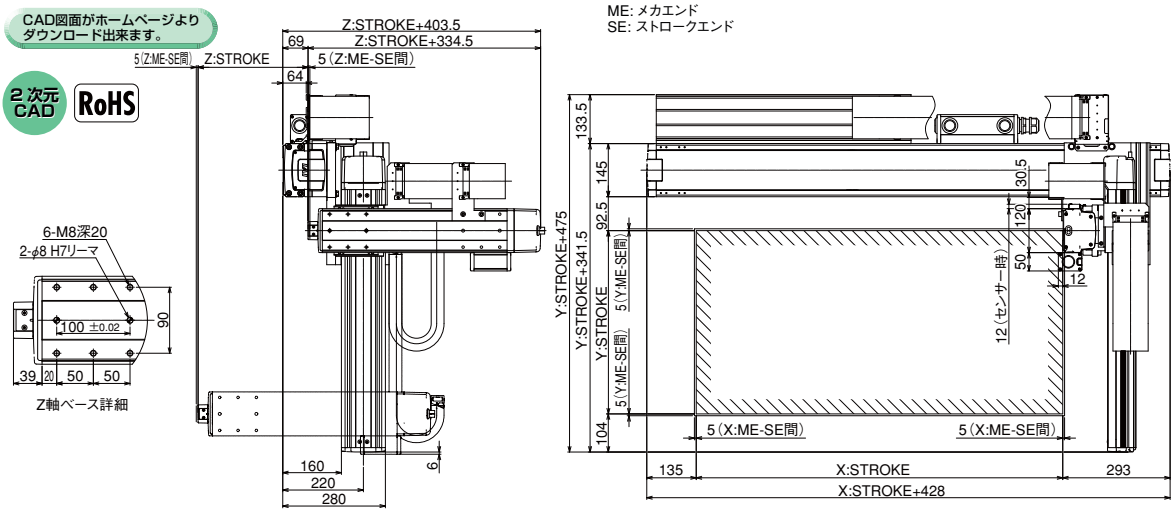
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
| X 軸 | – | – | – | – | – | – | – | 2400 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z 軸 | 600 | | | | – | – | – | – |

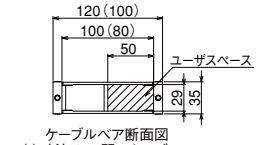
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

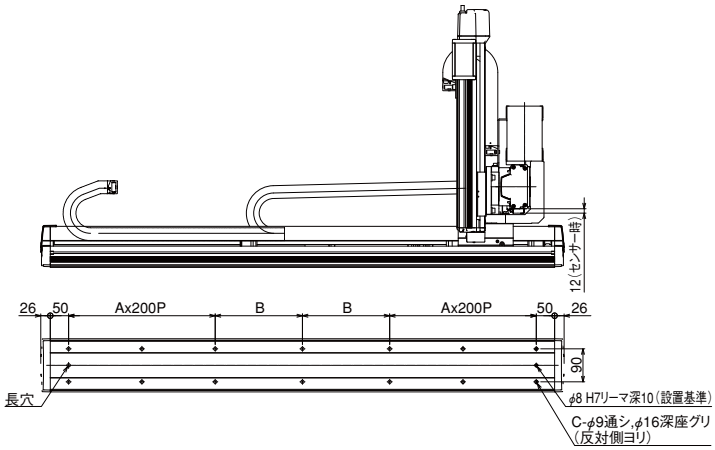
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

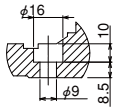


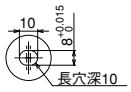

ケーブルベア断面図
※（ ）寸法はYZ間のケーブルベア




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




X軸ベース取付け穴 詳細

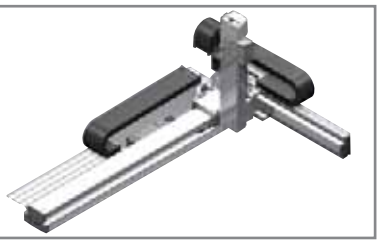



X軸ベース底面長穴 詳細

| X ストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

# ICSPA3-B2N□MS3M

直交ロボット　ナット回転型＋ISA3 軸組合せ
X 軸ロングストローク高速タイプ　Z 軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA3－B2N□MS3M－□－□□－□□－□□－T2－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X軸ストローク | オプション | Y軸ストローク | オプション | Z軸ストローク | オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 225:2250mm ～ 300:3000mm（50mm毎） | 下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎） | 下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎） | 下記オプション表参照 | T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア(標準) | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA3-B2N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B2N2MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B2N3MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B2N4MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA3-B2N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B2N2MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B2N3MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B2N4MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

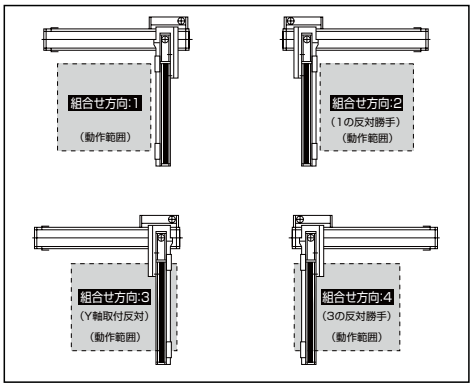
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 225：2250mm ～ 300：3000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT | → P80 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※上記型式の②には NT1 か NT2 が入ります。
　NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
　NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
　標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
　最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3Gです。Y 軸は最大 1Gまで動作可能ですが、X軸は 0.3G が上限となります。（Y軸の加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B2N □ MS3M

## 可搬質量（kg）

■ B2N □ MS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 13.0 | | | | | 9.1 |
| | ～200 | 11.7 | | | | | 8.1 |
| | ～300 | 10.7 | | | | | 7.1 |
| | ～400 | 9.7 | | | | | 6.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B2N □ MS3M

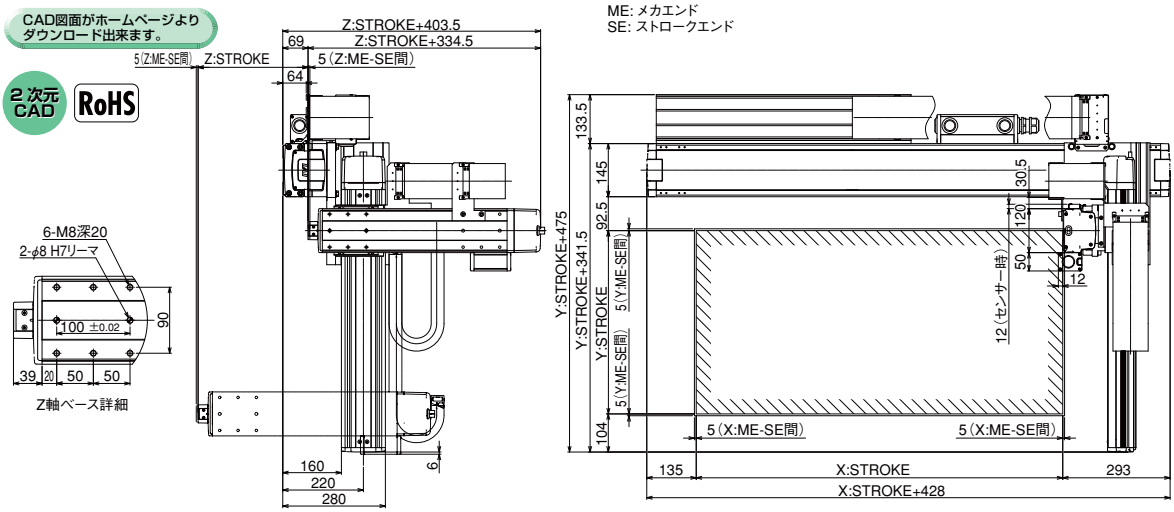
| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 2250～3000 |
| X 軸 | – | – | – | – | – | – | – | 1300 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – |
| Z 軸 | 600 | | | | – | – | – | – – |

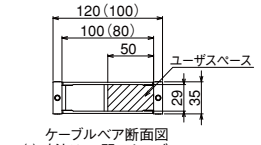
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

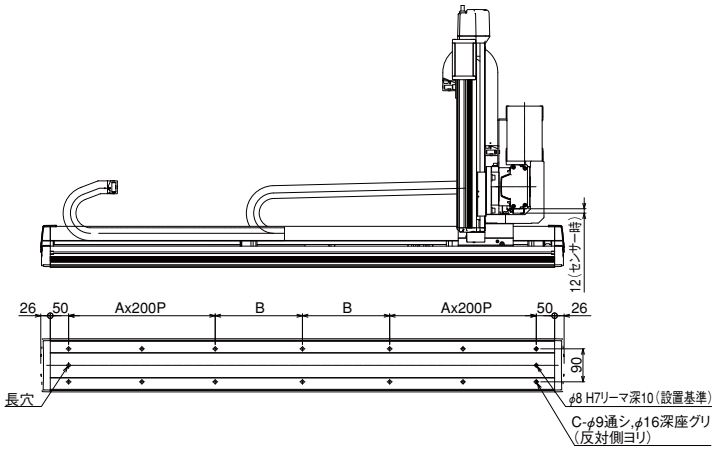
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

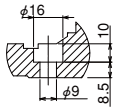


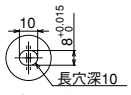

ケーブルベア断面図
※（ ）寸法はYZ間のケーブルベア




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




X軸ベース取付け穴 詳細

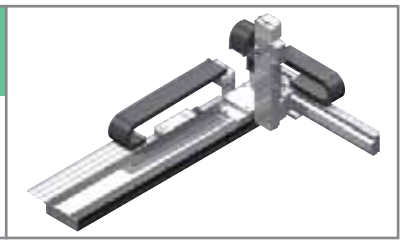



X軸ベース底面長穴 詳細

| Xストローク | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | 2550 | 2600 | 2650 | 2700 | 2750 | 2800 | 2850 | 2900 | 2950 | 3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 |
| B | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 |
| C | 26 | 26 | 26 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 34 | 34 |

# ICSPA3-B1L□HS3M

直交ロボット　大型リニア＋ISA3 軸組合せ
X 軸シングルスライダタイプ　Z 軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA3－B1L□HS3M－□－□□－□□－□□－T2－□－□－□

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　X軸ストローク　オプション　Y軸ストローク　オプション　Z軸ストローク　オプション　適応コントローラ　ケーブル長　Y軸ケーブル配線　Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照　I:インクリメンタル仕様　105:1050mm ～ 415:4155mm（135mm毎）　下記オプション表参照　20:200mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照　10:100mm ～ 30:300mm（50mm毎）　下記オプション表参照　T2:SCON　XSEL-P/Q　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定　CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| インクリ | 1 | M | ICSPA3-B1L1HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 2 | M | ICSPA3-B1L2HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 3 | M | ICSPA3-B1L3HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| | 4 | M | ICSPA3-B1L4HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

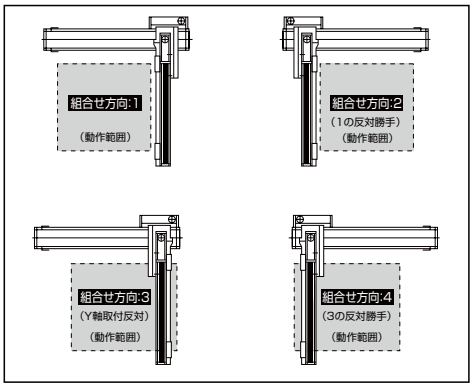
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 105：1050mm ～ 415：4155mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | Y/Z 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸　：リニアサーボモータ |
| | Y/Z 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸　：± 0.005mm |
| | Y/Z 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸　：リニアガイド |
| | Y/Z 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸　：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y/Z 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SS-I-400-(ストローク)-T2-L-① | → P181 |
| Y 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z 軸 | ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には NT1 か NT2 が入ります。
NT1：直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2：直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1 または NT2）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸 /Z 軸が 0.3G です。
Y軸は1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
（加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい）

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA3-B1L □ HS3M

## 可搬質量（kg）

■ B1L □ HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.5 | 10.2 | | 7.6 | 5.3 |
| | ～200 | 10.5 | 9.2 | | 6.6 | 4.3 |
| | ～300 | 9.5 | 8.2 | | 5.5 | 3.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B1L □ HS3M

| | ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 1050～4155 |
| X 軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | – |
| Z 軸 | 600 | | | – | – |

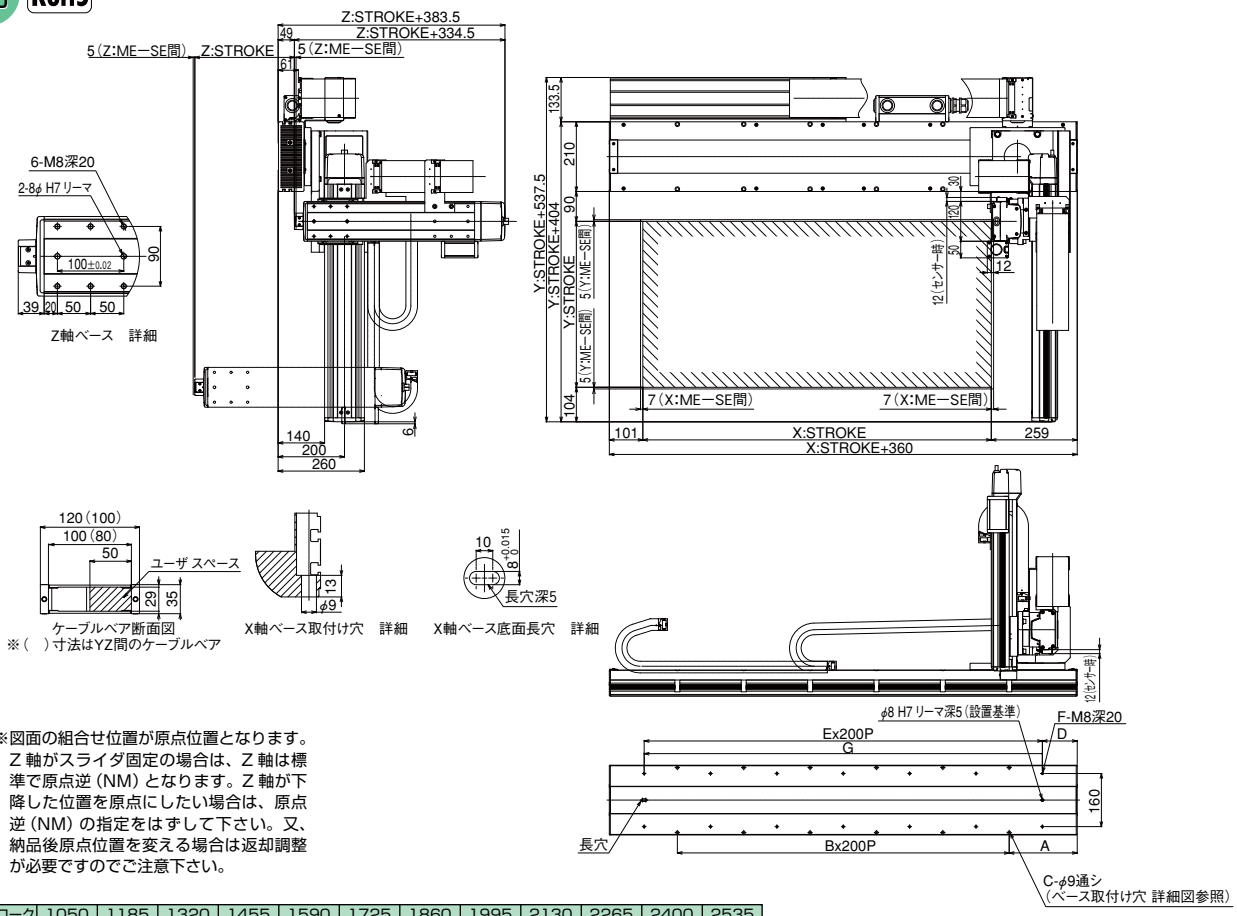
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

