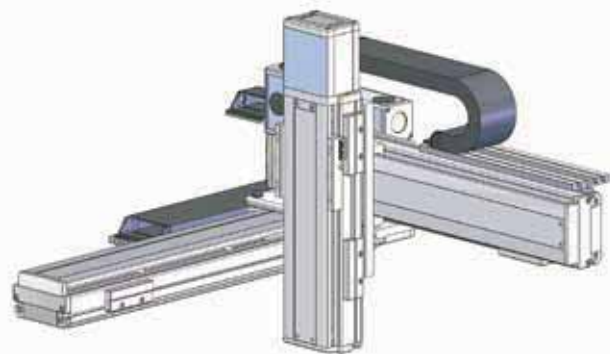


# 直交ロボット **ICSB/ICSPB**



代理店

# 直交ロボットICSAシリーズが全面リニューアル



ICSB/ICSPBシリーズは、単軸ロボットの組合せで使用頻度の高い2軸組合せ7種類、3軸組合せ7種類の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施した直交ロボットです。  
 納入後すぐに装置への組付けが可能ですので、設計及び組立作業の負荷を軽減します。

## ICSBシリーズ〈標準仕様〉 / ICSPBシリーズ〈高精度仕様〉

### 特長

#### 1 大幅性能アップ

従来機種ICSAシリーズに比べ、精度、可搬質量、加減速度が大幅向上。

##### 繰返し位置決め精度

標準仕様

±0.02mm → **±0.01mm**

高精度仕様

±0.01mm → **±0.005mm**

##### 可搬質量

片持ち3軸組合せ  
最大可搬質量

**19kg**  
→ **36.4kg**

##### 加減速度

定格加減速度

**0.3G → 0.4G**

最大加減速度

**1.0G → 1.2G**

#### 2 豊富なバリエーション

2軸と3軸にそれぞれ7種類の組合せパターンを設定し、軸サイズ、組合せ方向を含めると合計834種類のバリエーションから選択が可能です。

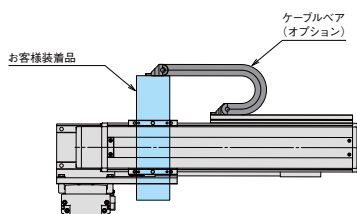
2軸組合せ  
**226**  
種類

3軸組合せ  
**608**  
種類

#### 3 お客様装着品用ケーブルベアを設定

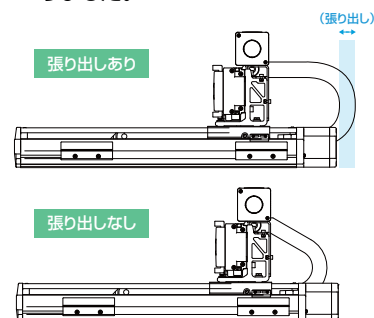
XYB/XYBGタイプに、お客様が装着される機器配線用のケーブルベアをオプション設定しました。

詳細は→P14



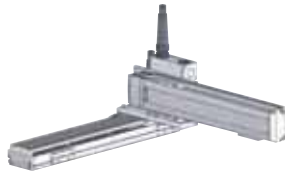
#### 4 ケーブルベア張出しなし

ケーブルベア取付位置の変更により、本体からの張出しがなくなり、周辺機器との干渉を気にする必要がなくなりました。



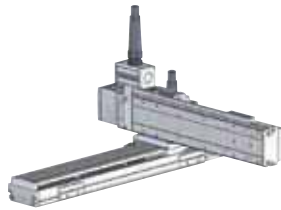
## バリエーション

### 2軸組合せ



Y軸ベース固定

**XYBタイプ**  
(→P17)



Y軸スライダ固定

**XYSタイプ**  
(→P57)



Z軸直立固定

**XZタイプ**  
(→P71)



Z軸スライダ固定

**YZSタイプ**  
(→P87)



Z軸ベース固定

**YZBタイプ**  
(→P97)



Y軸平置きガントリ固定

**XYGタイプ**  
(→P109)



Y軸横立てガントリ固定

**XYBGタイプ**  
(→P113)

### 3軸組合せ



Y軸ベース固定  
Z軸ベース固定

**XYB+Zベース固定タイプ**  
(→P135)



Y軸ベース固定  
Z軸スライダ固定

**XYB+Zスライダ固定タイプ**  
(→P189)



Z軸直立固定  
Y軸スライダ固定

**XZ+Yスライダ固定タイプ**  
(→P225)



Y軸平置きガントリ固定  
Z軸ベース固定

**XYG+Zベース固定タイプ**  
(→P229)



Y軸平置きガントリ固定  
Z軸スライダ固定

**XYG+Zスライダ固定タイプ**  
(→P241)



Y軸横立てガントリ固定  
Z軸ベース固定

**XYBG+Zベース固定タイプ**  
(→P253)



Y軸横立てガントリ固定  
Z軸スライダ固定

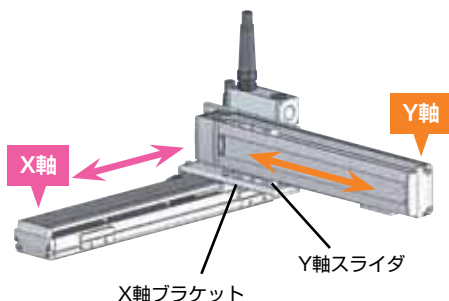
**XYBG+Zスライダ固定タイプ**  
(→P285)

## 2軸組合せ タイプの種類説明

使用頻度の高い7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

→P17



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。

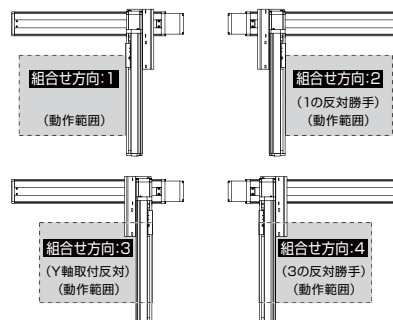
#### ●ポイント1

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

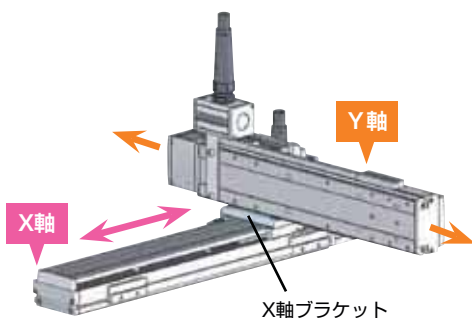
Y軸の配線処理を、自立ケーブル、ケーブルベアの2種類から選択出来ます。

#### ●組合せ方向



### 2 YYS(Y軸スライダ固定)タイプ

→P57



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。

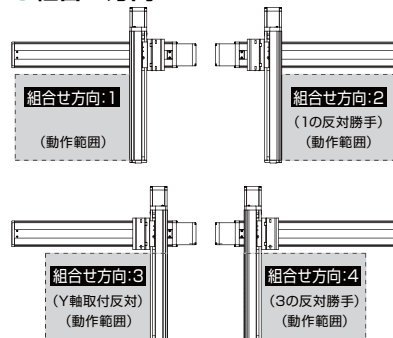
#### ●ポイント1

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

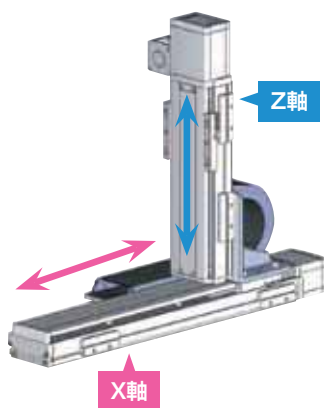
Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

#### ●組合せ方向



### 3 XZ(Z軸直立固定)タイプ

→P71



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軸の組合せ方向が6パターンから選択出来ます。(右図参照)

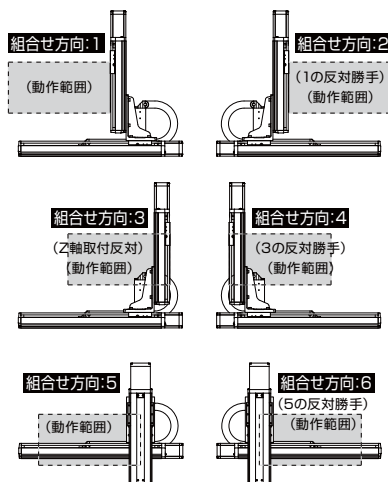
#### ●ポイント2

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3

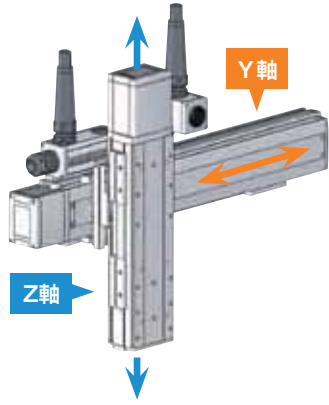
X軸は最長2500mm、Z軸は最長500mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

#### ●組合せ方向



## 4 YZS(Z軸スライダ固定)タイプ

→P87



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。

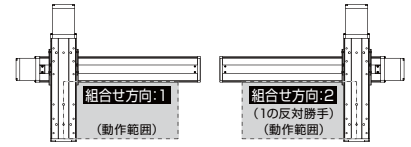
### ●ポイント1

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

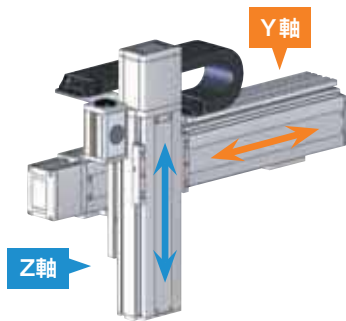
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルベアも対応可能です(特注対応)。

### ●組合せ方向



## 5 YZB(Y軸ベース固定)タイプ

→P97



Y軸を横立てにして、Z軸(垂直軸)のベースをY軸のスライダに固定したタイプです。Z軸のスライダが上下に動作しますので、ジグやチャックを取り付けてワークの搬送や昇降等に使用します。

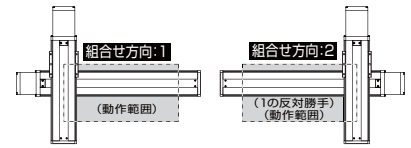
### ●ポイント1

YZS(Z軸スライダ固定)タイプに比べて、可搬質量が大きくなります。

### ●ポイント2

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。

### ●組合せ方向

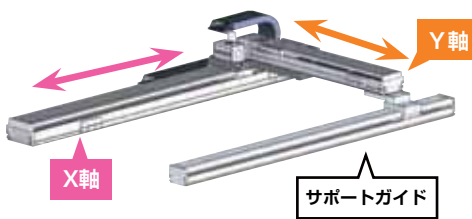


### ●ポイント3

Z軸の配線処理は、自立ケーブルとケーブルベアの両方から選択が可能です。

## 6 XYG(ガントリ)タイプ

→P109



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。

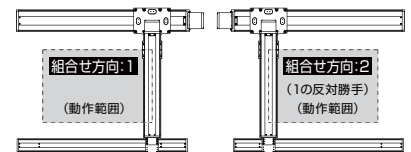
### ●ポイント1

最大45kgの搬送が可能です。

### ●ポイント2

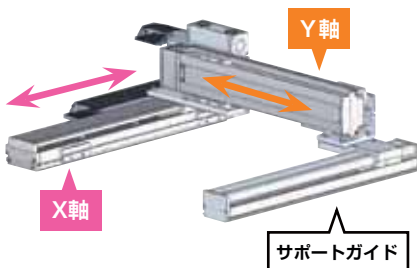
X軸は最長2500mm、Y軸は最長1200mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

### ●組合せ方向



## 7 XYBG(ガントリーY軸横立て)タイプ

→P113



XYBタイプのY軸を横立てにして、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軸先端の垂れが問題になる場合に使用します。

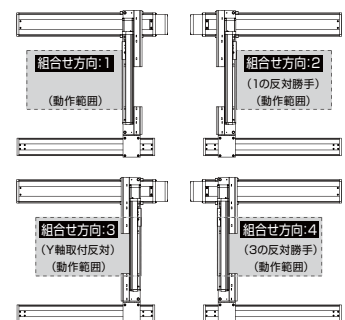
### ●ポイント1

最大60kgの搬送が可能です。

### ●ポイント2

XYGタイプに比べて、X軸Y軸共に短いストロークが設定されています。

### ●組合せ方向

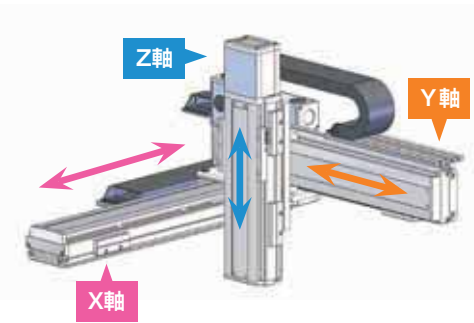


## 3軸組合せ タイプの種類説明

2軸組合せのXYB(XYベース固定)タイプとXYG/XYBG(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。また、XZ(Z軸直立固定)タイプをベースに、Y軸を追加したXZYタイプをラインナップに追加しました。

### 1 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

→P135

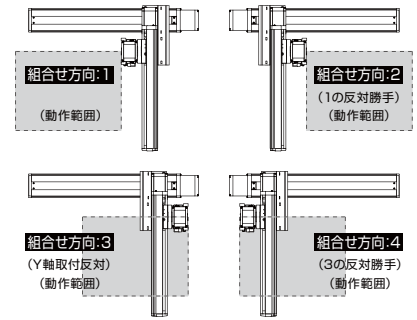


XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

#### ●ポイント

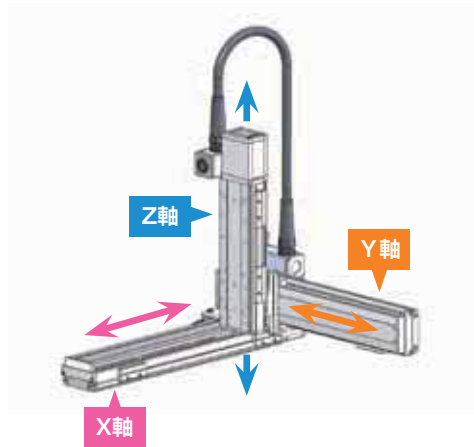
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

#### ●組合せ方向



### 2 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダ固定タイプ

→P189

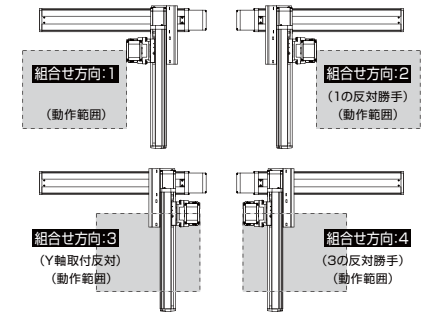


XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

#### ●ポイント

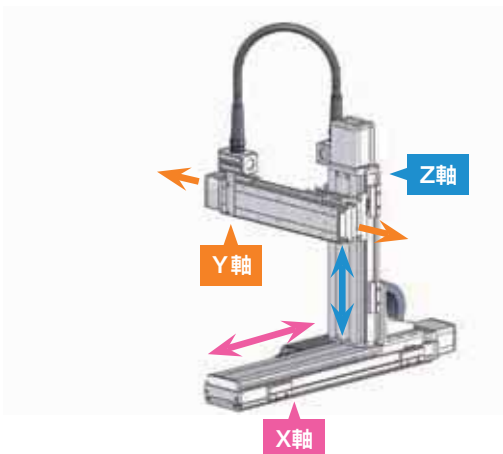
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

#### ●組合せ方向



### 3 XZ(Z軸直立固定)+Y軸スライダ固定タイプ

→P225

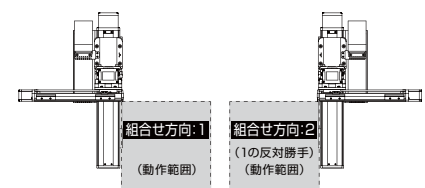


XZ(Z軸をX軸の上に直立固定)タイプのZ軸スライダにY軸のスライダを固定したタイプです。

#### ●ポイント

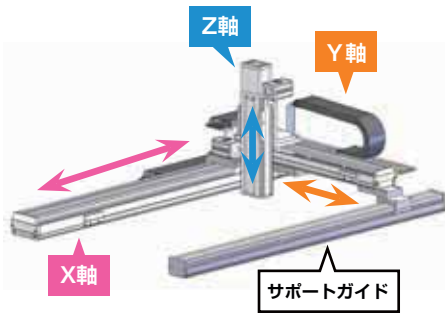
ストッカーへのワークの挿入、移動等、壁面に位置するものの搬送等に適しています。

#### ●組合せ方向



## 4 XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸ベース固定タイプ

→P229

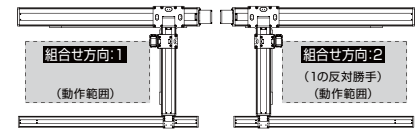


XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

### ●ポイント

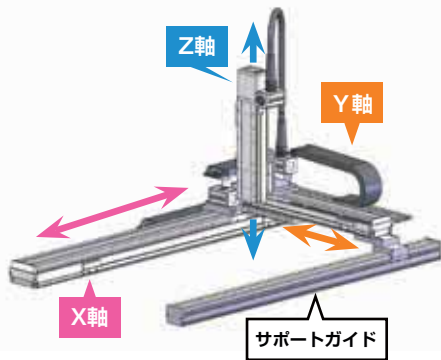
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

### ●組合せ方向



## 5 XYG(ガントリーY軸平置き)+Z軸スライダ固定タイプ

→P241

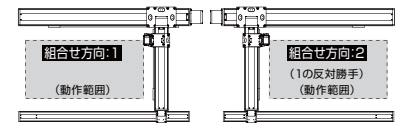


XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

### ●ポイント

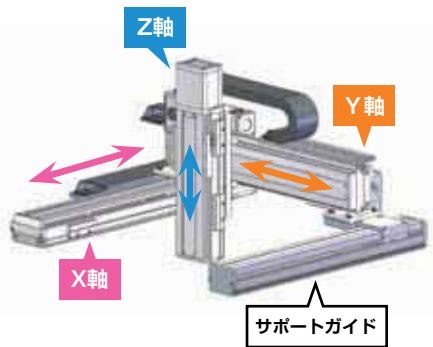
Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

### ●組合せ方向



## 6 XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸ベース固定タイプ

→P253

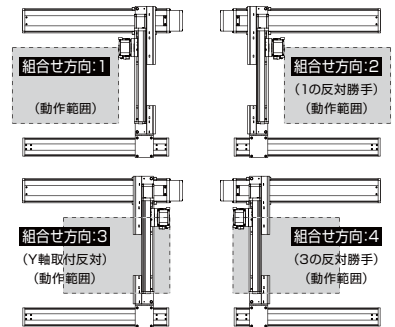


XYBG(XYBタイプのY軸先端にサポートガイドを装着)タイプのY軸スライダに、Z軸のベースを固定したタイプです。

### ●ポイント

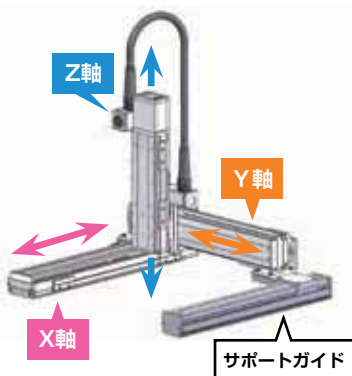
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

### ●組合せ方向



## 7 XYBG(ガントリーY軸横立て)+Z軸スライダ固定タイプ

→P285

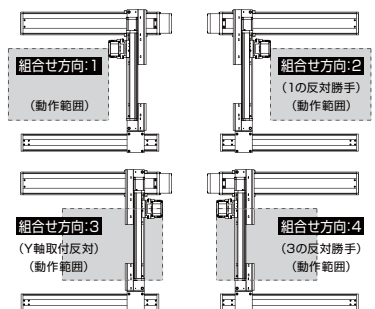


XYBG(XYBタイプのY軸先端にサポートガイドを装着)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