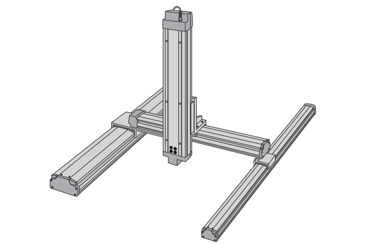
| Xストローク | 1050 | 1185 | 1320 | 1455 | 1590 | 1725 | 1860 | 1995 | 2130 | 2265 | 2400 | 2535 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2670 | 2805 | 2940 | 3075 | 3210 | 3345 | 3480 | 3615 | 3750 | 3885 | 4020 | 4155 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G1JHS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ

# ICSPA3-G1JHS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G1JHS1□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | 50:500mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>(100mm 毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT：ケーブルベア (標準)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 50：500mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア (標準) (※ 2)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※ 2 G1JHS1 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm (M)、4mm (L) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX- □ -400-20- (ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0- (ストローク) | ― |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM- □ -200-20- (ストローク) | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM- □ -60-8/4- (ストローク) -B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHS1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | |
| 200 | 2.3 | | |
| 300 | 1.6 | | |
| 400 | 0.9 | | |

■ G1JHS1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 11.0 | | |
| 200 | 10.3 | | |
| 300 | 9.6 | | |
| 400 | 8.9 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G1JHS1M

| | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

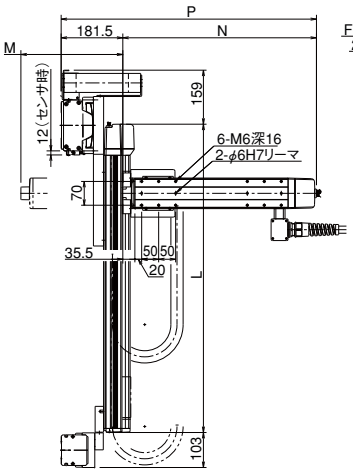
■ G1JHS1L

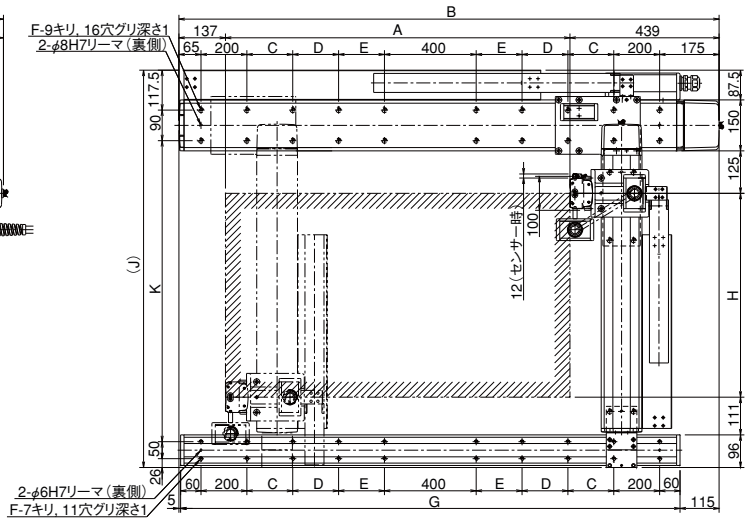
| | ストローク | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

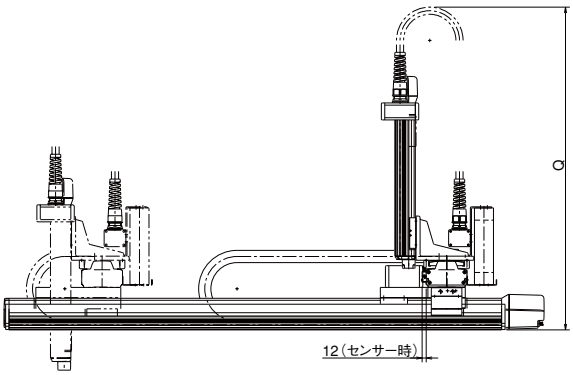
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

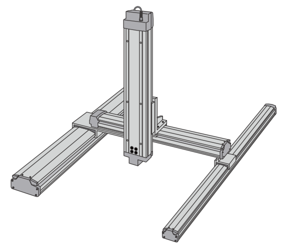
### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 370 | 551.5 | (800) |
| 200 | 200 | 470 | 651.5 | (900) |
| 300 | 300 | 570 | 751.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 670 | 851.5 | (1100) |

# ICSA3-G1JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-G1JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ – G1JHS2L – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>~<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 50:500mm<br>~<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm<br>~<br>40:400mm<br>(100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | L | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm<br>~<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 50：500mm<br>~<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm<br>~<br>40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア (標準)(※ 1)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※ 1 G1JHS2L の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/5mm |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | — |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク) | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM | → P45 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が1.0G、Z軸が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHS2L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 13.1 | | |
| 200 | 12.1 | | |
| 300 | 11.1 | | |
| 400 | 10.1 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

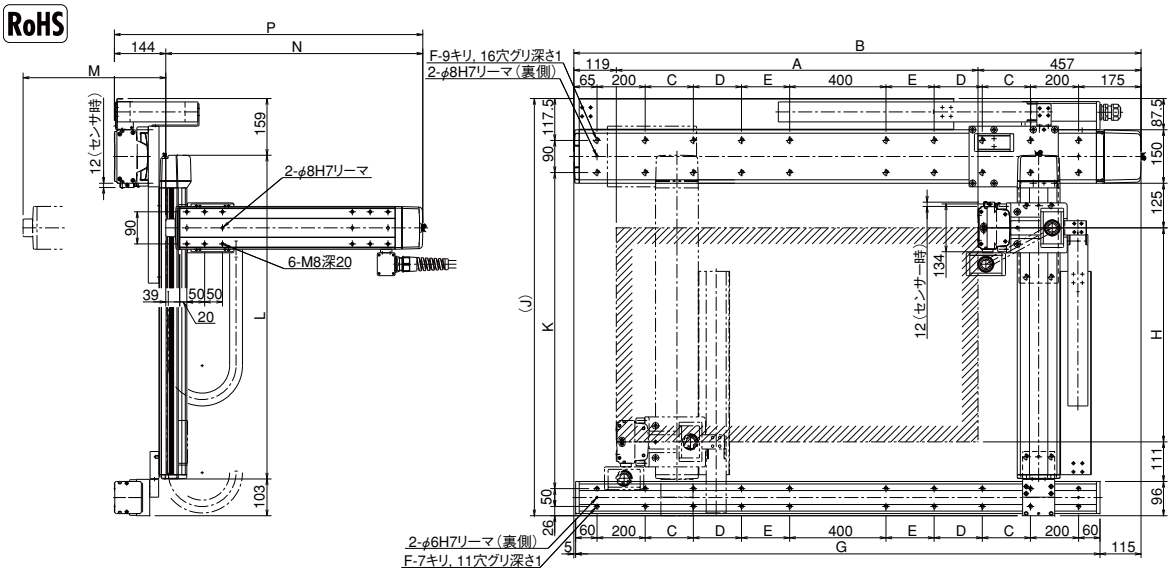
■ G1JHS2L

| | ストローク 100～400 | 500～700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

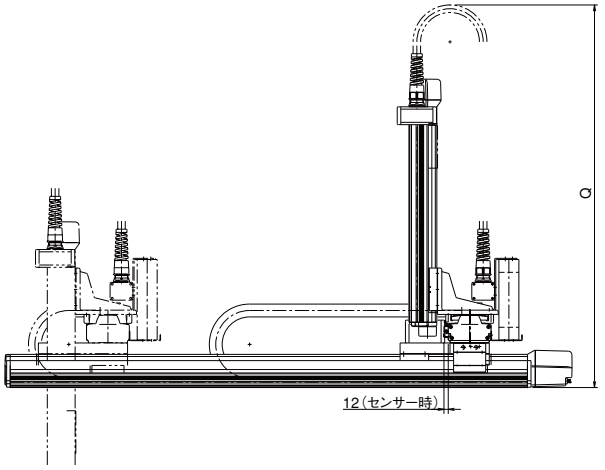
## 寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

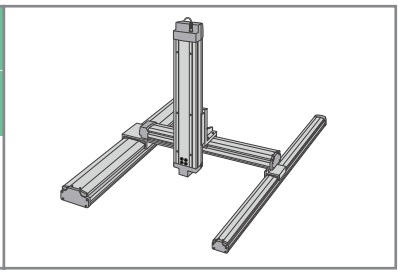
| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 420.5 | 564.5 | (800) |
| 200 | 200 | 520.5 | 664.5 | (900) |
| 300 | 300 | 620.5 | 764.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 720.5 | 864.5 | (1100) |
| 500 | 500 | 820.5 | 964.5 | (1200) |

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

# ICSA3-G1JHS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-G1JHS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－ G1JHS3M －□－□□－□□－□□－□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎) | 50:500mm<br>～<br>70:700mm<br>(100mm毎) | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎) | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク(注 1) | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク(注 1) | 50：500mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク(注 1) | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長(注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア(標準)(※1)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※1 G1JHS3M の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸(駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸(従動軸) | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | ― |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク) | → P41 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

**ご注意**

(注 1)ストロークは型式中では cm(センチメートル)表記となります。
(注 2)ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3)定格加速度は 0.3G です。(加速度の上限は 0.3G となります)
(注 4)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G1JHS3M

| Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|
| 100 | 11.9 | | |
| 200 | 10.9 | | |
| 300 | 9.9 | | |
| 400 | 8.9 | | |
| 500 | 7.8 | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

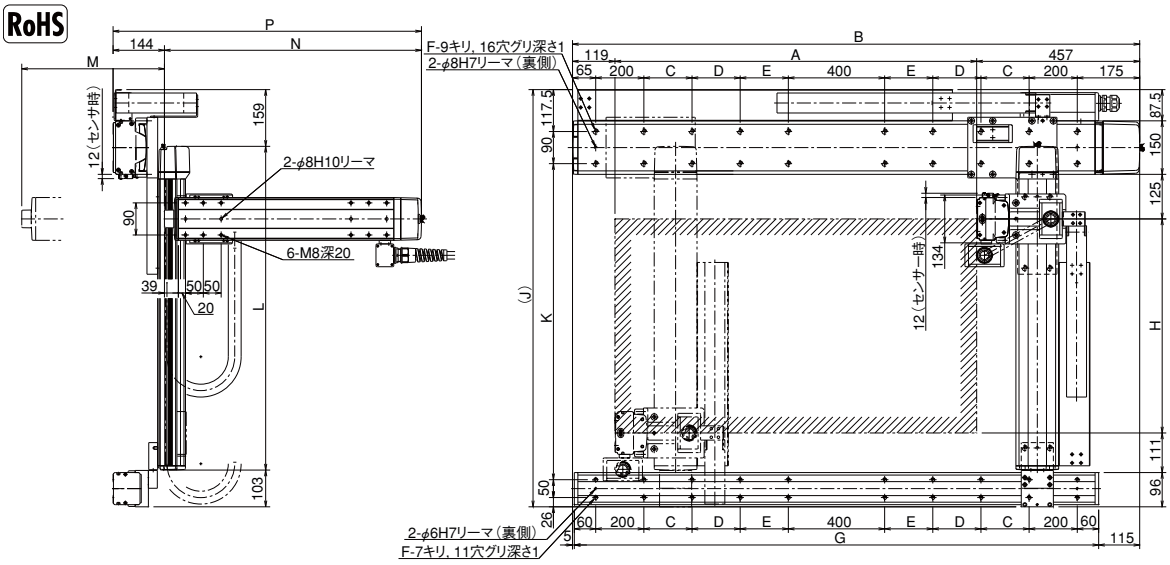
■ G1JHS3M

| ＼ ストローク | 100～400 | 500 | 600 | 700 | 1000～1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 1200 | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

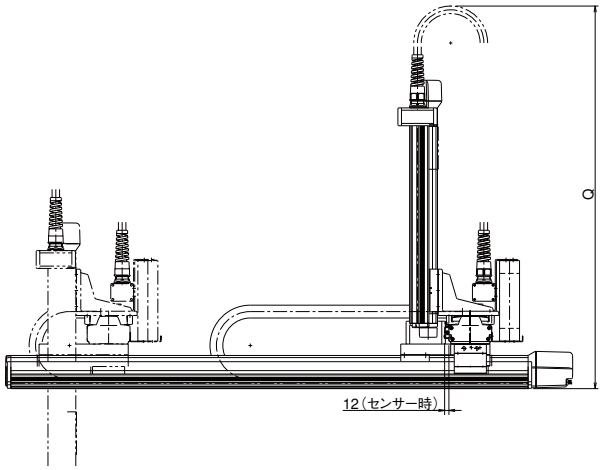
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 500 | 500 | 1069.5 | 786 | 807.5 |
| 600 | 600 | 1169.5 | 886 | 907.5 |
| 700 | 700 | 1269.5 | 986 | 1007.5 |

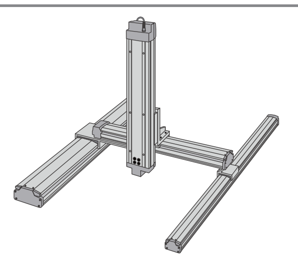
### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 434.5 | 578.5 | (800) |
| 200 | 200 | 534.5 | 678.5 | (900) |
| 300 | 300 | 634.5 | 778.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 734.5 | 878.5 | (1100) |
| 500 | 500 | 834.5 | 978.5 | (1200) |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G2JHS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-G2JHS1□ 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ – G2JHS1□ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | | 2軸目ストローク・オプション | | 3軸目ストローク・オプション | | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm ～ 250:2500mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | 80:800mm ～ 120:1200mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | 10:100mm ～ 40:400mm (100mm毎) | 下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT :ケーブルベア (標準)<br>CTM:ケーブルベア M サイズ<br>CTL :ケーブルベア L サイズ<br>CTXL:ケーブルベア XL サイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ(※1) | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| | | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※ 1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。　※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク (注 1) | 100：1000mm ～ 250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク (注 1) | 80：800mm ～ 120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク (注 1) | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | 適応コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長 (注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT ：ケーブルベア (標準) (※ 2)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL ：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※ 2 G2JHS1 □の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 60W/8mm (M)、4mm (L) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 (駆動軸) | ISA【ISPA】-LXUWX- □ -400-20- (ストローク) | → P52 |
| X 軸 (従動軸) | ISA-SXM-0-0- (ストローク) | ― |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX- □ -200-20- (ストローク) | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-SZM- □ -60-8/4- (ストローク) -B-NM | → P39 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はX軸が0.3G、Y軸が0.3G、Z軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1 □

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHS1M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 3.0 | | | | |
| 200 | 2.3 | | | | |
| 300 | 1.6 | | | | |
| 400 | 0.9 | | | | |

■ G2JHS1L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.0 | | | | |
| 200 | 10.3 | | | | |
| 300 | 9.6 | | | | |
| 400 | 8.9 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

■ G2JHS1M

| | ストローク 100～400 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 480 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