### ●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。

### ●組合せ方向



## 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。

### 直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)タイプ

| 分類                                  | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)  |      | 形式   | 掲載頁  |       |
|-------------------------------------|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------|------|------|-------|
|                                     |                     | 100<br>(mm)       | 150<br>(mm) | 200<br>(mm) | 250<br>(mm) | 300<br>(mm) | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | X軸   |      |      | Y軸    |
| <b>B□□□</b><br>(XY2軸組合せ<br>Y軸ベース固定) | 100~900             | 6.1               | 5.8         | 5.5         | 5.3         | 5.0         | 4.7         | 4.5         | -           |             |             |             |             |             | 960  | 960  | BA□H | →P.17 |
|                                     |                     | 19.4              | 19.0        | 16.4        | 13.9        | 12.0        | 10.3        | 9.0         | -           |             |             |             |             |             | 480  | 480  | BA□M | →P.19 |
|                                     | 100~1100            | 12.0              | 12.0        | 12.0        | 11.8        | 11.5        | 11.3        | 11.0        | -           |             |             |             |             |             | 1200 | 960  | BB□H | →P.21 |
|                                     |                     | 20.0              | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 18.6        | 16.6        | -           |             |             |             | 1200 | 1200 | BC□H | →P.25 |
|                                     |                     | 25.0              | 25.0        | 25.0        | 25.0        | 25.0        | 23.0        | 22.0        | -           |             |             |             |             |             | 600  | 480  | BB□M | →P.23 |
|                                     |                     | 30.0              | 30.0        | 29.5        | 29.2        | 26.7        | 23.5        | 20.9        | 18.6        | 16.6        | -           |             |             |             | 600  | 600  | BC□M | →P.27 |
|                                     | 100~1300            | 20.9              | 20.1        | 19.3        | 18.5        | 17.7        | 16.9        | 16.2        | 15.4        | 14.6        | 13.8        | 13.1        | 12.2        | 11.5        | 2400 | 2400 | BG□S | →P.41 |
|                                     |                     | 23.1              | 22.3        | 21.5        | 20.7        | 20.0        | 19.2        | 18.5        | 17.6        | 16.8        | 16.0        | 15.3        | 14.5        | 13.8        | 2400 | 2400 | BK□H | →P.45 |
|                                     |                     | 25.7              | 25.1        | 24.6        | 23.9        | 23.4        | 22.9        | 22.3        | 21.7        | 21.2        | 20.5        | 20.0        | 19.4        | 18.9        | 2400 | 1800 | BE□S | →P.31 |
|                                     |                     | 45.0              | 45.0        | 45.0        | 45.0        | 43.4        | 38.8        | 34.9        | 31.5        | 28.6        | 26.0        | 23.7        | 21.6        | 19.7        | 1200 | 1200 | BE□H | →P.33 |
|                                     |                     | 60.0              | 60.0        | 55.6        | 48.8        | 43.4        | 38.8        | 34.9        | 31.5        | 28.6        | 26.0        | 23.7        | 21.6        | 19.7        | 600  | 600  | BE□M | →P.35 |
|                                     |                     | 64.5              | 63.7        | 62.9        | 62.1        | 59.9        | 54.1        | 49.8        | 44.8        | 40.9        | 37.4        | 34.3        | 31.5        | 28.9        | 1200 | 1200 | BK□M | →P.47 |
|                                     | 100~1500            | 36.4              | 35.6        | 34.8        | 34.0        | 33.3        | 32.4        | 31.7        | 30.9        | 30.1        | 27.4        | 24.6        | 22.0        | 19.6        | 2500 | 2400 | BM□H | →P.53 |
|                                     |                     | 78.6              | 70.9        | 61.8        | 54.2        | 48.0        | 42.7        | 38.2        | 34.1        | 30.6        | 27.4        | 24.6        | 22.0        | 19.6        | 1250 | 1200 | BM□M | →P.55 |
|                                     | 800~2000            | 20.0              | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 18.6        | 18.6        | -           |             |             |             | 1200 | 1200 | BD□H | →P.29 |
|                                     | 1000~2500           | 20.9              | 20.1        | 19.3        | 18.5        | 17.7        | 16.9        | 16.2        | 15.4        | 14.6        | 13.8        | 13.1        | 12.2        | 11.5        | 2400 | 2400 | BH□S | →P.43 |
|                                     |                     | 25.7              | 25.1        | 24.6        | 23.9        | 23.4        | 22.9        | 22.3        | 21.7        | 21.2        | 20.5        | 20.0        | 19.4        | 18.9        | 2400 | 1800 | BF□S | →P.37 |
|                                     | 900~2500            | 45.0              | 45.0        | 45.0        | 45.0        | 43.4        | 38.8        | 34.9        | 31.5        | 28.6        | 26.0        | 23.7        | 21.6        | 19.7        | 1200 | 1200 | BF□H | →P.39 |
|                                     |                     | 36.6              | 35.8        | 35.0        | 34.2        | 33.5        | 32.7        | 32.0        | 31.1        | 30.3        | 29.5        | 28.8        | 28.0        | 27.3        | 2400 | 2400 | BL□H | →P.49 |
|                                     |                     |                   | 65.0        | 65.0        | 65.0        | 65.0        | 62.3        | 55.9        | 50.7        | 46.1        | 42.0        | 38.4        | 35.2        | 32.2        | 29.6 | 1200 | 1200 | BL□M  |

### 直交ロボット XYS(Y軸スライダ固定)タイプ


| 分類                                   | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)  |      | 形式    | 掲載頁   |       |
|--------------------------------------|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------|-------|-------|-------|
|                                      |                     | 100<br>(mm)       | 150<br>(mm) | 200<br>(mm) | 250<br>(mm) | 300<br>(mm) | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | X軸   |       |       | Y軸    |
| <b>S□□□</b><br>(XY2軸組合せ<br>Y軸スライダ固定) | 100~600             | 6.6               | 6.3         | 6.1         | 5.8         | 5.5         | 4.9         | 3.9         | -           |             |             |             |             |             | 960  | 960   | SA□H  | →P.57 |
|                                      |                     | 19.9              | 15.1        | 10.8        | 8.1         | 6.3         | 4.9         | 3.9         | -           |             |             |             |             |             | 480  | 480   | SA□M  | →P.59 |
| 100~800                              | 10.0                | 9.4               | 8.7         | 8.2         | 7.7         | 7.2         | 6.7         | 6.2         | 5.6         | -           |             |             |             | 1200        | 1200 | S1C□H | →P.61 |       |
|                                      | 22.6                | 21.8              | 21.0        | 20.2        | 19.5        | 18.7        | 16.9        | 13.8        | 11.3        | 9.2         | 7.4         | -           |             | 2400        | 2400 | SG□S  | →P.67 |       |
|                                      | 27.5                | 26.7              | 26.0        | 25.2        | 24.4        | 20.8        | 17.1        | 14.0        | 11.6        | 9.4         | 7.6         | -           |             | 1200        | 1200 | SG□H  | →P.69 |       |
|                                      | 30.0                | 29.0              | 27.4        | 21.0        | 16.6        | 13.4        | 10.9        | 8.9         | 7.3         | -           |             |             |             | 600         | 600  | S1C□M | →P.63 |       |
|                                      | 31.7                | 31.1              | 27.1        | 20.7        | 16.4        | 13.2        | 10.7        | 8.7         | 7.0         | -           |             |             |             | 1200        | 1200 | S2C□H | →P.65 |       |

### 直交ロボット XZ(Z軸直立固定)タイプ


| 分類                                 | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)  |       | 形式    | 掲載頁   |
|------------------------------------|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------|-------|-------|
|                                    |                     | 100<br>(mm)       | 150<br>(mm) | 200<br>(mm) | 250<br>(mm) | 300<br>(mm) | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | X軸    |       |       |
| <b>Z□□□</b><br>(XZ2軸組合せ<br>Z軸直立固定) | 100~900             | 7.0               | 7.0         | 6.6         | 5.6         | 4.8         | -           |             |             |             |             |             | 960         | 480         | ZA□H  | →P.71 |       |
|                                    |                     | 9.2               | 7.8         | 6.7         | 5.7         | 4.8         | -           |             |             |             |             |             | 480         | 240         | ZA□M  | →P.73 |       |
| 100~1100                           | 10.0                | 10.0              | 10.0        | 10.0        | 10.0        | 9.7         | 8.4         | -           |             |             |             | 1200        | 600         | Z1C□H       | →P.75 |       |       |
|                                    | 18.3                | 16.0              | 14.1        | 12.3        | 10.7        | 9.3         | 8.0         | -           |             |             |             | 1200        | 600         | Z2C□H       | →P.79 |       |       |
|                                    | 18.9                | 16.7              | 14.8        | 12.9        | 11.4        | 9.8         | 9.0         | -           |             |             |             | 600         | 300         | Z1C□M       | →P.77 |       |       |
| 100~1300                           | 20.0                | 19.7              | 17.4        | 15.2        | 13.3        | 11.4        | 9.8         | 8.2         | 6.7         | -           |             |             |             | 2400        | 1200  | ZG□S  | →P.83 |
| 800~2000                           | 18.3                | 16.0              | 14.1        | 12.3        | 10.7        | 9.3         | 8.0         | -           |             |             |             | 1200        | 600         | ZD□H        | →P.81 |       |       |
| 1000~2500                          | 20.0                | 19.7              | 17.4        | 15.2        | 13.3        | 11.4        | 9.8         | 8.2         | 6.7         | -           |             |             |             | 2400        | 1200  | ZH□S  | →P.85 |




## 直交ロボット YZS(Z軸スライダ固定)タイプ

| 分類  | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)  |      | 形式  | 掲載頁   |       |
|---|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------|-----|-------|-------|
|   |                     | 100<br>(mm)       | 150<br>(mm) | 200<br>(mm) | 250<br>(mm) | 300<br>(mm) | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | X軸   |     |       | Y軸    |
| <b>YS□□□</b><br>{YZ2軸組合せ<br>Z軸スライダ固定}  | 100~500             | 3.9               | 3.5         | 3.2         | 2.8         | 2.5         | 2.2         | 1.9         | -           |             |             |             |             |             | 960  | 480 | YSA□H | →P.87 |
|   |                     | 11.0              | 10.6        | 10.3        | 9.9         | 9.6         | 8.9         | 8.6         | -           |             |             |             |             |             | 480  | 240 | YSA□M | →P.89 |
|   | 100~700             | 13.3              | 12.8        | 12.2        | 11.6        | 11.1        | 10.4        | 9.9         | 9.4         | 8.8         | -           |             |             |             | 600  | 300 | YSC□M | →P.93 |
|   |                     | 13.6              | 12.9        | 12.4        | 11.7        | 11.1        | 10.5        | 10.0        | 9.3         | 8.7         | -           |             |             |             | 1200 | 600 | YSC□H | →P.91 |
|   |                     | 28.8              | 28.0        | 27.2        | 26.4        | 25.7        | 24.8        | 24.1        | 23.3        | 22.5        | -           |             |             |             | 1200 | 600 | YSG□H | →P.95 |