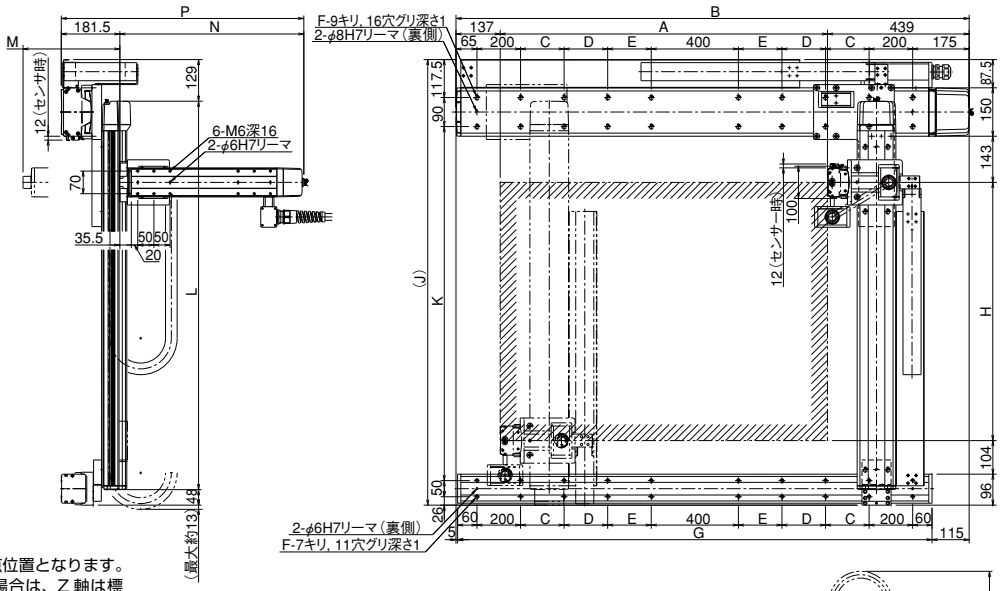
■ G2JHS1L

| | ストローク 100～400 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 240 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

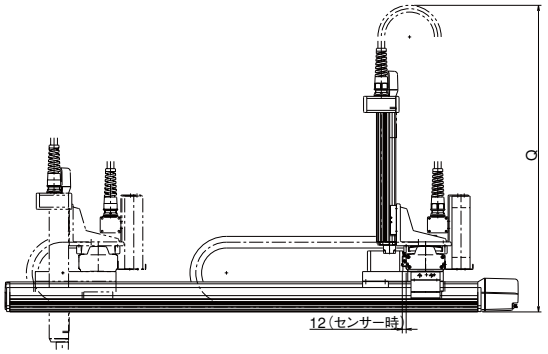
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

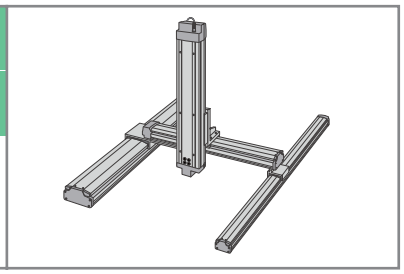
### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 370 | 551.5 | (800) |
| 200 | 200 | 470 | 651.5 | (900) |
| 300 | 300 | 570 | 751.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 670 | 851.5 | (1100) |

# ICSA3-G2JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-G2JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□ – G2JHS2L – □ – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 80:800mm<br>～<br>120:1200mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>40:400mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | — | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | — | L | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク<br>(注 1) | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク<br>(注 1) | 80：800mm<br>～<br>120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク<br>(注 1) | 10：100mm<br>～<br>40：400mm |
| ④ | 適応<br>コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長<br>(注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸<br>ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア(標準)(※1)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※1 G2JHS2L の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/5mm (L) |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | – |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク) | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM | → P45 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度はZ軸が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度はすべて0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHS2L

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 13.1 | | | | |
| 200 | 12.1 | | | | |
| 300 | 11.1 | | | | |
| 400 | 10.1 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

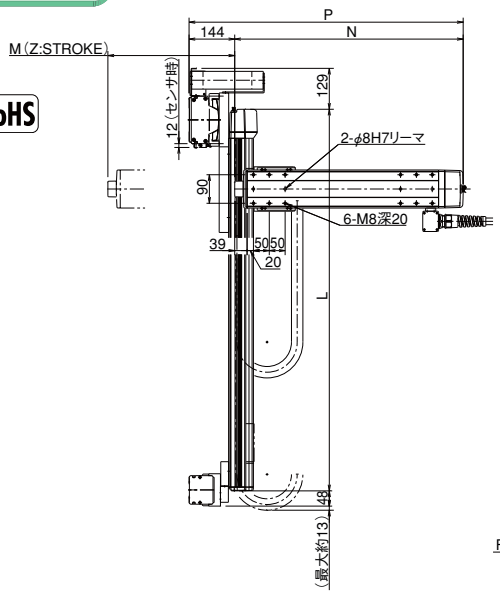
■ G2JHS2L

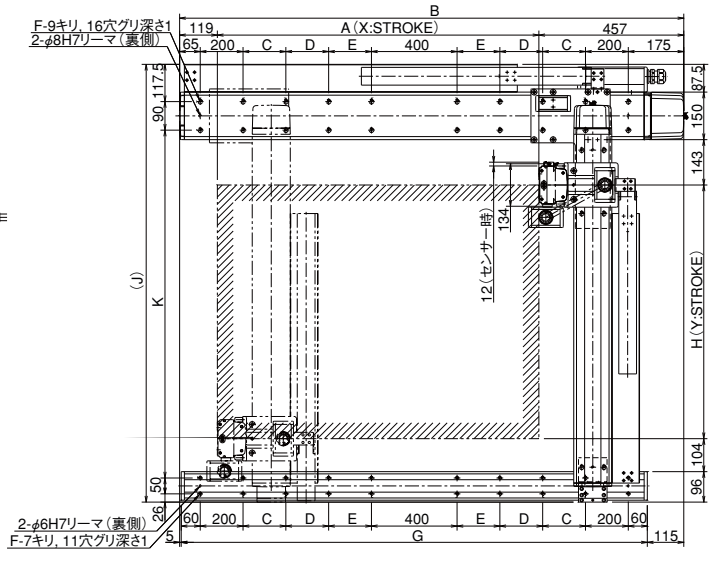
| | ストローク 100～400 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 300 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

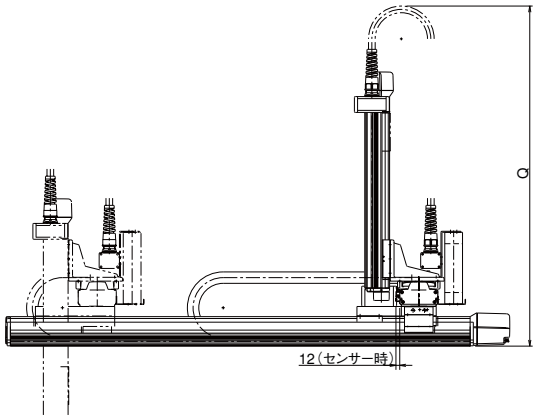
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

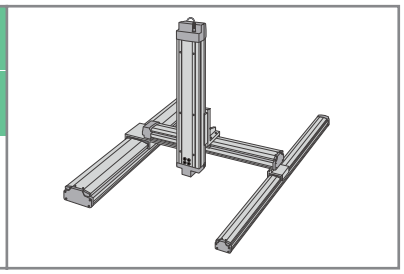
| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

### Z軸寸法

| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 420.5 | 564.5 | (800) |
| 200 | 200 | 520.5 | 664.5 | (900) |
| 300 | 300 | 620.5 | 764.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 720.5 | 864.5 | (1100) |
| 500 | 500 | 820.5 | 964.5 | (1200) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA3-G2JHS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
# ICSPA3-G2JHS3M 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目　□－ G2JHS3M －□－□□－□□－□□－□－□－□－□

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA3:標準3軸仕様<br>ICSPA3:高精度3軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 100:1000mm<br>～<br>250:2500mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 80:800mm<br>～<br>120:1200mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | 10:100mm<br>～<br>50:500mm<br>(100mm毎)<br>下記オプション表参照 | T1:XSEL-J/K<br>T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT　:ケーブルベア(標準)<br>CTM:ケーブルベア Mサイズ<br>CTL:ケーブルベア Lサイズ<br>CTXL:ケーブルベア XLサイズ | |

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向 | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |
| インクリ | ― | M | ICSA3【ICSPA3】-G2JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥ |

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク<br>(注 1) | 100：1000mm<br>～<br>250：2500mm |
| ② | Y 軸ストローク<br>(注 1) | 80：800mm<br>～<br>120：1200mm |
| ③ | Z 軸ストローク<br>(注 1) | 10：100mm<br>～<br>50：500mm |
| ④ | 適応<br>コントローラ | T1：XSEL-J/K<br>T2：XSEL-P/Q、SCON |
| ⑤ | ケーブル長<br>(注 2) | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑥ | Y 軸・Z 軸<br>ケーブル配線 | CT　：ケーブルベア(標準)(※1)<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL　：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。
※1 G2JHS3M の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z 軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Qシール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸（駆動軸） | ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク) | → P52 |
| X 軸（従動軸） | ISA-SXM-0-0-(ストローク) | ― |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク) | → P42 |
| Z 軸 | ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM | → P46 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

**ご注意**

(注 1) ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) 定格加速度は 0.3G です。(加速度の上限は 0.3G となります)
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA3【ICSPA3】-G2JHS3M

## 可搬質量（kg）（注3）

■ G2JHS3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.9 | | | | |
| 200 | 10.9 | | | | |
| 300 | 9.9 | | | | |
| 400 | 8.9 | | | | |
| 500 | 7.8 | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注4）

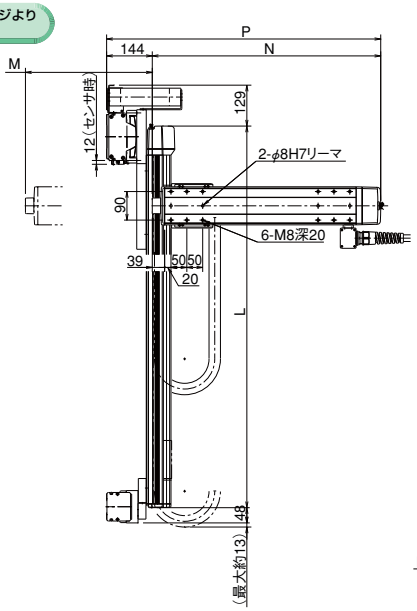
■ G2JHS3M

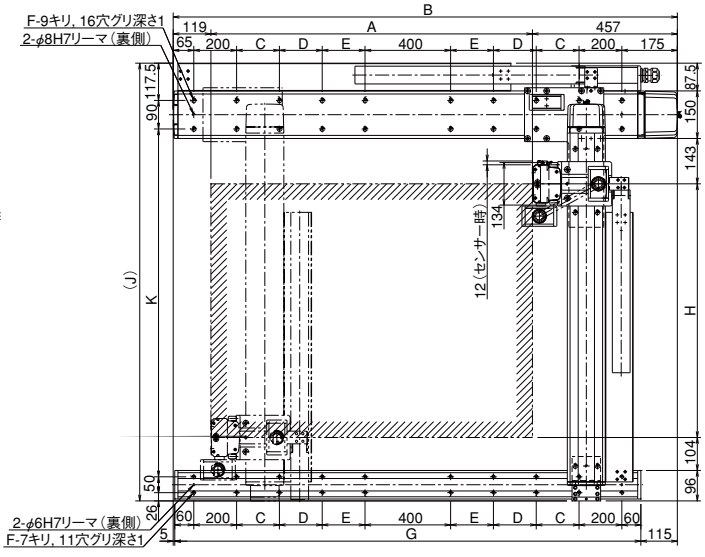
| | ストローク 100～500 | 800～900 | 1000～1100 | 1200 | 1300 | 1400 | 1500 | 1600 | 1700 | 1800 | 1900 | 2000 | 2100 | 2200 | 2300 | 2400 | 2500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1200 | | 1150 | 1000 | 950 | 830 | 740 | 650 | 590 | 540 | 490 | 440 | 410 | 370 | 340 |
| Y軸 | – | 1200 | | 1100 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |
| Z軸 | 600 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – |

## 寸法図

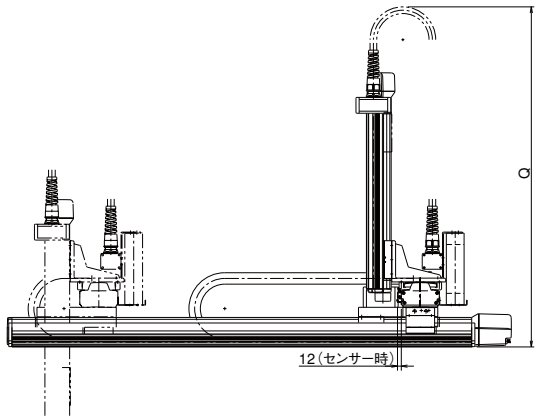
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。




### X軸寸法

| X軸ストローク | A | B | C | D | E | F | G |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1000 | 1014 | 1590 | 275 | 0 | 0 | 12 | 1470 |
| 1100 | 1114 | 1690 | 325 | 0 | 0 | 12 | 1570 |
| 1200 | 1214 | 1790 | 375 | 0 | 0 | 12 | 1670 |
| 1300 | 1314 | 1890 | 425 | 0 | 0 | 12 | 1770 |
| 1400 | 1414 | 1990 | 475 | 0 | 0 | 12 | 1870 |
| 1500 | 1514 | 2090 | 525 | 0 | 0 | 12 | 1970 |
| 1600 | 1614 | 2190 | 575 | 0 | 0 | 12 | 2070 |
| 1700 | 1714 | 2290 | 200 | 425 | 0 | 16 | 2170 |
| 1800 | 1814 | 2390 | 200 | 475 | 0 | 16 | 2270 |
| 1900 | 1914 | 2490 | 200 | 525 | 0 | 16 | 2370 |
| 2000 | 2014 | 2590 | 200 | 575 | 0 | 16 | 2470 |
| 2100 | 2114 | 2690 | 200 | 200 | 425 | 20 | 2570 |
| 2200 | 2214 | 2790 | 200 | 200 | 475 | 20 | 2670 |
| 2300 | 2314 | 2890 | 200 | 200 | 525 | 20 | 2770 |
| 2400 | 2414 | 2990 | 200 | 200 | 575 | 20 | 2870 |
| 2500 | 2514 | 3090 | 200 | 200 | 625 | 20 | 2970 |

### Y軸寸法

| Y軸ストローク | H | J | K | L |
|---|---|---|---|---|
| 800 | 800 | 1380.5 | 1097 | 1203.5 |
| 900 | 900 | 1480.5 | 1197 | 1303.5 |
| 1000 | 1000 | 1580.5 | 1297 | 1403.5 |
| 1100 | 1100 | 1680.5 | 1397 | 1503.5 |
| 1200 | 1200 | 1780.5 | 1497 | 1603.5 |

### Z軸寸法

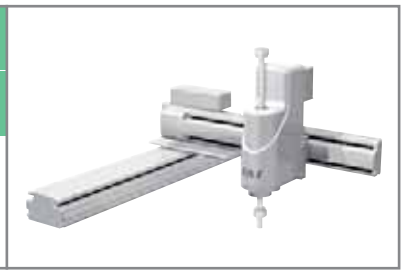
| Z軸ストローク | M | N | P | Q |
|---|---|---|---|---|
| 100 | 100 | 434.5 | 578.5 | (800) |
| 200 | 200 | 534.5 | 678.5 | (900) |
| 300 | 300 | 634.5 | 778.5 | (1000) |
| 400 | 400 | 734.5 | 878.5 | (1100) |
| 500 | 500 | 834.5 | 978.5 | (1200) |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA4-BB□HZRS 直交ロボット X-Y-Z- 回転 4 軸組合せ XY2 軸＋ ZR ユニット
# ICSPA4-BB□HZRS 直交ロボット X-Y-Z- 回転 4 軸組合せ XY2 軸＋ ZR ユニット 高精度仕様

■型式項目 □ － BB□HZRS - □ - □ □ － □ □ － □ B － □B□ － T2 － □ － □ - □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 4軸目動作範囲・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA4:標準4軸仕様<br>ICSPA4:高精度4軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 20:200mm ～ 80:800mm（100mm 毎） | 10:100mm ～ 40:400mm（100mm 毎） | 15:150mm | 36:360 度 | T2:XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | 下記型式内記号説明参照 | |
| | | | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | | | | |



※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB1HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 2 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB2HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 3 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB3HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 4 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB4HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| インクリ | 1 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB1HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 2 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB2HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 3 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB3HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 4 | H | ICSA4【ICSPA4】-BB4HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブソリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。（別売り）
アブソリュートリセット調整治具（型式 :JG-ZRS）

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 80：800mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 15：150mm |
| ④ | R 軸動作範囲 | 36：360 度 |
| ⑤ | 適応コントローラ | T2：XSEL-P/Q |
| ⑥ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑦ | Y 軸ケーブル配線 | CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |
| ⑧ | Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

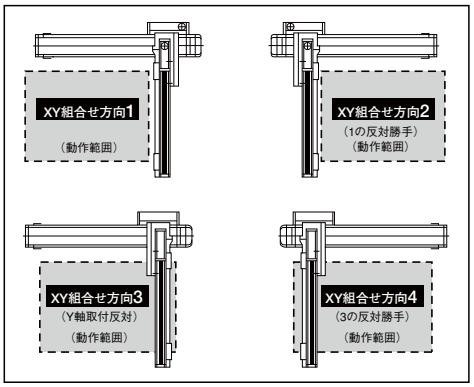
※上記は左記型式内の①～⑧の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 100W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 60W/16mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 100W/16mm |
| 回転軸モータ出力 | 100W |
| 回転軸許容慣性モーメント(注 3) | 0.015kg・㎡ |
| 回転軸許容トルク | 1.9N・m |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-（ストローク） | → P40 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-SYM-□-60-16-（ストローク） | → P38 |
| Z 軸／回転軸 | ZR-S-□-100-16-150-T2-＊-B-△ | → P98 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※ Z 軸／回転軸のエンコーダ種類が I（インクリ）の場合は、△に L が入ります。

**ご注意**

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3)使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注5)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA4【ICSPA4】-BB □ HZRS

## 可搬質量（kg）（注 4）

■ BB □ HZRS

| | | Y 軸ストローク | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | 100 | 200 | 300 | 400 |
| Z 軸ストローク | 150 | 定格 1.0kg（加減速 0.3G 時）<br>最大 3.0kg（加減速 0.1G 時） | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注 5）

■ BB □ HZRS

| | ストローク | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
| X 軸 | – | 1200 | | | | | | 860 |
| Y 軸 | 960 | | | | – | – | – | – |

| | ストローク 150mm |
|---|---|
| Z 軸 | 1005mm/s |

| | ストローク ± 360 度 |
|---|---|
| 回転軸 | 2200 度 /s |

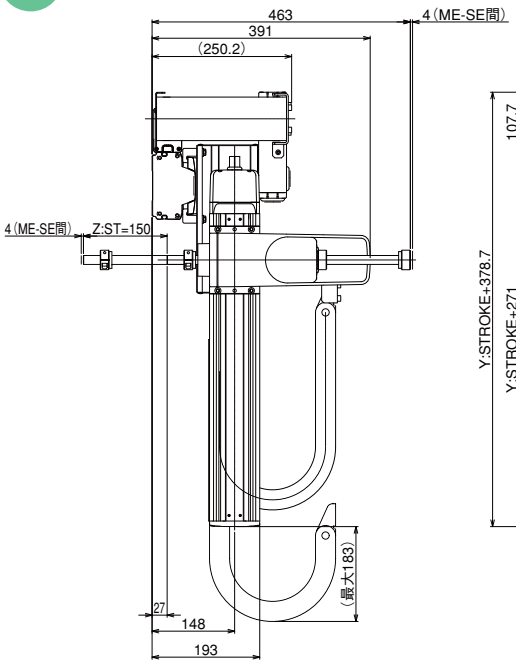
## 寸法図

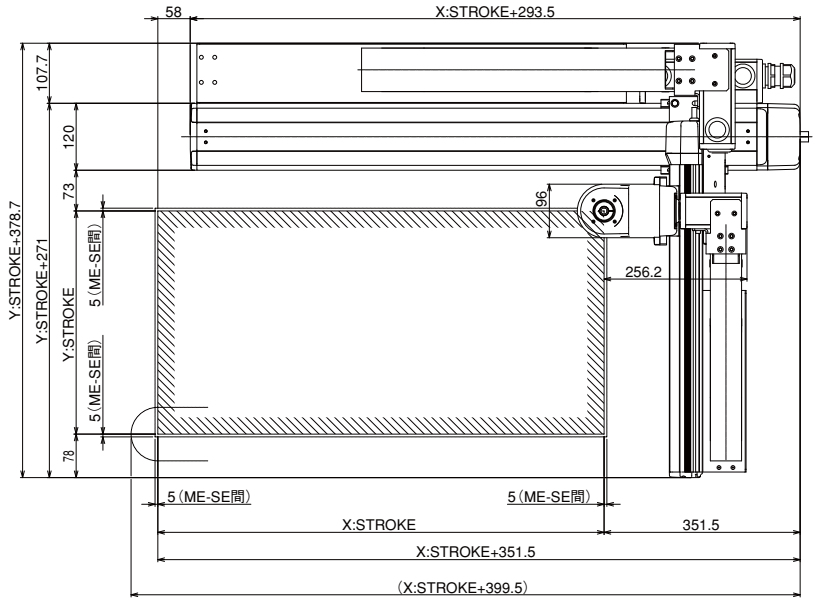
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

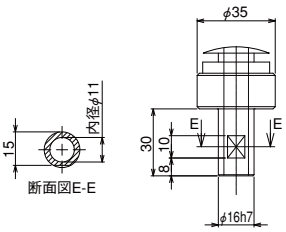
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

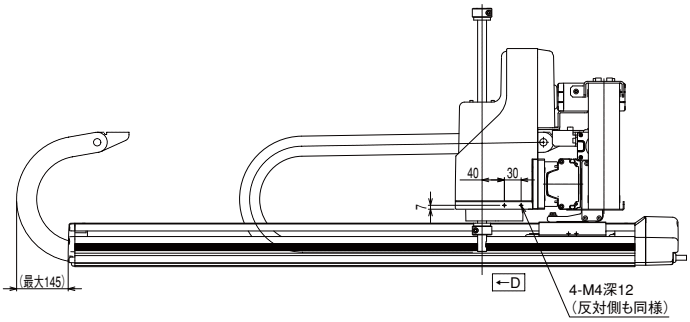
※下図ケーブルベア寸法は Y 軸用が CTM、ZR 軸用が CT の場合です。
（Y 軸用には CT は使用出来ません）

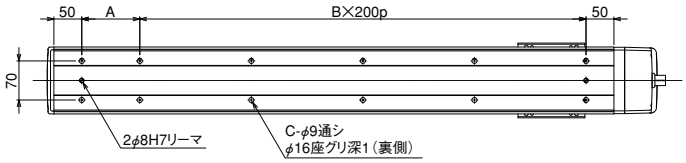



矢視 D: 先端部 詳細



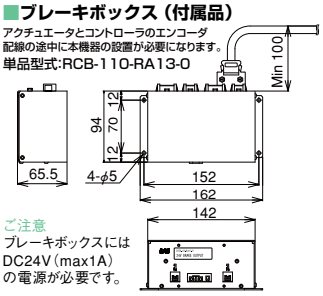




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| X ストローク | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 | 204 | 104 |
| B | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 |
| C | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |

### ■ブレーキボックス（付属品）

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



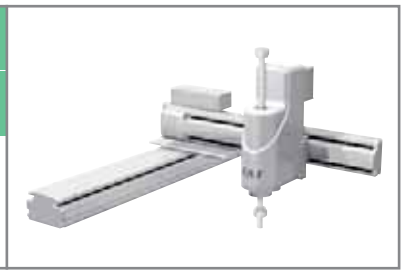

ご注意
ブレーキボックスには DC24V（max1A）の電源が必要です。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z- 回転 4 軸組合せ XY2 軸＋ ZR ユニット
# ICSPA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z- 回転 4 軸組合せ XY2 軸＋ ZR ユニット 高精度仕様

■型式項目 □ － BE□HZRM - □ - □ □ － □ □ － □ B － □B□ － T2 － □ － □ - □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | 1軸目ストローク・オプション | 2軸目ストローク・オプション | 3軸目ストローク・オプション | 4軸目動作範囲・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y軸ケーブル配線 | Z軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSA4:標準4軸仕様<br>ICSPA4:高精度4軸仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 30:300mm ～ 100:1000mm (100mm 毎) | 20:200mm ～ 70:700mm (100mm 毎) | 20:200mm | 36:360 度 | T2:XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | 下記型式内記号説明参照 | |
| | | | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | 下記オプション表参照 | | | | |



※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

※【　】内は高精度仕様となります。

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※ 1） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE1HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 2 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE2HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 3 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE3HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 4 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE4HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| インクリ | 1 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE1HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 2 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE2HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 3 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE3HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |
| | 4 | H | ICSA4【ICSPA4】-BE4HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧ |

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。　※上記型式の①～⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブソリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。（別売り）
アブソリュートリセット調整治具（型式 :JG-ZRM）

## 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 30：300mm ～ 100：1000mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 20：200mm |
| ④ | R 軸動作範囲 | 36：360 度 |
| ⑤ | 適応コントローラ | T2：XSEL-P/Q |
| ⑥ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：長さ指定 |
| ⑦ | Y 軸ケーブル配線 | CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |
| ⑧ | Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア<br>CTM：ケーブルベア M サイズ<br>CTL：ケーブルベア L サイズ<br>CTXL：ケーブルベア XL サイズ |

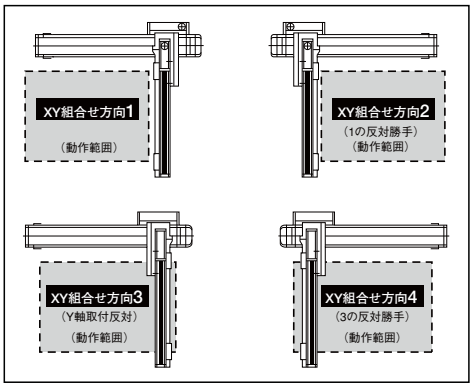
※上記は左記型式内の⑧～①の内容を表しています。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 |
| ブレーキ | B | → P602 |
| クリープセンサ | C | → P602 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 |

## XY 組合せ方向




## 共通仕様

※【　】内は高精度仕様となります。

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C 10【転造 C5 相当】 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.02mm【± 0.01mm】 |
| ロストモーション | 0.05mm 以下【0.02mm 以下】 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| 回転軸モータ出力 | 200W |
| 回転軸許容慣性モーメント(注 3) | 0.03kg・㎡ |
| 回転軸許容トルク | 3.8N・m |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

## 軸構成

※【　】内は高精度仕様となります。

| 軸名称 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-（ストローク） | → P48 |
| Y 軸 | ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-（ストローク） | → P44 |
| Z 軸／回転軸 | ZR-M-□-200-20-200-T2-＊-B-△ | → P99 |

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※ Z 軸／回転軸のエンコーダ種類が I（インクリ）の場合は、△に L が入ります。

**ご注意**

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。
最長20mまで対応可能です。
(注3)使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注5)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSA4【ICSPA4】-BE □ HZRM

## 可搬質量（kg）（注4）

■ BE □ HZRM

| | | Y軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z軸ストローク | 200 | 定格 2.0kg（加減速 0.3G 時）<br>最大 6.0kg（加減速 0.1G 時） | | | | | |

## ストローク別最高速度（mm/s）（注5）

■ BE □ HZRM

| | ストローク | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
| X軸 | – | – | 1200 | | | | | | 920 | 765 |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – | – |

| | ストローク 200mm |
|---|---|
| Z軸 | 1256mm/s |

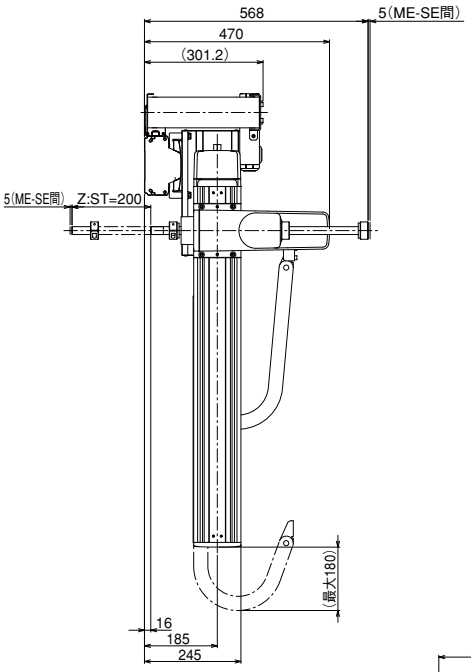
| | ストローク ± 360 度 |
|---|---|
| 回転軸 | 2200 度 /s |

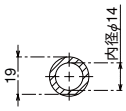
## 寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

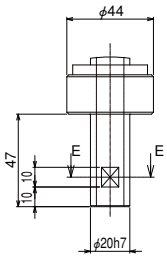
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS



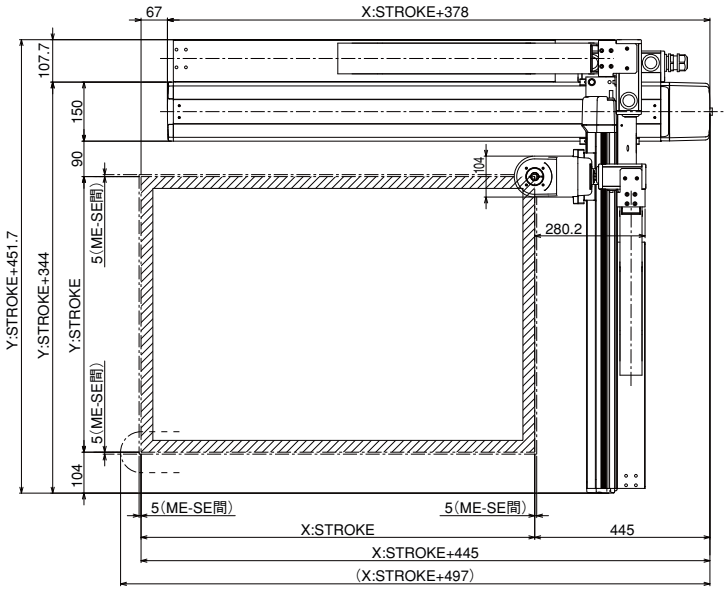



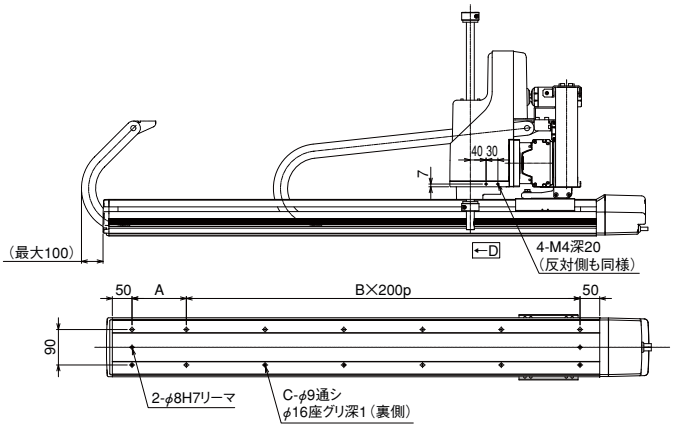

断面図E-E




矢視 D: 先端部 詳細

※下図ケーブルベア寸法は Y 軸用が CTM、ZR 軸用が CT の場合です。
（Y 軸用には CT は使用出来ません）



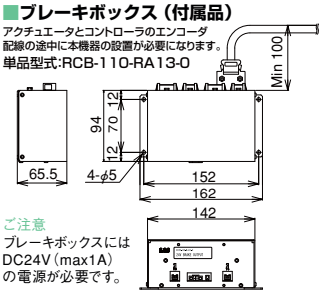




※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| Xストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 | 238 | 138 |
| B | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| C | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 |