## 直交ロボット YZB(Z軸ベース固定)タイプ

| 分類   | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)  |      | 形式    | 掲載頁    |        |
|--|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------|-------|--------|--------|
|  |                     | 100<br>(mm)       | 150<br>(mm) | 200<br>(mm) | 250<br>(mm) | 300<br>(mm) | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | X軸   |       |        | Y軸     |
| <b>YB□□□</b><br>{YZ2軸組合せ<br>Z軸ベース固定}  | 100~900             | 7.0               | 7.0         | 6.7         | 6.3         | 6.1         | 5.7         | 5.4         | -           |             |             |             |             |             | 960  | 480   | YBA□H  | →P.97  |
|  |                     | 14.0              | 14.0        | 14.0        | 14.0        | 14.0        | 14.0        | 14.0        | -           |             |             |             |             |             | 480  | 240   | YBA□M  | →P.99  |
|  | 100~1100            | 20.0              | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | -           |             |             |             | 1200 | 600   | YBC□H  | →P.101 |
|  |                     | 20.0              | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | -           |             |             |             | 600  | 300   | YBC□M  | →P.103 |
| 100~1300   | 20.0                | 20.0              | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 20.0        | 19.7        | 18.9        | 18.0        | -           |             |             |             | 2400        | 1200 | YBG□S | →P.105 |        |
|  | 40.0                | 40.0              | 40.0        | 40.0        | 40.0        | 40.0        | 40.0        | 40.0        | 40.0        | -           |             |             |             | 1200        | 600  | YBG□H | →P.107 |        |

## 直交ロボット XYG(Y軸水平ガントリ)タイプ

| 分類  | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |              |              |              | 最高速度(mm/s) |      | 形式    | 掲載頁    |
|---|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|--------------|--------------|--------------|------------|------|-------|--------|
|   |                     | 500<br>(mm)       | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | 800<br>(mm) | 900<br>(mm) | 1000<br>(mm) | 1100<br>(mm) | 1200<br>(mm) | X軸         | Y軸   |       |        |
| <b>G□□□□</b><br>{XY2軸<br>ガントリ組合せ<br>Y軸水平ガントリ}  | 1000~2500           | 45.0              |             |             |             |             | -           |             |              |              |              | 1200       | 1200 | G1J□H | →P.109 |
|   |                     | -                 |             |             |             |             | 45.0        | 43.6        | 38.3         | 33.7         | 29.6         | 1200       | 1200 | G2J□H | →P.111 |


## 直交ロボット XYBG(Y軸横立てガントリ)タイプ

| 分類   | X軸<br>ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク別可搬質量表(kg) |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             |             | 最高速度(mm/s)   |              | 形式     | 掲載頁    |              |      |        |
|--|---------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|--------------|--------------|--------|--------|--------------|------|--------|
|  |                     | 300<br>(mm)       | 350<br>(mm) | 400<br>(mm) | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) | 550<br>(mm) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | 750<br>(mm) | 800<br>(mm) | 850<br>(mm) | 900<br>(mm) | 950<br>(mm) | 1000<br>(mm) | 1050<br>(mm) |        |        | 1100<br>(mm) | X軸   | Y軸     |
| <b>G□□□□</b><br>{XY2軸組合せ<br>Y軸横立てガントリ}  | 100~1100            | 12.9              | 12.5        | 12.3        | 11.9        | 11.6        | 11.2        | 10.9        | -           |             |             |             |             |             | 1200        | 960          | GB□H         | →P.113 |        |              |      |        |
|  |                     | 27.0              |             |             |             |             |             | 26.8        | -           |             |             |             |             |             | 600         | 480          | GB□M         | →P.115 |        |              |      |        |
|  |                     | 23.0              |             |             |             |             |             | 21.8        | 19.5        | 17.5        | 15.7        | -           |             |             |             | 1200         | 1200         | GC□H   | →P.117 |              |      |        |
|  |                     | 26.6              | 26.0        | 25.4        | 24.9        | 24.3        | 21.8        | 19.5        | 17.5        | 15.7        | -           |             |             |             | 600         | 600          | GC□M         | →P.119 |        |              |      |        |
|  | 100~1300            | 45.0              |             |             |             | 41.5        | 37.8        | 34.6        | 31.7        | 29.1        | 26.7        | 24.5        | 22.5        | 20.7        | -           |              | 1200         | 1200   | GE□H   | →P.123       |      |        |
|  |                     | 60.0              | 55.8        | 50.3        | 45.6        | 41.5        | 37.8        | 34.6        | 31.7        | 29.1        | 26.7        | 24.5        | 22.5        | 20.7        | -           |              | 600          | 600    | GE□M   | →P.125       |      |        |
|  | 100~1300            | -                 |             |             |             | 34.5        | 31.1        | 28.1        | 25.3        | 22.8        | 20.4        | 18.3        | 16.3        | 14.5        | 12.7        | 11.1         | 9.5          | 8.1    | 1200   | 1200         | GG□H | →P.129 |
|  |                     | -                 |             |             |             | 34.5        | 31.1        | 28.1        | 25.3        | 22.8        | 20.4        | 18.3        | 16.3        | 14.5        | 12.7        | 11.1         | 9.5          | 8.1    | 600    | 600          | GG□M | →P.131 |
|  | 800~2000            | 23.0              |             |             |             |             | 21.8        | 19.5        | 17.5        | 15.7        | -           |             |             |             |             |              | 1200         | 1200   | GD□H   | →P.121       |      |        |
|  | 1000~2500           | 45.0              |             |             |             | 41.5        | 37.8        | 34.6        | 31.7        | 29.1        | 26.7        | 24.5        | 22.5        | 20.7        | -           |              |              |        | 1200   | 1200         | GF□H | →P.127 |
| -  |                     |                   |             | 34.5        | 31.1        | 28.1        | 25.3        | 22.8        | 20.4        | 18.3        | 16.3        | 14.5        | 12.7        | 11.1        | 9.5         | 8.1          | 1200         | 1200   | GH□H   | →P.133       |      |        |


### 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。

#### 直交ロボット XYB+Z軸ベース固定タイプ

| 分類  | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |         |         | 形式      | 掲載頁     |         |         |
|---|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
|   |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸      | Z軸      |         |         |         |         |
| <b>B□□□B□□</b><br>(XYB+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸ベース固定)<br> | 100~900         | 100~400         | 100~300         | 3.5          | 480        | 480     | 960     | BA□MB1H | →P.135  |         |         |
|   |                 |                 |                 | 7~3.6        |            |         | 480     | BA□MB1M |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 8.9~3.6      |            |         | 240     | BA□MB1L |         |         |         |
|   | 100~1100        |                 |                 | 100~500      | 100~400    | 3.5     | 1200    | 960     | 960     | BB□HB1H | →P.137  |
|   |                 |                 |                 |              |            | 7~6.2   |         |         | 480     | BB□HB1M |         |
|   |                 |                 |                 |              |            | 7.7~6.2 |         |         | 240     | BB□HB1L |         |
|   |                 |                 |                 |              |            | 3.5     | 600     | 480     | 960     | BB□MB1H | →P.139  |
|   |                 |                 |                 |              |            | 7.0     |         |         | 480     | BB□MB1M |         |
|   |                 |                 |                 |              |            | 14.0    |         |         | 240     | BB□MB1L |         |
|   |                 | 100~1100        | 100~500         | 100~400      | 3.5        | 1200    | 1200    | 960     | BC□HB1H | →P.141  |         |
|   |                 |                 |                 |              | 7.0        |         |         | 480     | BC□HB1M |         |         |
|   |                 |                 |                 |              | 14~11      |         |         | 240     | BC□HB1L |         |         |
|   |                 |                 |                 |              | 5.0        | 1200    | 1200    | 1200    | BC□HB2H | →P.143  |         |
|   |                 |                 |                 |              | 10~5.4     |         |         | 600     | BC□HB2M |         |         |
|   |                 |                 |                 |              | 13.1~5.4   |         |         | 300     | BC□HB2L |         |         |
|   |                 |                 |                 |              | 10~4.9     | 1200    | 1200    | 1200    | BC□HB3H | →P.145  |         |
|   |                 |                 |                 |              | 12.6~4.9   |         |         | 600     | BC□HB3M |         |         |
|   |                 |                 |                 |              | 5.0        |         |         | 600     | 600     |         | 1200    |
|   | 10~5.4          | 600             | BC□MB2M         |              |            |         |         |         |         |         |         |
|   | 19~5.4          | 300             | BC□MB2L         |              |            |         |         |         |         |         |         |
|   | 800~2000        | 100~500         | 100~400         | 10~4.9       | 600        | 600     | 1200    | BC□MB3H | →P.149  |         |         |
|   |                 |                 |                 | 18.5~4.9     |            |         | 600     | BC□MB3M |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 3.5          |            |         | 1200    | 1200    |         | 960     | BD□HB1H |
|   |                 |                 |                 | 7.0          | 480        | BD□HB1M |         |         |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 14~11        | 240        | BD□HB1L |         |         |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 5.0          | 1200       | 1200    | 1200    | BD□HB2H | →P.153  |         |         |
|   |                 |                 |                 | 10~5.4       |            |         | 600     | BD□HB2M |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 13.1~5.4     |            |         | 300     | BD□HB2L |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 10~4.9       | 1200       | 1200    | 1200    | BD□HB3H | →P.155  |         |         |
|   | 12.6~4.9        | 600             | BD□HB3M         |              |            |         |         |         |         |         |         |
|   | 3.5             | 1200            | 1200            | 960          |            |         | BE□HB1H | →P.157  |         |         |         |
|   | 7.0             |                 |                 | 480          | BE□HB1M    |         |         |         |         |         |         |
|   | 14.0            |                 |                 | 240          | BE□HB1L    |         |         |         |         |         |         |
|   | 100~1300        | 100~700         | 100~500         | 5.0          | 1200       | 1200    | 960     | BE□HB2H | →P.159  |         |         |
|   |                 |                 |                 | 10~7.2       |            |         | 480     | BE□HB2M |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 20~7.2       |            |         | 240     | BE□HB2L |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 10~6.6       | 1200       | 1200    | 1200    | BE□HB3H | →P.161  |         |         |
|   |                 |                 |                 | 20~6.6       |            |         | 600     | BE□HB3M |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 3.5          |            |         | 1200    | 1200    |         | 960     | BF□HB1H |
|   |                 |                 |                 | 7.0          | 480        | BF□HB1M |         |         |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 14.0         | 240        | BF□HB1L |         |         |         |         |         |
|   |                 |                 |                 | 5            | 1200       | 1200    | 1200    | BF□HB2H | →P.165  |         |         |
|   | 10~7.2          | 600             | BF□HB2M         |              |            |         |         |         |         |         |         |
|   | 20~7.2          | 300             | BF□HB2L         |              |            |         |         |         |         |         |         |
|   | 10~6.6          | 1200            | 1200            | 1200         | BF□HB3H    | →P.167  |         |         |         |         |         |
|   | 20~6.6          |                 |                 | 600          | BF□HB3M    |         |         |         |         |         |         |
|   | 10.0            |                 |                 | 2400         | 2400       |         | 1200    | BK□HB3H | →P.169  |         |         |
|   | 20~13.6         | 600             | BK□HB3M         |              |            |         |         |         |         |         |         |
| 20~8.6  | 2400            | 2400            | 1200            |              |            | BK□HB4H | →P.171  |         |         |         |         |
| 20~17.5   | 1200            | 1200            | 600             | BK□MB3M      | →P.173     |         |         |         |         |         |         |
| 36.4~11.6   | 1200            | 1200            | 600             | BK□MB4M      |            | →P.175  |         |         |         |         |         |
| 10.0  | 2400            | 2400            | 1200            | BL□HB3H      |            |         | →P.177  |         |         |         |         |
| 20~13.6   |                 |                 | 600             | BL□HB3M      |            |         |         |         |         |         |         |
| 20~8.6  |                 |                 | 2400            | 2400         | 1200       | BL□HB4H |         | →P.179  |         |         |         |
| 20~17.5   | 1200            | 1200            | 600             | BL□MB3M      | →P.181     |         |         |         |         |         |         |
| 36.4~11.6   | 1200            | 1200            | 600             | BL□MB4M      |            | →P.183  |         |         |         |         |         |
| 100~1500  | 100~700         | 100~500         | 20~6.0          | 2500         |            |         | 2400    | 1200    | BM□HB4H | →P.185  |         |
|   |                 |                 | 33.1~6.0        |              | 1250       |         |         | 1200    | 600     |         | BM□MB4M |


## 直交ロボット XYB+Z軸スライダ固定タイプ

| 分類   | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |      |         | 形式      | 掲載頁     |
|--|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|---------|---------|---------|
|  |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸   | Z軸      |         |         |
| <b>B□□□S□□</b><br>(XYB+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸スライダ固定)<br> | 100~900         | 100~400         | 100~300         | 4.3~2.8      | 480        | 480  | 480     | BA□MS1M | →P.189  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~4.0     |            |      | 240     |         |         |
|  | 100~1000        | 100~400         | 100~300         | 4.3~2.8      | 1200       | 960  | 480     | BB□HS1M | →P.191  |
|  |                 |                 |                 | 8.1~6.6      |            |      | 240     |         |         |
|  |                 |                 |                 | 4.3~2.8      | 600        | 480  | 480     | BB□MS1M | →P.193  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.8     |            |      | 240     |         |         |
|  | 100~500         | 100~500         | 100~300         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480     | BC□HS1M | →P.195  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240     |         |         |
|  |                 |                 |                 | 13.2~5.5     | 1200       | 1200 | 600     | BC□HS3M | →P.197  |
|  |                 |                 |                 | 14.3~5.5     | 600        | 600  | 600     | BC□MS3M | →P.199  |
|  | 800~2000        | 100~400         | 100~400         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480     | BD□HS1M | →P.201  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240     |         |         |
|  |                 |                 |                 | 13.2~5.5     | 1200       | 1200 | 600     | BD□HS3M | →P.203  |
|  | 100~1000        | 100~700         | 100~500         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480     | BE□HS1M | →P.205  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240     |         |         |
|  |                 |                 |                 | 14.3~8.5     | 1200       | 1200 | 600     | BE□HS3M | →P.207  |
|  | 1000~2500       | 100~700         | 100~500         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480     | BF□HS1M | →P.209  |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240     |         |         |
|  |                 |                 |                 | 14.3~8.5     | 1200       | 1200 | 600     | BF□HS3M | →P.211  |
|  | 100~1000        | 100~700         | 100~500         | 12~5.0       | 2400       | 2400 | 1200    | BK□HS4H | →P.213  |
| 25.1~9.0   |                 |                 |                 | 600          |            |      | BK□HS4M |         |         |
| 12~5.0   |                 |                 |                 | 1200         | 1200       | 1200 | BK□MS4H | →P.215  |         |
| 32~12.1  | 600             | BK□MS4M         |                 |              |            |      |         |         |         |
| 900~2500   | 100~500         | 100~500         | 12~5.0          | 2400         | 2400       | 1200 | BL□HS4H | →P.217  |         |
|  |                 |                 | 25.1~9.0        |              |            | 600  |         |         | BL□HS4M |
|  |                 |                 | 12~5.0          | 1200         | 1200       | 1200 | BL□MS4H | →P.219  |         |
|  |                 |                 | 32~12.1         |              |            | 600  |         |         | BL□MS4M |
| 100~1000   | 100~500         | 100~500         | 12~5.0          | 2500         | 2400       | 1200 | BM□HS4H | →P.221  |         |
|  |                 |                 | 32~6.5          |              |            | 1250 |         |         | 1200    |


## 直交ロボット XZ+Y軸スライダ固定タイプ

| 分類   | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |     |      | 形式       | 掲載頁    |
|--|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|-----|------|----------|--------|
|  |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸  | Z軸   |          |        |
| <b>Z3□□HS□□</b><br>(XZ+Y軸<br>3軸組合せ<br>Y軸スライダ固定)<br> | 120~1070        | 100~400         | 100~400         | 13~8.7       | 1200       | 600 | 960  | Z3C□HS1H | →P.225 |
|  | 120~1270        | 100~500         | 100~500         | 21.2~7.0     | 1200       | 600 | 1200 | Z3G□HS2H | →P.227 |


## 直交ロボット XYG+Z軸ベース固定タイプ

| 分類  | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |          |          | 形式       | 掲載頁    |          |          |
|---|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|----------|----------|----------|--------|----------|----------|
|   |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸       | Z軸       |          |        |          |          |
| <b>G□□HB□□</b><br>(XYG+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸ベース固定)<br> | 1000~2500       | 500~700         | 100~600         | 3.5          | 1200       | 1200     | 960      | G1J□HB1H | →P.229 |          |          |
|   |                 |                 |                 | 7.0          |            |          | 480      |          |        | G1J□HB1M |          |
|   |                 |                 |                 | 14.0         |            |          | 240      |          |        |          | G1J□HB1L |
|   |                 |                 |                 | 5.0          | 1200       | 1200     | 1200     | G1J□HB2H |        | →P.231   |          |
|   |                 |                 |                 | 10.0         |            |          | 600      |          |        |          | G1J□HB2M |
|   |                 |                 |                 | 20~18.0      |            |          | 300      |          |        |          |          |
|   |                 | 10.0            | 1200            | 1200         | 1200       | G1J□HB3H | →P.233   |          |        |          |          |
|   |                 | 20~18.0         |                 |              | 600        |          |          | G1J□HB3M |        |          |          |
|   |                 | 3.5             |                 |              | 1200       |          |          |          | 1200   |          | 960      |
|   |                 | 7.0             | 480             | G2J□HB1M     |            |          |          |          |        |          |          |
|   |                 | 14.0            | 240             |              |            | G2J□HB1L |          |          |        |          |          |
|   |                 | 5.0             | 1200            | 1200         | 1200       |          |          | G2J□HB2H | →P.237 |          |          |
|   |                 | 10.0            |                 |              | 600        | G2J□HB2M |          |          |        |          |          |
|   |                 | 20~15.1         |                 |              | 300        |          | G2J□HB2L |          |        |          |          |
| 10.0  | 1200            | 1200            | 1200            | G2J□HB3H     | →P.239     |          |          |          |        |          |          |
| 20~14.5   |                 |                 | 600             |              |            | G2J□HB3M |          |          |        |          |          |

## 直交ロボット XYG+Z軸スライダ固定タイプ

| 分類   | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |      |     | 形式       | 掲載頁    |          |
|--|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|-----|----------|--------|----------|
|  |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸   | Z軸  |          |        |          |
| <b>G□□HS□□</b><br>(XYG+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸スライダ固定)<br> | 1000~2500       | 500~700         | 100~400         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480 | G1J□HS1M | →P.241 |          |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240 |          |        | G1J□HS1L |
|  |                 |                 | 100~500         | 14.8~9.8     | 1200       | 1200 | 300 | G1J□HS2L |        |          |
|  |                 |                 |                 | 14.3~9.2     | 1200       | 1200 | 600 | G1J□HS3M |        | →P.245   |
|  |                 | 800~1200        | 100~400         | 4.3~2.1      | 1200       | 1200 | 480 | G2J□HS1M | →P.247 |          |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.1     |            |      | 240 | G2J□HS1L |        |          |
|  |                 |                 | 100~500         | 14.8~9.8     | 1200       | 1200 | 300 | G2J□HS2L | →P.249 |          |
|  |                 |                 |                 | 14.3~9.2     | 1200       | 1200 | 600 | G2J□HS3M | →P.251 |          |