### ■ブレーキボックス（付属品）

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0

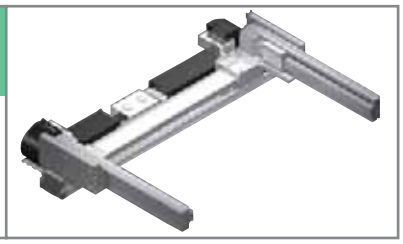



ご注意
ブレーキボックスには DC24V（max1A）の電源が必要です。

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSPA4-B3N1H

直交ロボット　ナット回転型＋ ISA4 軸（2 軸× 2）組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸マルチスライダ高速タイプ



■型式項目　ICSPA4 — B3N1H — □ – □□ – □□ – T2 – □ — □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク・オプション | Y1 軸/Y2 軸ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA4:高精度4軸（2軸＋2軸）仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 25:250mm ～ 225:2250mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA4-B3N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| インクリ | 1 | ICSPA4-B3N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |

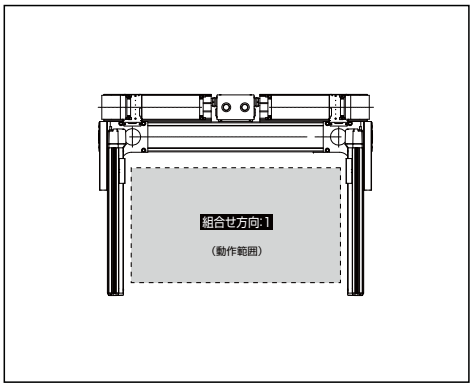
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm<br>～<br>225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 2400 | | | | | | | |
| Y1 軸、Y2 軸 | 1200 | | | | | | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.4 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.5 | 7.7 | 6.8 | 5.9 | 4.9 | 4.0 | 3.1 |
| | 0.6 | 3.2 | 2.3 | 1.4 | – | – | – |
| | 0.7 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.8 | – | – | – | – | – | – |
| | 0.9 | – | – | – | – | – | – |
| | 1.0 | – | – | – | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

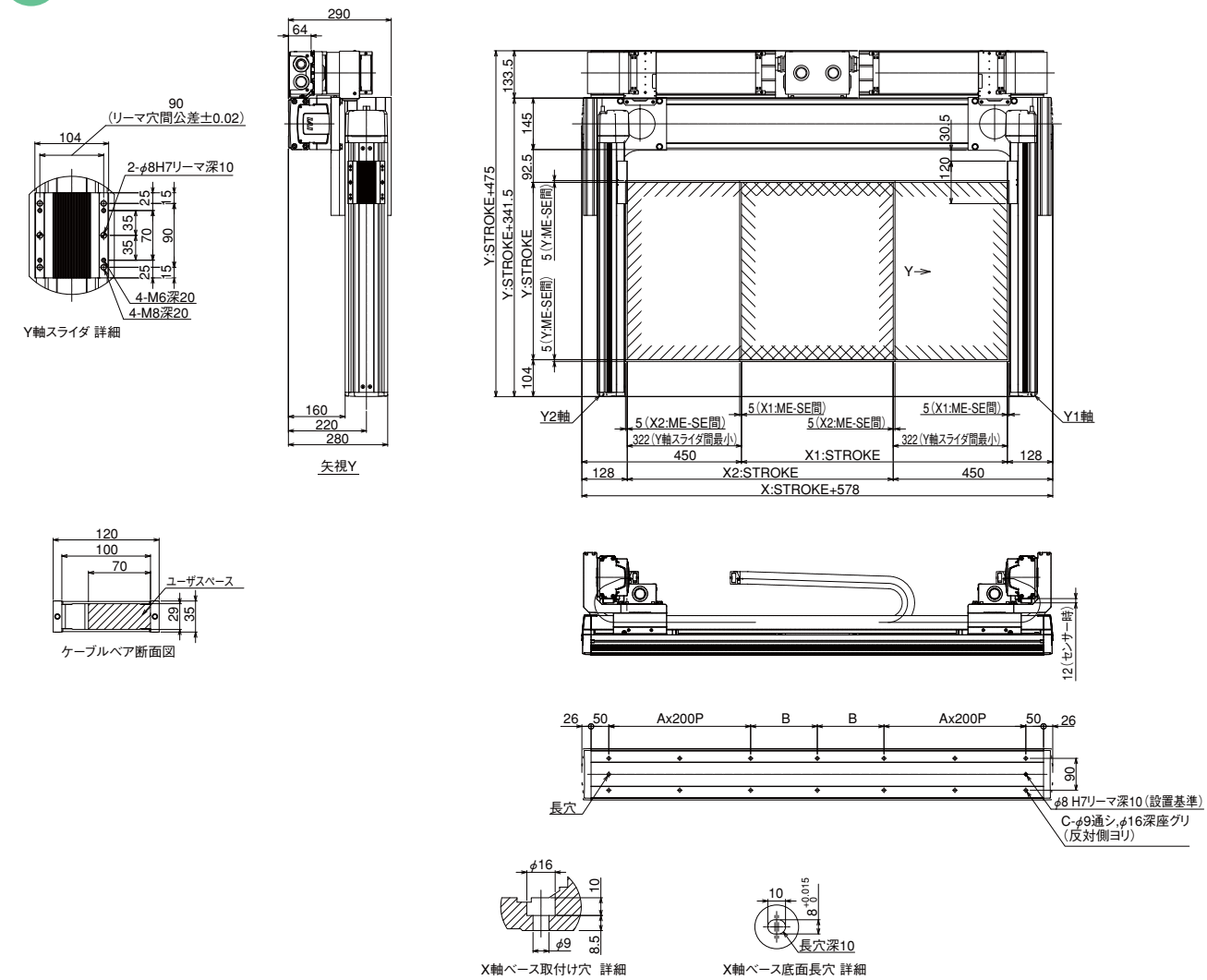
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA4-B3N1H

## 寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元 CAD　RoHS

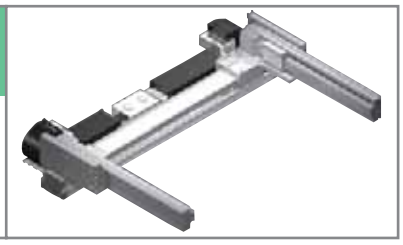



| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

# ICSPA4-B3N1M

直交ロボット　ナット回転型＋ ISA4 軸（2 軸× 2）組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸マルチスライダ中速タイプ



■型式項目　ICSPA4 ── B3N1M ── □ － □ □ － □ □ － T2 － □ ── □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク・オプション | Y1 軸/Y2 軸ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA4:高精度4軸（2軸＋2軸）仕様 | 下記型式内容表参照 | A:アブソリュート仕様<br>I:インクリメンタル仕様 | 25:250mm ～ 225:2250mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 70:700mm（50mm 毎）<br>下記オプション表参照 | T2:SCON<br>XSEL-P/Q | 3L:3m<br>5L:5m<br>□L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| アブソ | 1 | ICSPA4-B3N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |
| インクリ | 1 | ICSPA4-B3N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④ |

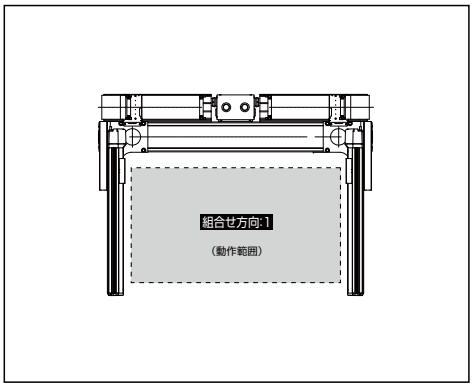
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm<br>～<br>225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm<br>～<br>70：700mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | 1300 | | | | | | | |
| Y1 軸、Y2 軸 | 1200 | | | | | | | – | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| 加速度 | 0.3 | 40.0 | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.4 | 30.0 | 30.0 | 30.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 |
| | 0.5 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 21.6 | 19.3 |
| | 0.6 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 18.0 | 17.5 | 16.6 |
| | 0.7 | 15.3 | 14.9 | 14.0 | 13.0 | 12.1 | 11.2 |
| | 0.8 | 12.2 | 11.3 | 10.4 | 9.4 | 8.5 | 7.6 |
| | 0.9 | 9.5 | 8.6 | 7.7 | 6.7 | 5.8 | 4.9 |
| | 1.0 | 6.8 | 5.9 | 5.0 | – | – | – |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

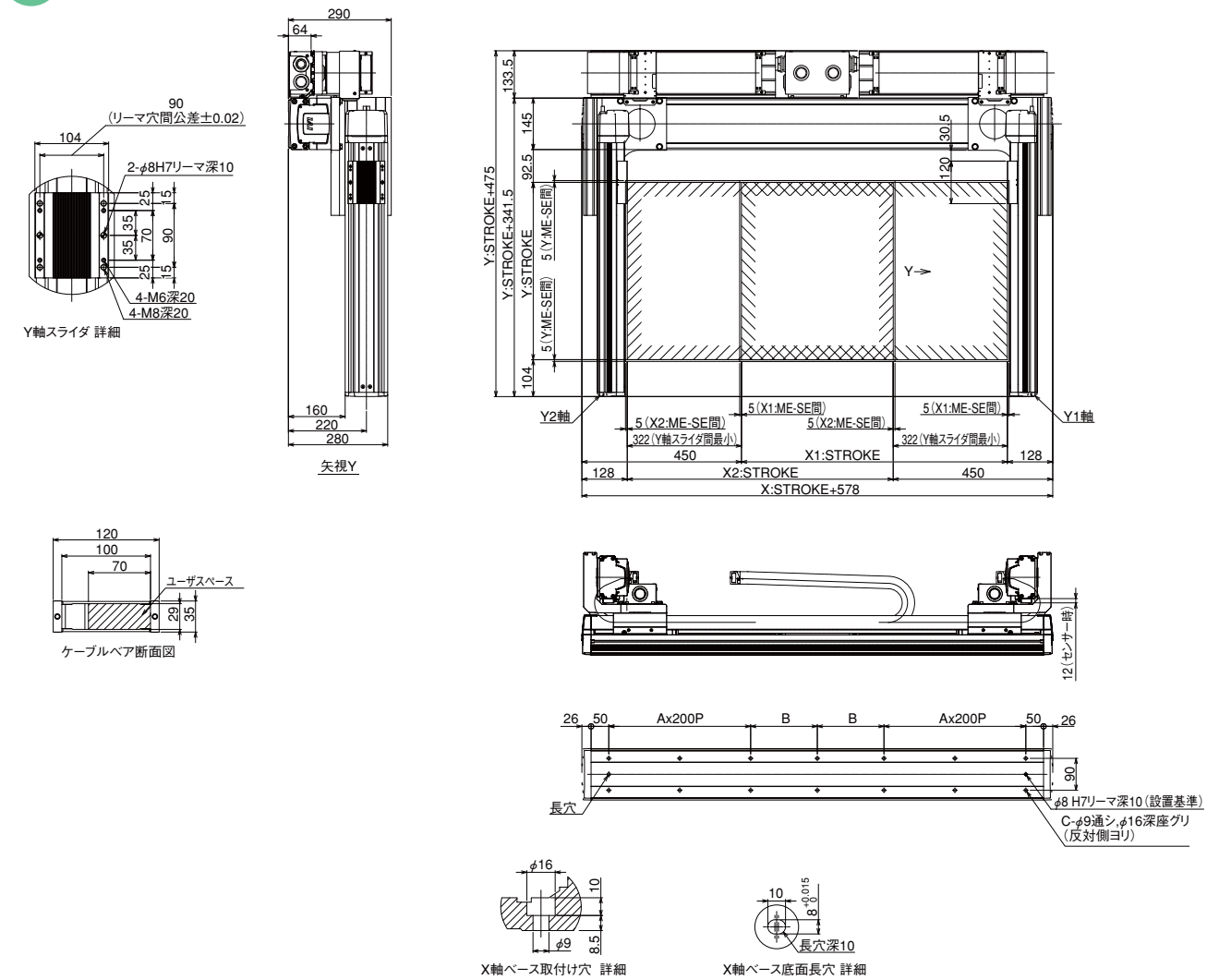
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA4-B3N1M

## 寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元 CAD　RoHS

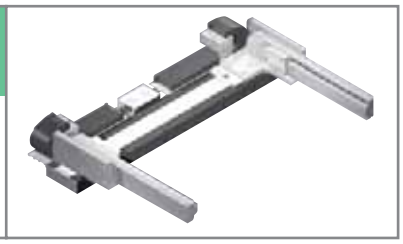



| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

# ICSPA4-B2L1H

直交ロボット　大型リニア＋ISA4 軸（2 軸× 2）組合せ
XYB（Y 軸ベース固定）X 軸マルチスライダタイプ



■型式項目　ICSPA4 ― B2L1H ― □ ― □□ ― □□ ― T2 ― □ ― □

| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | X 軸ストローク・オプション | Y1 軸/Y2 軸ストローク・オプション | 適応コントローラ | ケーブル長 | Y 軸ケーブル配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ICSPA4:高精度4軸（2軸+2軸）仕様 | 下記型式内容表参照 | I:インクリメンタル仕様 | 73:730mm ～ 383:3835mm（135mm 毎） 下記オプション表参照 | 20:200mm ～ 40:400mm（50mm 毎） 下記オプション表参照 | T2:SCON XSEL-P/Q | 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定 | CT:ケーブルベア |

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | 型式 |
|---|---|---|
| インクリ | 1 | ICSPA4-B2L1H-I-①L-②AQ-T2-③-④ |

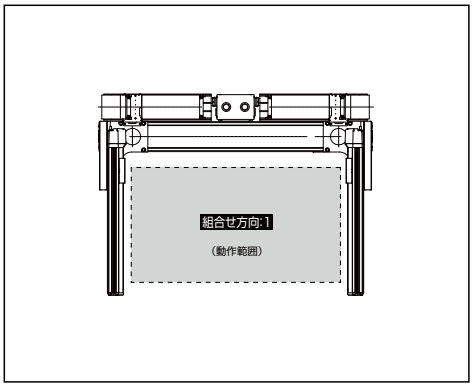
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 73：730mm ～ 383：3835mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 40：400mm |
| ③ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m 5L：5m □L：□m |
| ④ | Y 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | Y 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y 軸限定 |
| クリープセンサ | C | → P602 | Y 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y 軸限定 |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SM-I-400-（ストローク）-T2-L-NT1 | → P182 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸：リニアサーボモータ |
| | Y 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸：± 0.005mm |
| | Y 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸：リニアガイド |
| | Y 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |

## ストローク別最高速度（mm/s）

| | 200 | 300 | 400 | 730 ～ 3835 |
|---|---|---|---|---|
| X 軸 | – | – | – | 2500 |
| Y 軸 | 1200 | | | – |

## 加速度別可搬質量（kg）（注 3）

| | | Y 軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 加速度 | X 軸 1.0G Y 軸 0.3G | 21.2 | 20.0 | 20.0 | 17.4 | 15.2 |

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

ご注意

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸が 0.3G です。
Y 軸は 1G まで動作可能ですが加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