## 直交ロボット XYBG+Z軸ベース固定タイプ

| 分類  | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |         |         | 形式      | 掲載頁     |         |         |         |        |
|---|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|--------|
|   |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸      | Z軸      |         |         |         |         |         |        |
| <b>G□□□B□□</b><br>(XYBG+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸ベース固定)  | 100~1100        | 300~600         | 100~300         | 7~3.6        | 1200       | 960     | 480     | GB□HB1M | →P.253  |         |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 7.6~4.5      |            |         | 240     |         |         | GB□HB1L |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 7.0          | 600        | 480     | 480     | GB□MB1M |         |         |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 14.0         |            |         | 240     |         |         | GB□MB1L |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 300~700      | 100~400    | 7.0     | 1200    | 1200    |         |         | 480     | GC□HB1M | →P.257 |
|   |                 |                 |                 |              |            | 14~13.6 |         |         |         | 240     | GC□HB1L |         |        |
|   |                 | 10~8.0          | 1200            |              |            | 1200    | 600     | GC□HB2M |         |         |         |         |        |
|   |                 | 13~8.0          |                 |              |            |         | 300     |         | GC□HB2L |         |         |         |        |
|   |                 | 800~2000        | 300~700         |              |            | 100~400 | 10~7.5  | 1200    |         | 1200    | 1200    | GC□HB3H |        |
|   |                 |                 |                 |              |            |         | 17.6~8  |         | 600     |         | GC□MB2L |         |        |
|   |                 |                 |                 | 17.1~7.5     | 600        |         | 600     | 600     | GC□MB3M |         |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 7.0          |            |         |         | 1200    |         | 1200    | 480     | GD□HB1M |        |
|   | 14~13.6         |                 |                 | 1200         | 1200       |         | 240     |         | GD□HB1L |         |         |         |        |
|   | 100~1300        |                 |                 |              |            |         | 300~900 | 100~500 |         | 10~8.0  | 1200    | 1200    | 600    |
|   |                 | 13~8.0          | 300             | GD□HB2L      |            |         |         |         |         |         |         |         |        |
|   |                 | 10~7.5          | 1200            |              | 1200       | 1200    |         |         | GD□HB3H |         |         |         |        |
|   |                 | 14.0            |                 | 1200         |            | 1200    |         |         |         | 240     | GE□HB1L |         |        |
|   |                 | 10.0            | 1200            |              | 1200       |         |         |         | 600     | GE□HB2M |         |         |        |
|   |                 | 20~11.8         |                 | 1200         |            | 1200    |         |         | 300     |         | GE□HB2L |         |        |
|   | 1000~2500       | 300~900         | 100~500         |              | 10.0       |         | 1200    | 1200    | 1200    | GE□HB3H |         | →P.275  |        |
|   |                 |                 |                 | 20~11.2      | 600        | GE□HB3M |         |         |         |         |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 31.8~11.2    | 1200       |         | 1200    | 300     | GE□HB3L |         |         |         |        |
|   |                 |                 |                 | 14.0         |            | 1200    |         | 1200    |         | 240     | GF□HB1L |         |        |
|   |                 |                 |                 | 10           | 1200       |         | 1200    |         | 600     | GF□HB2M |         |         |        |
| 20~11.8   |                 |                 |                 | 1200         |            | 1200    |         | 300     | GF□HB2L |         |         |         |        |
| 10.0  | 1200            | 1200            | 1200            |              | GF□HB3H    |         |         |         |         |         |         |         |        |
| 20~11.2   |                 |                 | 1200            | 1200         |            | 600     | GF□HB3M |         |         |         |         |         |        |
| 31.8~11.2   | 1200            | 1200            |                 |              | 300        | GF□HB3L |         |         |         |         |         |         |        |

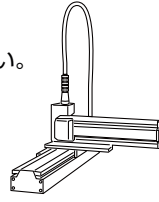
## 直交ロボット XYBG+Z軸スライダ固定タイプ

| 分類   | X軸ストローク<br>(mm) | Y軸ストローク<br>(mm) | Z軸ストローク<br>(mm) | 加搬質量<br>(kg) | 最高速度(mm/s) |          |         | 形式      | 掲載頁     |         |         |         |
|--|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|----------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
|  |                 |                 |                 |              | X軸         | Y軸       | Z軸      |         |         |         |         |         |
| <b>G□□□S□□</b><br>(XYBG+Z軸<br>3軸組合せ<br>Z軸スライダ固定)  | 100~1000        | 300~600         | 100~300         | 4.3~2.8      | 1200       | 960      | 480     | GB□HS1M | →P.285  |         |         |         |
|  |                 |                 |                 | 8~4.8        |            |          | 240     |         |         | GB□HS1L |         |         |
|  |                 |                 |                 | 4.3~2.8      | 600        | 480      | 480     | GB□MS1M |         |         |         |         |
|  |                 |                 |                 | 11.3~9.8     |            |          | 240     |         |         | GB□MS1L |         |         |
|  |                 |                 |                 | 300~700      | 100~400    | 4.3~2.1  | 1200    | 1200    |         |         | 480     | GC□HS1M |
|  |                 |                 |                 |              |            | 11.3~9.1 |         |         |         | 240     | GC□HS1L |         |
|  |                 | 13.1~8.1        | 1200            |              |            | 1200     | 600     | GC□HS3M |         |         |         |         |
|  |                 | 4.3~2.1         |                 |              |            |          | 600     |         | 600     | 480     | GC□MS1M |         |
|  |                 | 11.3~9.1        | 600             |              |            | 600      |         | 240     |         | GC□MS1L |         |         |
|  |                 | 14.3~8.1        |                 |              |            |          | 600     | 600     | 600     |         | GC□MS3M |         |
|  |                 | 800~2000        | 300~900         | 100~400      | 4.3~2.1    | 1200     |         |         | 1200    | 480     |         | GD□HS1M |
|  |                 |                 |                 |              | 11.3~9.1   |          | 240     | GD□HS1L |         |         |         |         |
|  | 13.1~8.1        |                 |                 |              | 1200       | 1200     | 600     |         | GD□HS3M |         |         |         |
|  | 4.3~2.1         |                 |                 |              |            |          | 1200    | 1200    |         | 480     | GE□HS1M |         |
|  | 11.3~9.1        |                 |                 |              | 1200       | 1200     |         |         | 240     | GE□HS1L |         |         |
|  | 14.3~10.5       |                 |                 |              |            |          | 1200    | 1200    | 600     |         | GE□HS3M |         |
|  | 32.9~13.1       | 600             | 600             | 300          | GE□HS3L    |          |         |         |         |         |         |         |
|  | 100~1000        |                 |                 | 300~900      |            | 100~400  | 4.3~2.1 | 600     | 600     | 480     | GE□MS1M | →P.305  |
|  |                 | 11.3~9.1        | 240             |              | GE□MS1L    |          |         |         |         |         |         |         |
|  |                 | 34.3~13.1       | 600             |              |            |          | 600     | 300     | GE□MS3L |         |         |         |
|  |                 | 4.3~2.1         |                 |              | 1200       |          |         | 1200    |         | 480     | GF□HS1M |         |
|  |                 | 11.3~9.1        | 1200            |              |            |          | 1200    |         | 240     | GF□HS1L |         |         |
|  |                 | 14.3~10.5       |                 |              | 1200       |          |         | 1200    | 600     |         | GF□HS3M |         |
|  | 32.9~13.1       | 1200            | 1200            | 300          |            | GF□HS3L  |         |         |         |         |         |         |

# 直交ロボットケーブル配線

## 配線方法種類・特徴

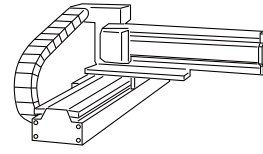
直交ロボットタイプの2軸目・3軸目のモータ/エンコーダケーブルの配線方法は、下記の2種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択ください。



### 自立ケーブル

#### 型式:SC

- ・ 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

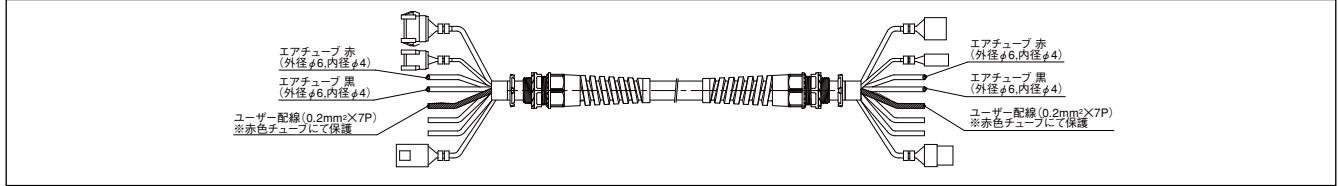


### ケーブルベア

#### 型式:CT□

- ・ 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

## ■自立ケーブル配線図



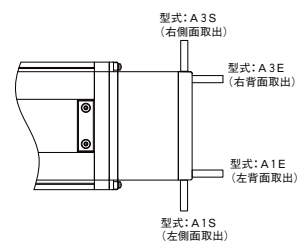
## ■組合せタイプ別配線処理内容

直交ロボット構成軸のケーブル取出し方向及びセンサ取付方向は、組合せタイプ及び組合せ方向によって異なります。詳細は下記表をご参照下さい。また第1軸のケーブル取出し方向については、オプションで変更が可能です。(YZS/YZBは対象外です)

### 表の記号説明

|     |                  |     |       |                      |            |
|-----|------------------|-----|-------|----------------------|------------|
| A1E | アクチュエータケーブル取出し方向 | 左背面 | C/L   | クリーブセンサ/リミットスイッチ取付方向 | 本体右側(標準)   |
| A3E | アクチュエータケーブル取出し方向 | 右背面 | CL/LL | クリーブセンサ/リミットスイッチ取付方向 | 本体左側(勝手違い) |
| A1S | アクチュエータケーブル取出し方向 | 左側面 | NC    | モータ・エンコーダケーブル配線処置なし  |            |
| A3S | アクチュエータケーブル取出し方向 | 右側面 | SC    | 自立ケーブル               |            |
|     |                  |     | CT    | ケーブルベア               |            |

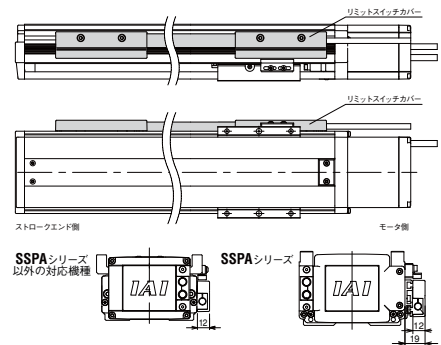
### ■ケーブル取出し方向



## ■2軸組合せ

| タイプ         | 組合せ方向 | 第1軸      |          | 第2軸      |          | 2軸目配線処理        |
|-------------|-------|----------|----------|----------|----------|----------------|
|             |       | ケーブル取出方向 | リミットスイッチ | ケーブル取出方向 | リミットスイッチ |                |
| XYB<br>XYBG | 1     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      | NC<br>SC<br>CT |
|             | 2     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    |                |
|             | 3     | A3S      | CL/LL    | A3S      | CL/LL    |                |
|             | 4     | A1S      | C/L      | A1S      | C/L      |                |
| XYS         | 1     | A3S      | CL/LL    | A3S      | C/L      | NC/SC          |
|             | 2     | A1S      | C/L      | A1S      | CL/LL    |                |
|             | 3     | A3S      | CL/LL    | A1S      | CL/LL    |                |
|             | 4     | A1S      | C/L      | A3S      | C/L      |                |
| XZ          | 1     | A3S      | CL/LL    | A3S      | CL/LL    | NC/CT          |
|             | 2     | A1S      | C/L      | A1S      | C/L      |                |
|             | 3     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      |                |
|             | 4     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    |                |
|             | 5     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      |                |
|             | 6     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    |                |
| YZS         | 1     | A1E      | C/L      | A3E      | CL/LL    | NC/SC          |
|             | 2     | A3E      | CL/LL    | A1E      | C/L      |                |
| YZB         | 1     | A1E      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/CT<br>SC    |
|             |       |          |          | A1E      | C/L      |                |
|             | 2     | A3E      | CL/LL    | A1S      | C/L      |                |
| XYG         | 1     | A3S      | CL/LL    | A3E      | C/L      | NC/CT          |
|             | 2     | A1S      | C/L      | A1E      | CL/LL    |                |

### ■リミットスイッチ位置



## ■3軸組合せ

| タイプ                   | 組合せ方向 | 第1軸      |          | 第2軸      |          | 第3軸      |          | 2軸目配線処理     |             |
|-----------------------|-------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|-------------|-------------|
|                       |       | ケーブル取出方向 | リミットスイッチ | ケーブル取出方向 | リミットスイッチ | ケーブル取出方向 | リミットスイッチ |             |             |
| XYB<br>+<br>Z軸ベース固定   | 1     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1S      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | C/L      | A3S      | C/L         | NC/CT<br>SC |
|                       |       |          |          |          |          |          | A1E      |             |             |
|                       |       |          |          |          |          |          | A3S      |             |             |
|                       |       |          |          |          |          |          | A3E      |             |             |
| 3                     | A3S   | CL/LL    | A3S      | CL/LL    | C/L      | A1S      | C/L      | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3S      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
| 4                     | A1S   | C/L      | A1S      | C/L      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
| XYB<br>+<br>Z軸スライダ固定  | 1     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      | A1E      | C/L      | NC/SC       |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | A3E      | CL/LL    |             |             |
|                       | 3     | A3S      | CL/LL    | A3S      | CL/LL    | A3E      | CL/LL    |             |             |
|                       | 4     | A1S      | C/L      | A1S      | C/L      | A1E      | C/L      |             |             |
| XZ+Y軸スライダ固定           | 1     | A3S      | CL/LL    | A3E      | CL/LL    | A1S      | C/L      | NC/SC       |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A1E      | C/L      | A3S      | CL/LL    |             |             |
| XYG+Z軸ベース固定           | 1     | A3S      | CL/LL    | A3E      | C/L      | A1S      | C/L      | NC/CT       |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A1E      | CL/LL    | A3S      | CL/LL    |             |             |
| XYG+Z軸スライダ固定          | 1     | A3S      | CL/LL    | A3E      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/SC       |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A1E      | CL/LL    | A1S      | C/L      |             |             |
| XYBG<br>+<br>Z軸ベース固定  | 1     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1S      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | C/L      | A1S      | C/L         | NC/CT<br>SC |
|                       |       |          |          |          |          |          | A1E      |             |             |
|                       |       |          |          |          |          |          | A3S      |             |             |
|                       |       |          |          |          |          |          | A3E      |             |             |
| 3                     | A3S   | CL/LL    | A3S      | CL/LL    | C/L      | A1S      | C/L      | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3S      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
| 4                     | A1S   | C/L      | A1S      | C/L      | C/L      | A3S      | CL/LL    | NC/CT<br>SC |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A1E      |          |             |             |
|                       |       |          |          |          |          | A3E      |          |             |             |
| XYBG<br>+<br>Z軸スライダ固定 | 1     | A3S      | CL/LL    | A1S      | C/L      | A1E      | C/L      | NC/SC       |             |
|                       | 2     | A1S      | C/L      | A3S      | CL/LL    | A3E      | CL/LL    |             |             |
|                       | 3     | A3S      | CL/LL    | A3S      | CL/LL    | A3E      | CL/LL    |             |             |
|                       | 4     | A1S      | C/L      | A1S      | C/L      | A1E      | C/L      |             |             |

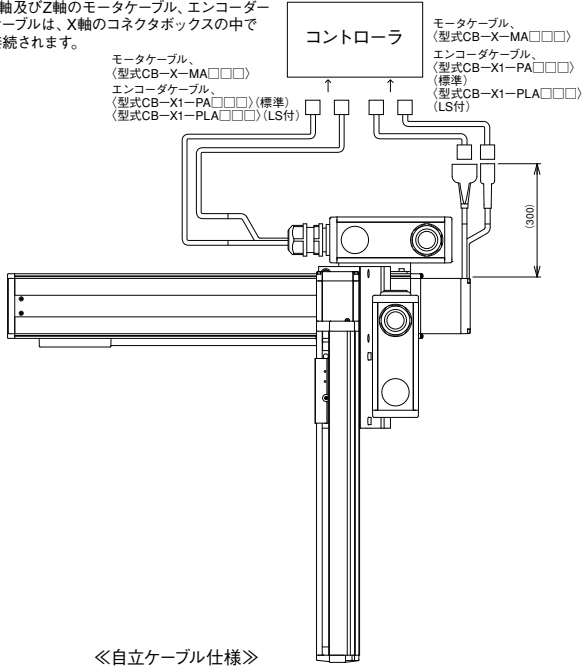
## 直交ロボットケーブル配線

### 直交ロボットコントローラ間ケーブル

直交ロボットコントローラ間のケーブルは、各構成軸毎に単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

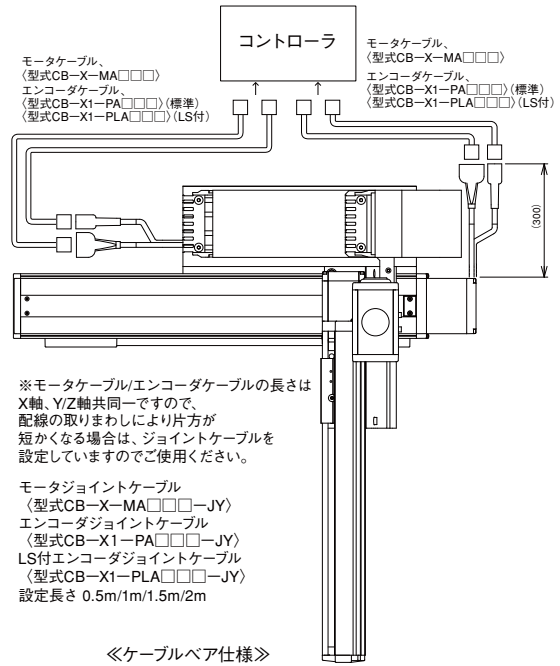
Y軸及びZ軸のモーターケーブル、エンコーダケーブルは、X軸の接続ボックスの中で接続されます。

モーターケーブル、  
〈型式CB-X-MA□□□〉  
エンコーダケーブル、  
〈型式CB-X1-PA□□□〉  
(標準)  
〈型式CB-X1-PLA□□□〉(LS付)



《自立ケーブル仕様》

モーターケーブル、  
〈型式CB-X-MA□□□〉  
エンコーダケーブル、  
〈型式CB-X1-PA□□□〉(標準)  
〈型式CB-X1-PLA□□□〉(LS付)



《ケーブルベア仕様》

※モーターケーブル/エンコーダケーブルの長さはX軸、Y/Z軸共同ですので、配線の取りまわしにより片方が短くなる場合は、ジョイントケーブルを設定していますのでご使用ください。

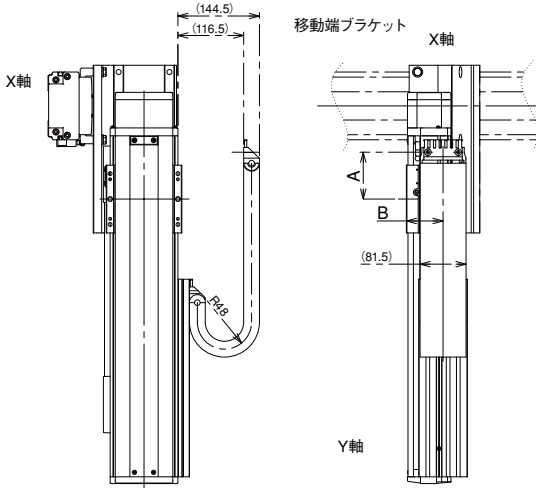
モータジョイントケーブル  
〈型式CB-X-MA□□□-JY〉  
エンコーダジョイントケーブル  
〈型式CB-X1-PA□□□-JY〉  
LS付エンコーダジョイントケーブル  
〈型式CB-X1-PLA□□□-JY〉  
設定長さ 0.5m/1m/1.5m/2m

### 組合せタイプ別配線処理内容

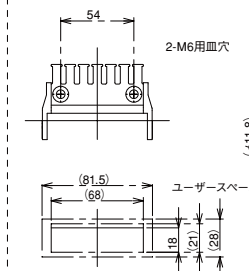
XYB,XYBG,XYGのY軸スライダに、お客さまが機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