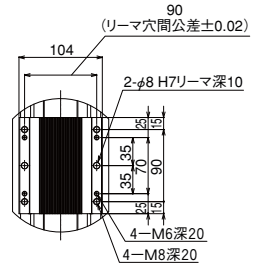
# ICSPA4-B2L □ H

## 寸法図

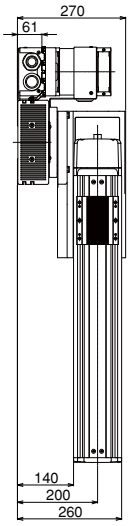
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

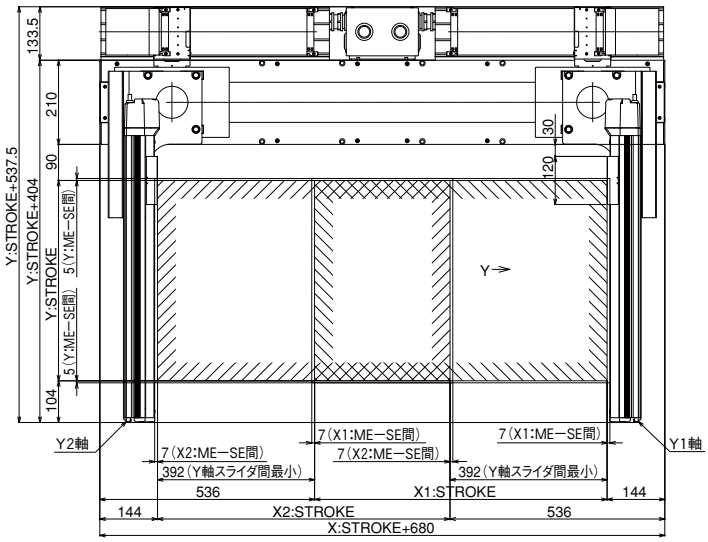
2次元CAD RoHS

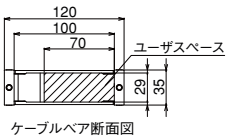
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



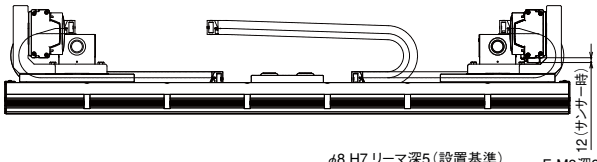

Y軸スライダ　詳細

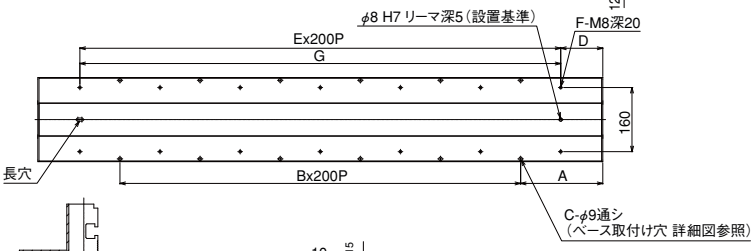


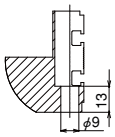



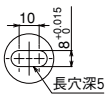

ケーブルベア断面図




X軸ベース取付け穴　詳細



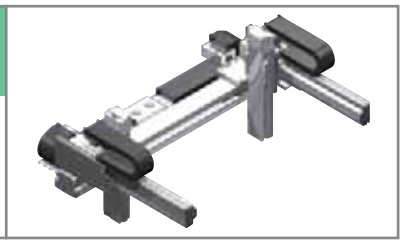

X軸ベース底面長穴　詳細

| Xストローク | 730 | 865 | 1000 | 1135 | 1270 | 1405 | 1540 | 1675 | 1810 | 1945 | 2080 | 2215 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2350 | 2485 | 2620 | 2755 | 2890 | 3025 | 3160 | 3295 | 3430 | 3565 | 3700 | 3835 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |

# ICSPA6-B3N1HB3□

直交ロボット　ナット回転型６軸（３軸＋３軸）組合せ
Ｘ軸マルチスライダ高速タイプ　Ｚ軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B3N1HB3□－ □ - □ □ - □ □ - □ □ － T2 － □ - □ - □

シリーズ　－　タイプ　－エンコーダ種類－X軸ストローク－オプション－Y1軸/Y2軸ストローク－オプション－Z1軸/Z2軸ストローク－オプション－適応コントローラ－ケーブル長－Y軸ケーブル配線－Z軸ケーブル配線

ICSPA6:高精度6軸（3軸＋3軸）仕様
下記型式内容表参照
A:アブソリュート仕様
I:インクリメンタル仕様
25:250mm ～ 225:2250mm（50mm毎）
下記オプション表参照
20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）
下記オプション表参照
10:100mm ～ 50:500mm（50mm毎）
下記オプション表参照
T2:SCON
XSEL-P/Q
3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定
CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA6-B3N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA6-B3N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA6-B3N1HB3H-I-①AQRT-②AQ- ③ AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA6-B3N1HB3M-I-①AQRT-②AQ- ③ AQB-T2-④-⑤ |

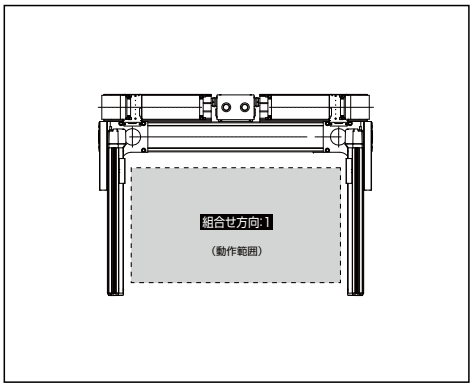
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm ～ 225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| ＡＱシール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |
| Z2 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B3N1HB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B3N1HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 9.0 | | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

■ B3N1HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.2 | 10.2 | 9.2 | 8.2 | 7.2 | 6.2 |
| ～200 | 10.2 | 9.3 | 8.3 | 7.2 | 6.2 | 5.2 |
| ～300 | 9.0 | 8.3 | 7.3 | 6.2 | 5.2 | 4.2 |
| ～400 | 8.2 | 7.3 | 6.3 | 5.2 | 4.2 | 3.2 |
| ～500 | 7.1 | 6.2 | 5.2 | 4.1 | 3.1 | 2.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B3N1HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 2400 | | | | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | | – | – | – | – |

■ B3N1HB3M

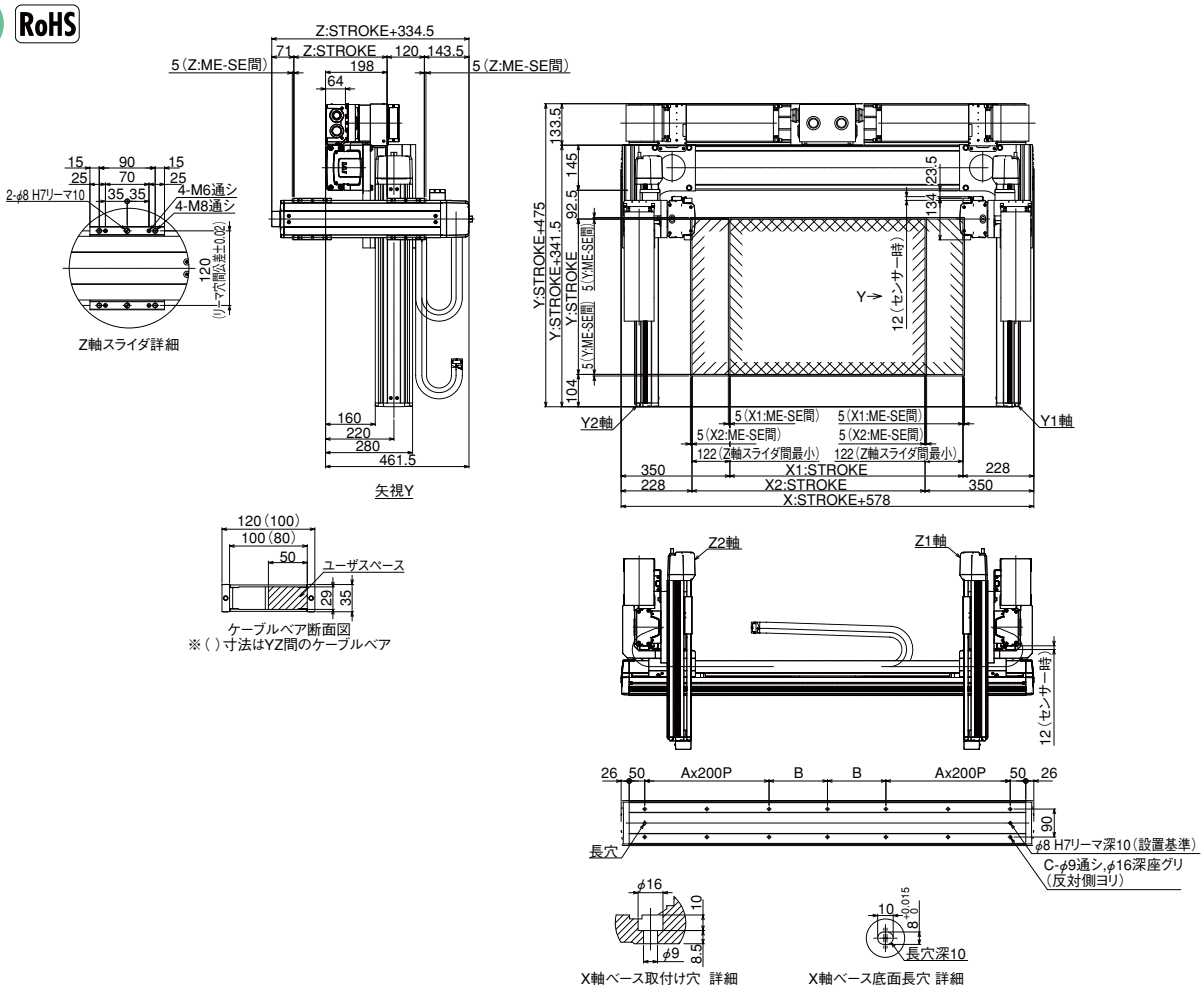
| | ストローク 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 2400 | | | | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

2次元CAD　RoHS

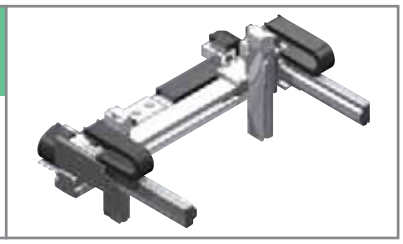



| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

# ICSPA6-B3N1MB3□

直交ロボット　ナット回転型６軸（３軸＋３軸）組合せ
Ｘ軸マルチスライダ中速タイプ　Ｚ軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B3N1MB3□－ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 － □ - □ - □

シリーズ　ICSPA6:高精度6軸（3軸＋3軸）仕様
タイプ　下記型式内容表参照
エンコーダ種類　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
X軸ストローク　25:250mm ～ 225:2250mm（50mm毎）
X軸オプション　下記オプション表参照
Y1軸/Y2軸ストローク　20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）
Y1軸/Y2軸オプション　下記オプション表参照
Z1軸/Z2軸ストローク　10:100mm ～ 50:500mm（50mm毎）
Z1軸/Z2軸オプション　下記オプション表参照
適応コントローラ　T2:SCON　XSEL-P/Q
ケーブル長　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
Y軸ケーブル配線　CT:ケーブルベア（標準）
Z軸ケーブル配線

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | H | ICSPA6-B3N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA6-B3N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | H | ICSPA6-B3N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA6-B3N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

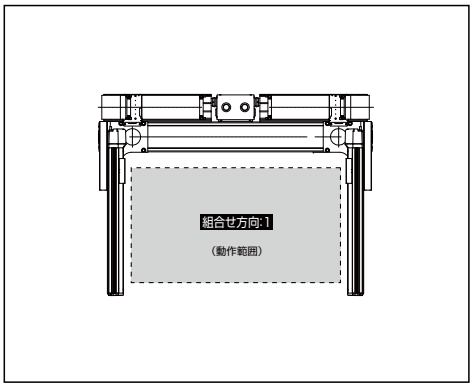
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm ～ 225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 50：500mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| ＡＱシール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20mm〈10mm〉 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |
| Z2 軸 | ISPA-MXM-①-200-20〈10〉-(ストローク)-T2-AQ-B | → P41 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B3N1MB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B3N1MB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | | | 8.9 |
| ～200 | 9.0 | | | | | 7.9 |
| ～300 | 9.0 | | | | | 6.9 |
| ～400 | 9.0 | | | | | 5.9 |
| ～500 | 9.0 | | | | | 4.8 |

■ B3N1MB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 19.0 | | | 17.0 | 12.6 | 8.9 |
| ～200 | 19.0 | | | 16.1 | 11.6 | 7.9 |
| ～300 | 19.0 | | | 15.1 | 10.6 | 6.9 |
| ～400 | 19.0 | | | 14.1 | 9.6 | 5.9 |
| ～500 | 19.0 | | 18.8 | 13.0 | 8.5 | 4.8 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B3N1MB3H

| | ストローク 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1300 | | | | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z軸 | 1200 | | | | | | – | – | – | – |

■ B3N1MB3M

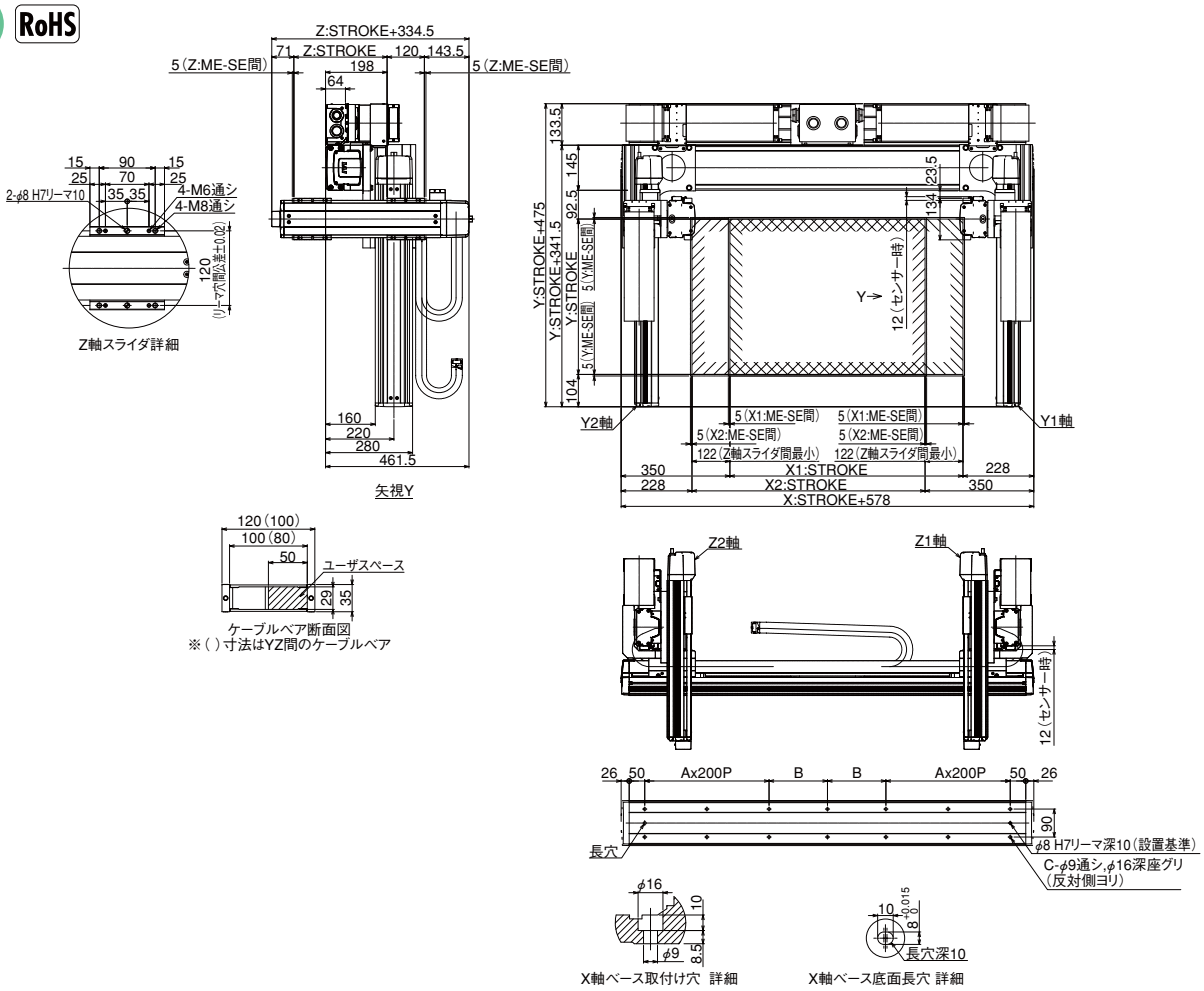
| | ストローク 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1300 | | | | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



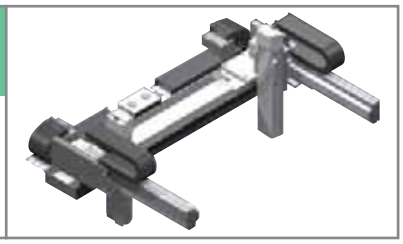

| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

# ICSPA6-B2L1HB3□

直交ロボット　大型リニア＋ISA6 軸（3 軸×2）組合せ
X 軸マルチスライダタイプ　Z 軸ベース固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B2L1HB3□－ □ - □ □ - □ □ - □ □ － T2 － □ - □ - □

シリーズ　ICSPA3:高精度3軸仕様
タイプ　下記型式内容表参照
エンコーダ種類　I：インクリメンタル仕様
X軸ストロークオプション　73:730mm ～ 383:3835mm（135mm毎）　下記オプション表参照
Y軸ストロークオプション　20:200mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照
Z軸ストロークオプション　10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照
適応コントローラ　T2:SCON　XSEL-P/Q
ケーブル長　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
Y軸ケーブル配線　CT:ケーブルベア（標準）
Z軸ケーブル配線

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| インクリ | 1 | H | ICSPA6-B2L1HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |
| | | M | ICSPA6-B2L1HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤ |

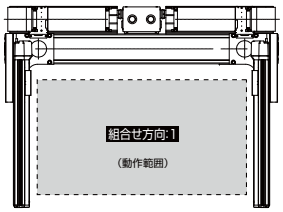
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 73：730mm ～ 383：3835mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | Y/Z 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸　：リニアサーボモータ |
| | Y/Z 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸　：± 0.005mm |
| | Y/Z 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸　：リニアガイド |
| | Y/Z 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸　：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y/Z 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/20〈10〉mm |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SM-I-400-（ストローク）-T2-L-NT1 | → P182 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MXM-I-200-20〈10〉-（ストローク）-T2-AQ-B | → P41 |
| Z2 軸 | ISPA-MXM-I-200-20〈10〉-（ストローク）-T2-AQ-B | → P41 |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸 /Z 軸が 0.3G です。
Y 軸は 1G まで動作可能ですが加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B2L1HB3 □

## 可搬質量（kg）

■ B2L1HB3H

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 9.0 | | | 7.2 | 5.0 |
| ～200 | 9.0 | 8.9 | | 6.3 | 4.0 |
| ～300 | 9.0 | 7.9 | | 5.3 | 3.0 |
| ～400 | 8.2 | 6.9 | | 4.3 | 2.0 |

■ B2L1HB3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 11.2 | 9.0 | | 7.2 | 5.0 |
| ～200 | 10.2 | 8.9 | | 6.3 | 4.0 |
| ～300 | 9.2 | 7.9 | | 5.3 | 3.0 |
| ～400 | 8.2 | 6.9 | | 4.3 | 2.0 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B2L1HB3H

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 730～3835 |
|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – |
| Z軸 | 1200 | | | | – |

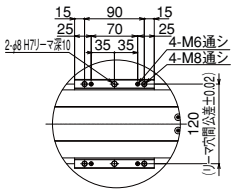
■ B2L1HB3M

| | ストローク 100 | 200 | 300 | 400 | 730～3835 |
|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y軸 | – | 1200 | | | – |
| Z軸 | 600 | | | | – |

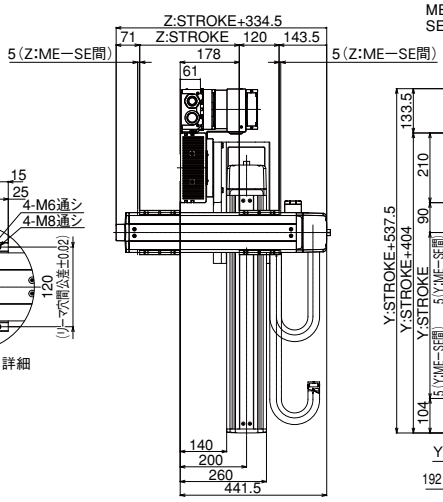
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

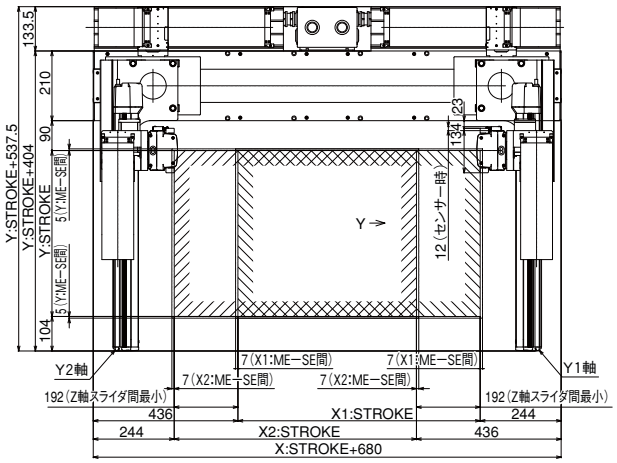
2次元CAD　RoHS

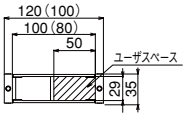


Z軸スライダ　詳細

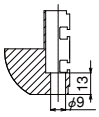



ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

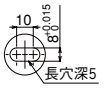


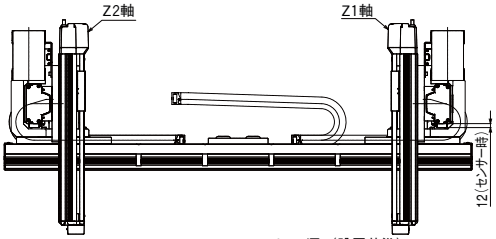
ケーブルベア断面図
※( )寸法はYZ間のケーブルベア

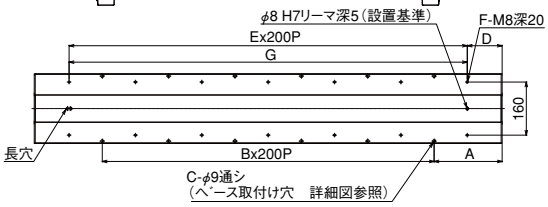


X軸ベース取付け穴　詳細



X軸ベース底面長穴　詳細



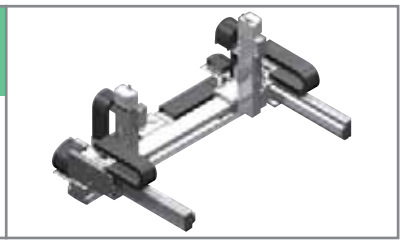




| Xストローク | 730 | 865 | 1000 | 1135 | 1270 | 1405 | 1540 | 1675 | 1810 | 1945 | 2080 | 2215 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2350 | 2485 | 2620 | 2755 | 2890 | 3025 | 3160 | 3295 | 3430 | 3565 | 3700 | 3835 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |

# ICSPA6-B3N1HS3M

直交ロボット　ナット回転型６軸（３軸＋３軸）組合せ
Ｘ軸マルチスライダ高速タイプ　Ｚ軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B3N1HS3M－ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 － □ - □ - □

シリーズ　ICSPA6:高精度6軸（3軸＋3軸）仕様
タイプ　下記型式内容表参照
エンコーダ種類　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
X軸ストロークオプション　25:250mm ～ 225:2250mm（50mm毎）　下記オプション表参照
Y1軸/Y2軸ストロークオプション　20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）　下記オプション表参照
Z1軸/Z2軸ストロークオプション　10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照
適応コントローラ　T2:SCON　XSEL-P/Q
ケーブル長　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
Y軸ケーブル配線　CT:ケーブルベア（標準）
Z軸ケーブル配線

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA6-B3N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA6-B3N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

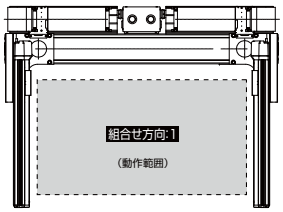
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm ～ 225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| ＡＱシール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/40mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |
| Z2 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B3N1HS3M

## 可搬質量（kg）

■ B3N1HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.5 | 10.5 | 9.5 | 8.4 | 7.5 | 6.5 |
| | ～200 | 10.5 | 9.5 | 8.5 | 7.4 | 6.5 | 5.5 |
| | ～300 | 9.5 | 8.5 | 7.5 | 6.4 | 5.5 | 4.5 |
| | ～400 | 8.4 | 7.4 | 6.5 | 5.4 | 4.4 | 3.4 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B3N1HS3M

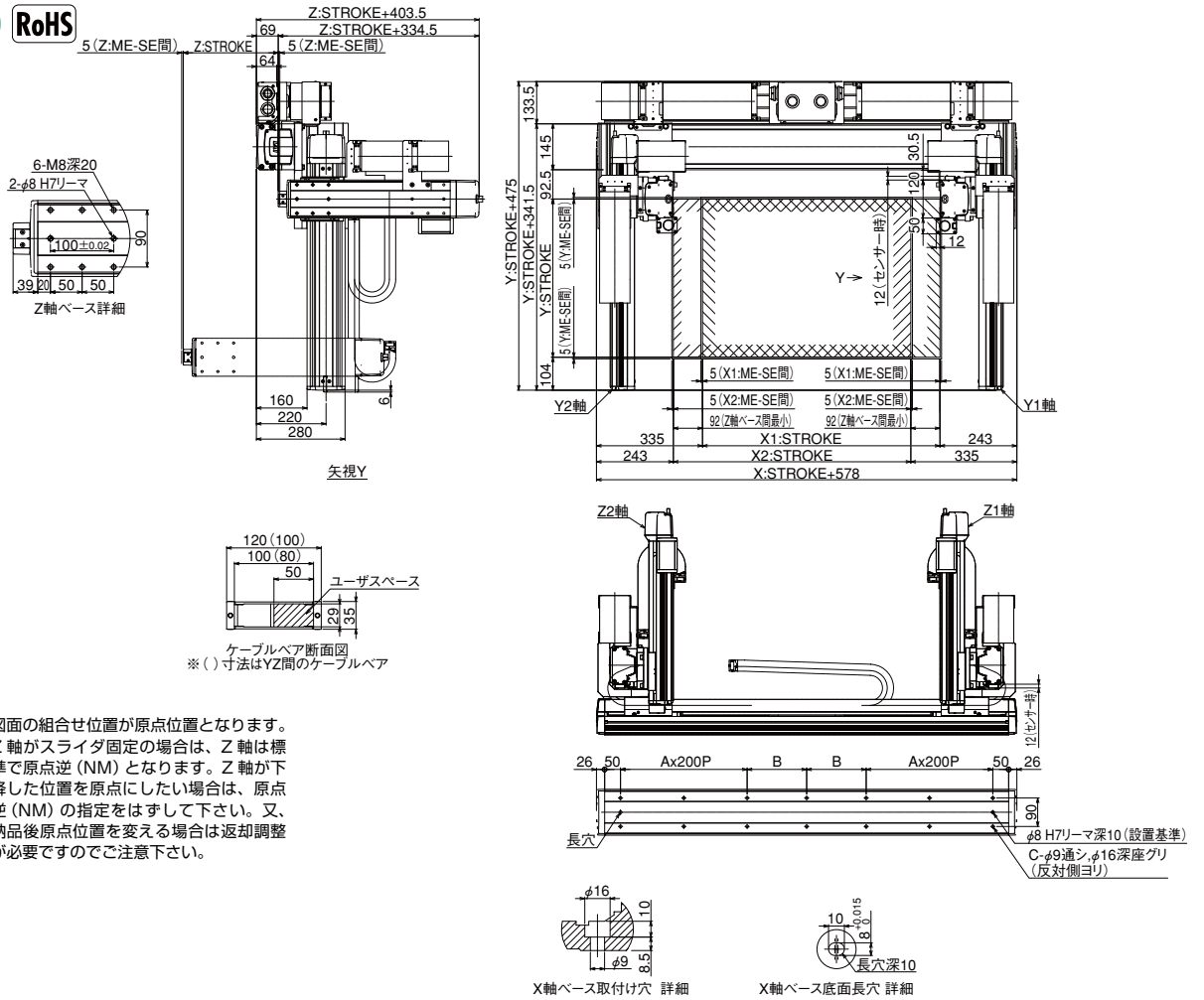
| | ストローク | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
| X 軸 | – | – | 2400 | | | | | | |
| Y 軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z 軸 | 600 | | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

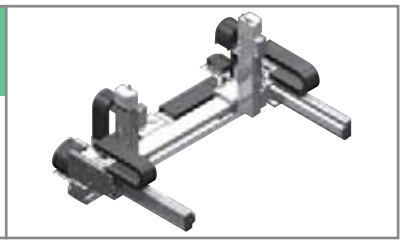
| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSPA6-B3N1MS3M

直交ロボット　ナット回転型６軸（３軸＋３軸）組合せ
Ｘ軸マルチスライダ中速タイプ　Ｚ軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B3N1MS3M－ □ - □ □ - □ □ - □ □ － T2 － □ - □ - □

シリーズ　ICSPA6:高精度6軸（3軸＋3軸）仕様
タイプ　下記型式内容表参照
エンコーダ種類　A:アブソリュート仕様　I:インクリメンタル仕様
X軸ストローク　25:250mm ～ 225:2250mm（50mm毎）
X軸オプション　下記オプション表参照
Y1軸/Y2軸ストローク　20:200mm ～ 70:700mm（50mm毎）
Y1軸/Y2軸オプション　下記オプション表参照
Z1軸/Z2軸ストローク　10:100mm ～ 40:400mm（50mm毎）
Z1軸/Z2軸オプション　下記オプション表参照
適応コントローラ　T2:SCON　XSEL-P/Q
ケーブル長　3L:3m　5L:5m　□L:長さ指定
Y1軸ケーブル配線　CT:ケーブルベア（標準）
Z1軸ケーブル配線

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| アブソ | 1 | M | ICSPA6-B3N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |
| インクリ | 1 | M | ICSPA6-B3N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

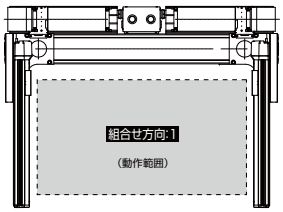
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 25：250mm ～ 225：2250mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 70：700mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 40：400mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| ＡＱシール | AQ | → P602 | 標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| ボール保持機構付ガイド | RT | → P602 | X 軸標準装備 |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | ベース一体型 |
| ベース | 材質：アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W/20mm |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT | → P79 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |
| Z2 軸 | ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM | → P46 |

※上記型式の①には A（アブソ）か I（インクリ）が入ります。
注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B3N1MS3M

## 可搬質量（kg）

■ B3N1MS3M

| Z軸ストローク | Y軸ストローク 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 100 | 13.0 | | | | | 9.1 |
| ～200 | 11.7 | | | | | 8.1 |
| ～300 | 10.7 | | | | | 7.1 |
| ～400 | 9.7 | | | | | 6.1 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

■ B3N1MS3M

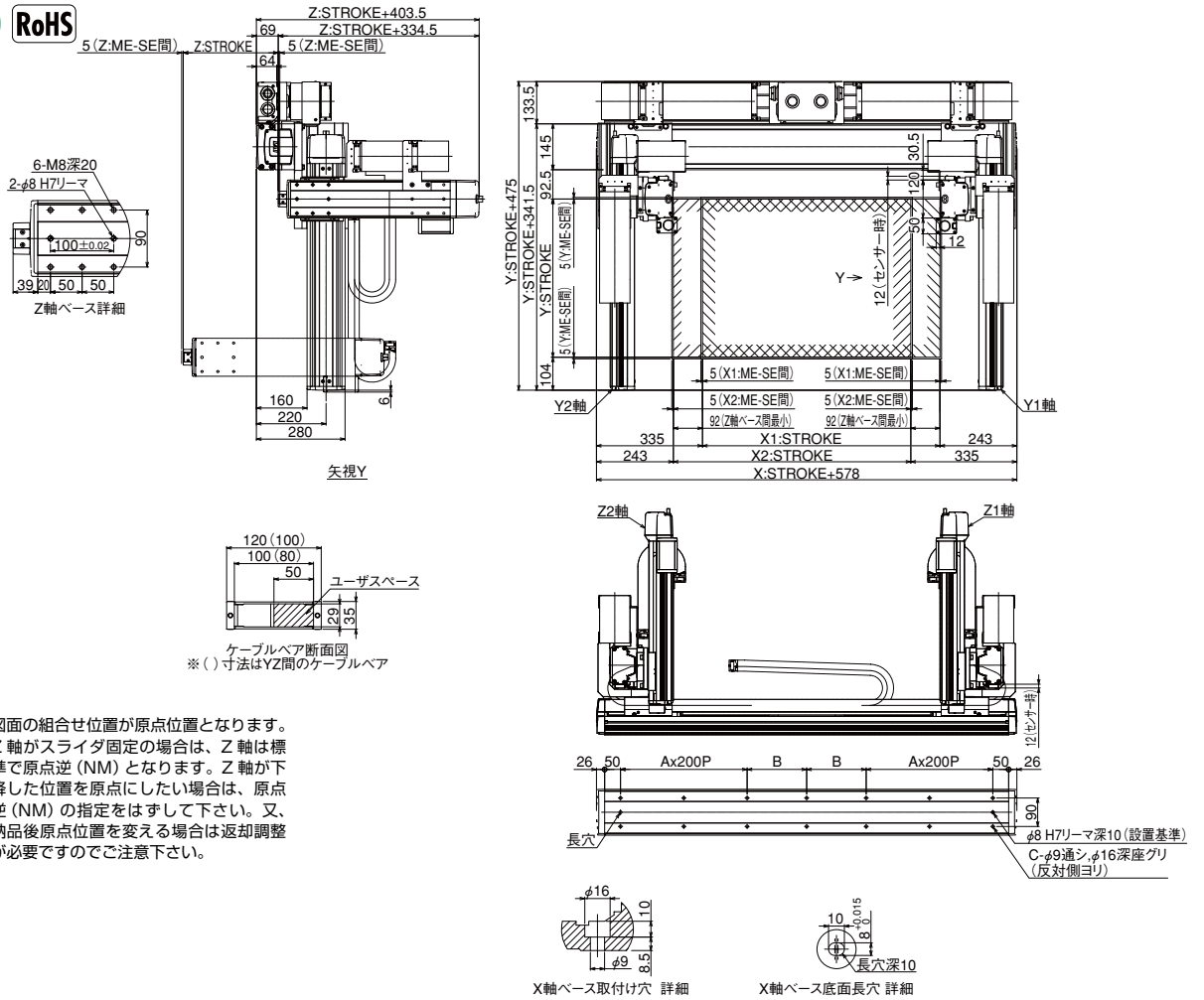
| | ストローク 100 | 200 | 250 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800～2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| X軸 | – | – | 1300 | | | | | | |
| Y軸 | – | 1200 | | | | | | – | – |
| Z軸 | 600 | | | | | – | – | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

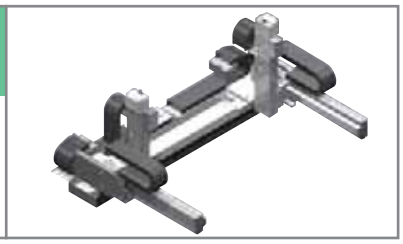
| Xストローク | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| B | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 113 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 |
| C | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 18 |

| Xストローク | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 |
| B | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 | 163 | 188 | 213 | 238 | 263 | 288 | 313 | 138 |
| C | 18 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 26 | 30 |

IA単軸ロボット
リニアサーボアクチュエータ
クリーンルーム対応
防滴対応
直交ロボット
テーブルトップ型ロボット
IXスカラロボット
コントローラ
技術資料インフォメーション
IK2
IK3
ICSA2 ICSPA2
ICSA3 ICSPA3
ICSA4 ICSPA4
ICSPA6

# ICSPA6-B2L1HS3M

直交ロボット　大型リニア＋ISA6 軸（3 軸×2）組合せ
X 軸マルチスライダタイプ　Z 軸スライダ固定タイプ



■型式項目　ICSPA6 －B2L1HS3M－ □ - □ □ - □ □ - □ □ － T2 － □ - □ - □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　X軸ストロークオプション　Y軸ストロークオプション　Z軸ストロークオプション　高応コントローラ　ケーブル長　Y軸ケーブル配線　Z軸ケーブル配線

ICSPA3:高精度3軸仕様　下記型式内容表参照　I:インクリメンタル仕様　73:730mm ～ 383:3835mm（135mm毎）　下記オプション表参照　20:200mm ～ 40:400mm（50mm毎）　下記オプション表参照　10:100mm ～ 30:300mm（50mm毎）　下記オプション表参照　T2:SCON XSEL-P/Q　3L:3m 5L:5m □L:長さ指定　CT:ケーブルベア(標準)

※型式項目の内容は 293 ページをご参照下さい。

## 型式内容

| エンコーダ種類 | XY 組合せ方向（※） | Z 軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|---|
| インクリ | 1 | M | ICSPA6-B2L1HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤ |

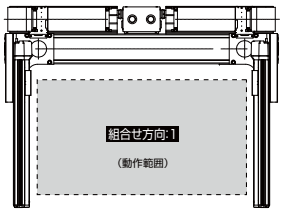
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

| 番号 | 内容 | 表記 |
|---|---|---|
| ① | X 軸ストローク（注 1） | 73：730mm ～ 383：3835mm |
| ② | Y 軸ストローク（注 1） | 20：200mm ～ 40：400mm |
| ③ | Z 軸ストローク（注 1） | 10：100mm ～ 30：300mm |
| ④ | ケーブル長（注 2） | 3L：3m<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑤ | Y 軸・Z 軸ケーブル配線 | CT：ケーブルベア |

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY 組合せ方向




## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 備考 |
|---|---|---|---|
| A Q シール | AQ | → P602 | Y/Z 軸標準装備 |
| ブレーキ | B | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |
| クリープセンサ | C | → P602 | Y/Z 軸限定 |
| 原点リミットスイッチ | L | → P602 | X 軸標準装備 |
| 原点逆仕様 | NM | → P602 | Y/Z 軸限定（Z 軸標準） |

## 共通仕様

| | |
|---|---|
| 駆動方式 | X 軸　：リニアサーボモータ |
| | Y/Z 軸：ボールネジ　転造 C5 相当 |
| 繰返し位置決め精度 | X 軸　：± 0.005mm |
| | Y/Z 軸：± 0.01mm |
| ロストモーション | 0.02mm 以下 |
| ガイド | X 軸　：リニアガイド |
| | Y/Z 軸：ベース一体型ガイド |
| ベース | X 軸　：材質アルミ　黒色アルマイト処理 |
| | Y/Z 軸：材質アルミ　白色アルマイト処理 |
| X 軸モータ出力／リード | 400W 相当 /（なし） |
| Y 軸モータ出力／リード | 200W/20mm |
| Z 軸モータ出力／リード | 200W/10mm |

※〈　〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

## 構成軸

| 構成軸 | 型式 | 参照頁 |
|---|---|---|
| X 軸 | LSA-W21SM-I-400-（ストローク）-T2-L-NT1 | → P182 |
| Y1 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Y2 軸 | ISPA-MYM-I-200-20-（ストローク）-T2-AQ | → P44 |
| Z1 軸 | ISPA-MZM-I-200-10-（ストローク）-T2-AQ-B-NM | → P46 |
| Z2 軸 | ISPA-MZM-I-200-10-（ストローク）-T2-AQ-B-NM | → P46 |

注）ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし（NT1）の仕様となります。

## 適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
（※）コントローラは、別途ご用意下さい。

**ご注意**

（注 1）ストロークは型式中では cm（センチメートル）表記となります。
（注 2）ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
（注 3）定格加速度は X 軸が 1G、Y 軸 /Z 軸が 0.3G です。
Y 軸は 1G まで動作可能ですが加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

# ICSPA6-B2L1HS3M

## 可搬質量（kg）

■ B2L1HS3M

| | | Y 軸ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| Z 軸ストローク | 100 | 11.5 | 10.2 | | 7.6 | 5.3 |
| | ～200 | 10.5 | 9.2 | | 6.6 | 4.3 |
| | ～300 | 9.5 | 8.2 | | 5.5 | 3.3 |

## ストローク別最高速度（mm/s）

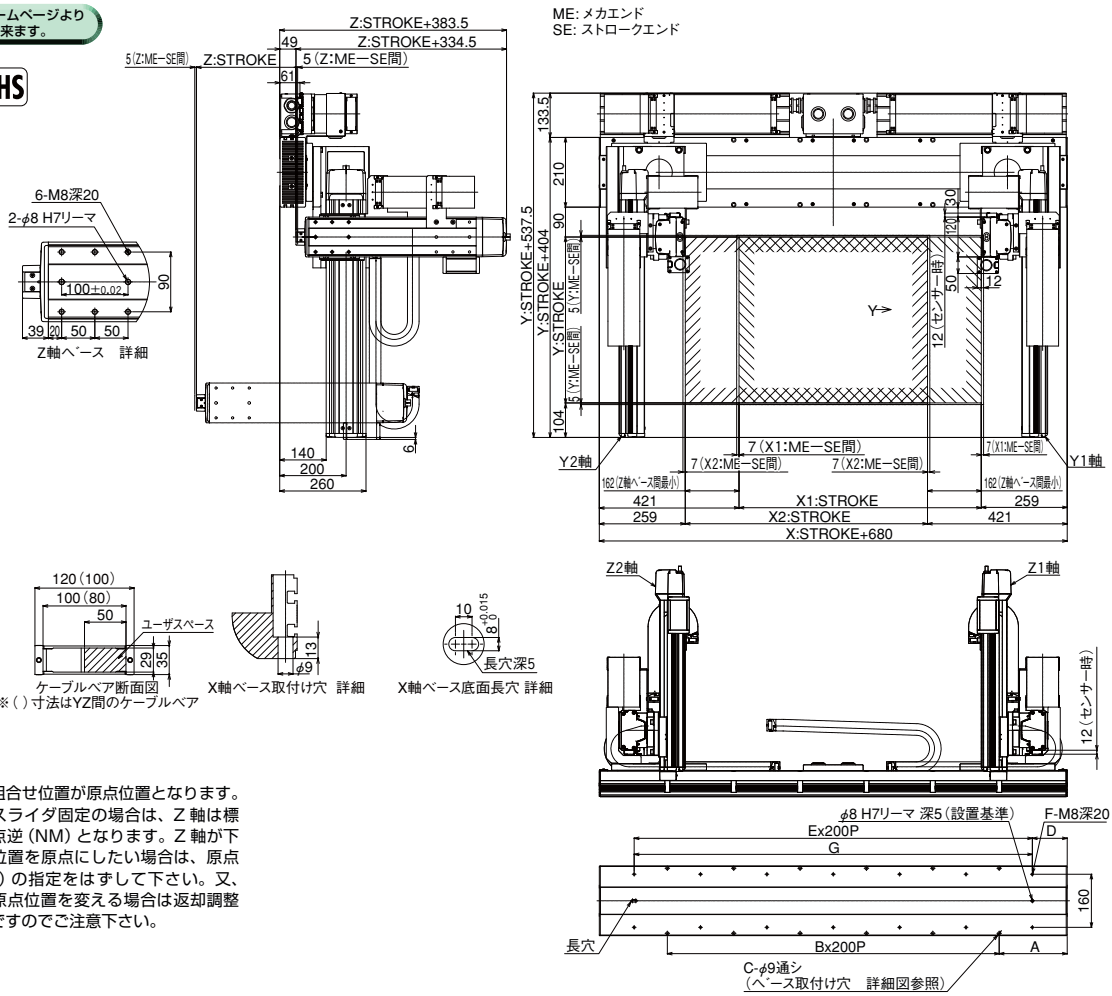
■ B2L1HS3M

| | ストローク | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 100 | 200 | 300 | 400 | 730～3835 |
| X 軸 | – | – | – | – | 2500 |
| Y 軸 | – | 1200 | | | – |
| Z 軸 | 600 | | | – | – |

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元 CAD　RoHS




※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆（NM）となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

| Xストローク | 730 | 865 | 1000 | 1135 | 1270 | 1405 | 1540 | 1675 | 1810 | 1945 | 2080 | 2215 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 205 | 72.5 | 140 | 207.5 | 75 | 142.5 | 210 | 77.5 | 145 | 212.5 | 80 | 147.5 |
| B | 5 | 7 | 7 | 7 | 9 | 9 | 9 | 11 | 11 | 11 | 13 | 13 |
| C | 12 | 16 | 16 | 16 | 20 | 20 | 20 | 24 | 24 | 24 | 28 | 28 |
| D | 105 | 172.5 | 40 | 107.5 | 175 | 42.5 | 110 | 177.5 | 45 | 112.5 | 180 | 47.5 |
| E | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 14 |
| F | 14 | 14 | 18 | 18 | 18 | 22 | 22 | 22 | 26 | 26 | 26 | 30 |
| G | 1200 | 1200 | 1600 | 1600 | 1600 | 2000 | 2000 | 2000 | 2400 | 2400 | 2400 | 2800 |

| Xストローク | 2350 | 2485 | 2620 | 2755 | 2890 | 3025 | 3160 | 3295 | 3430 | 3565 | 3700 | 3835 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | 215 | 82.5 | 150 | 217.5 | 85 | 152.5 | 220 | 87.5 | 155 | 222.5 | 90 | 157.5 |
| B | 13 | 15 | 15 | 15 | 17 | 17 | 17 | 19 | 19 | 19 | 21 | 21 |
| C | 28 | 32 | 32 | 32 | 36 | 36 | 36 | 40 | 40 | 40 | 44 | 44 |
| D | 115 | 182.5 | 50 | 117.5 | 185 | 52.5 | 120 | 187.5 | 55 | 122.5 | 190 | 57.5 |
| E | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 |
| F | 30 | 30 | 34 | 34 | 34 | 38 | 38 | 38 | 42 | 42 | 42 | 46 |
| G | 2800 | 2800 | 3200 | 3200 | 3200 | 3600 | 3600 | 3600 | 4000 | 4000 | 4000 | 4400 |