#### ■リミットスイッチ位置

《組合せタイプXYB, XYBG》



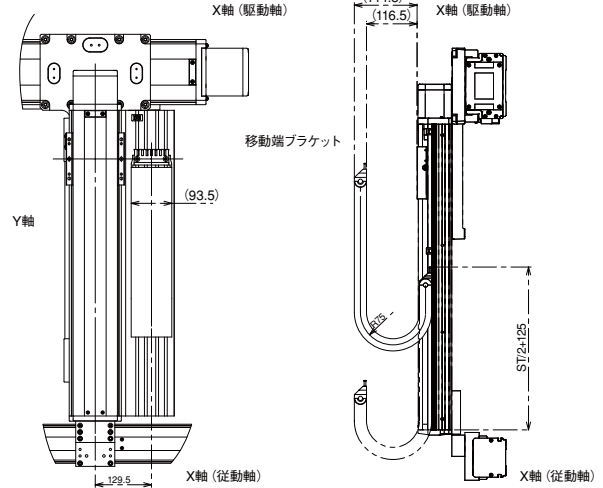
【移動端ブラケット詳細図とベア断面図】



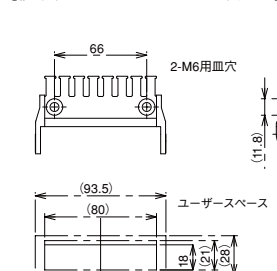
| 組合せタイプ              | A寸法  | B寸法 |
|---------------------|------|-----|
| BA□□/BB□□           | 73   | 54  |
| BC□□/BD□□/BE□□/BF□□ | 83   | 65  |
| BG□□/BH□□/BK□□/BL□□ | 83   | 80  |
| GB□□                | 53.5 | 54  |
| GC□□/GD□□/GE□□/GF□□ | 63.5 | 65  |
| GG□□/GH□□           | 63.5 | 80  |

#### ■ケーブル取り出し方向

《組合せタイプ:XYG-G1J/G2J》



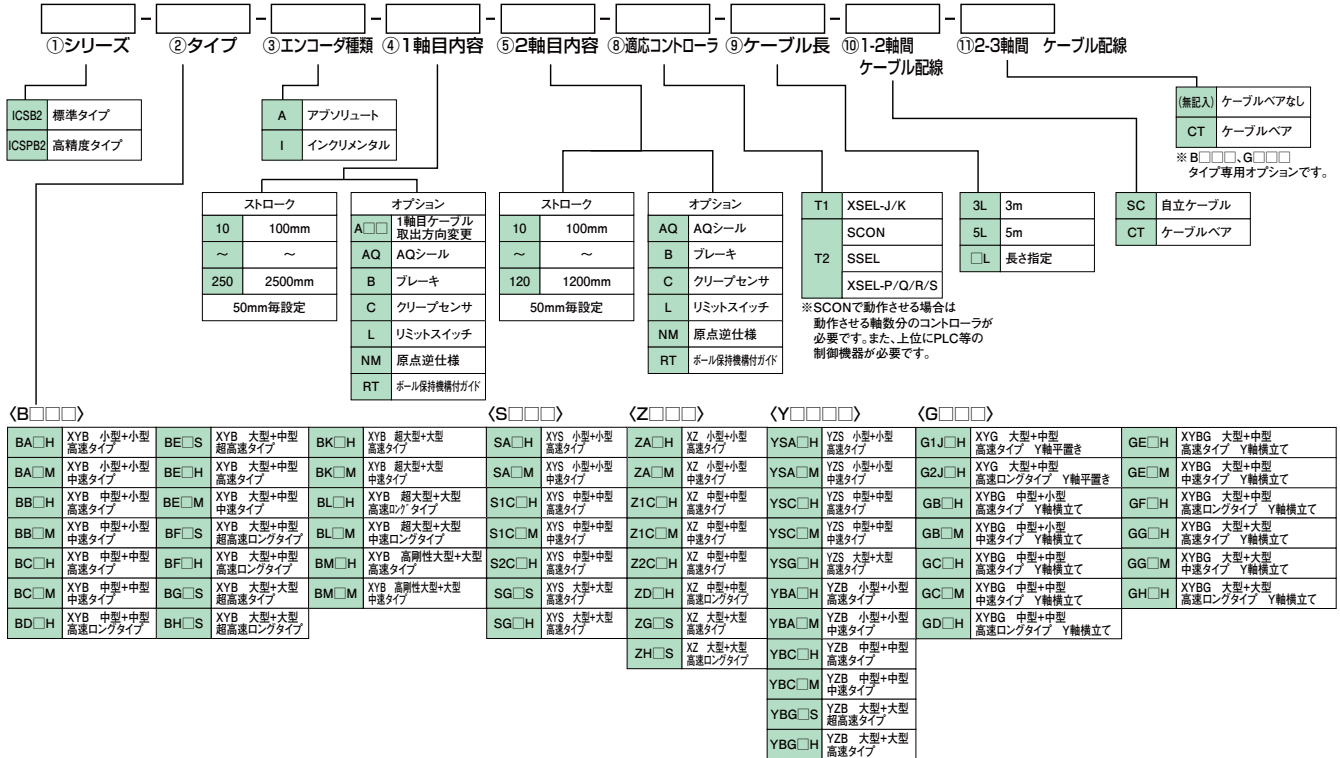
【移動端ブラケット詳細図とベア断面図】



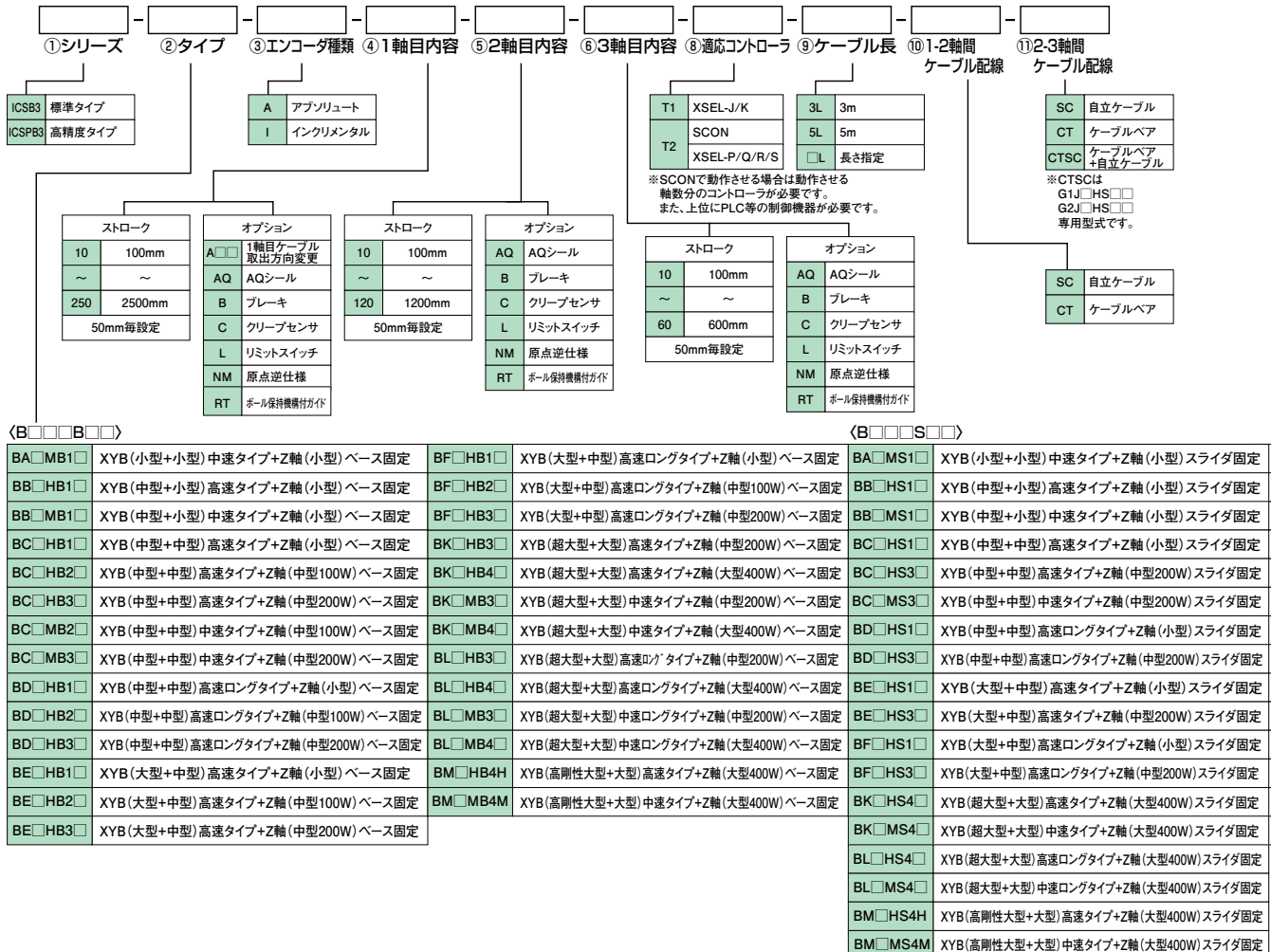
# 型式項目

ICSB2/ICSPB2/ICSB3/ICSPB3の型式は下記の項目にて構成されます。  
各項目の選択範囲(ストローク、ケーブル配線等)は機種によって異なりますので、  
詳細は各機種のページをご覧ください。

## 【ICSB2/ICSPB2シリーズ】



## 【ICSB3/ICSPB3シリーズ】





① シリーズ

各シリーズの名称を表します。  
 ICSB2 : ISB2 軸組合せ  
 ICSPB2 : ISPB2 軸組合せ  
 ICSB3 : ISB3 軸組合せ  
 ICSPB3 : ISPB3 軸組合せ

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軸組合せ  $\frac{B}{(1)} \frac{B}{(2)} \frac{1}{(3)} \frac{H}{(4)}$       3軸組合せ  $\frac{B}{(1)} \frac{B}{(2)} \frac{1}{(3)} \frac{H}{(4)} \frac{B}{(5)} \frac{1}{(6)} \frac{M}{(7)}$

- (1) 1-2 軸組合せタイプ (※1)      B: XYB タイプ / S: XYS タイプ / Z: XZ タイプ / YS: YZS タイプ / YB: YZB タイプ / G: XYG タイプ
- (2) 1-2 軸構成タイプ              A / B / C / 1C / 2C / D / E / F / G / H / K / L / M / 1J / 2J
- (3) 1-2 軸組合せ方向              1 / 2 / 3 / 4
- (4) 1-2 軸速度タイプ              S: 超高速タイプ / 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: スライド固定
- (6) Z 軸モータ出力              1: 60W / 2: 100W / 3: 200W / 4: 400W
- (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) と Z (XZ タイプ) のみ

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)

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 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/R/S, SSEL, SCON

⑧ 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)

⑨ 1 - 2 軸間ケーブル配線

1 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  
 ※機種によっては SC/CT の片方しか使用できない場合があります。  
 詳細は各機種の仕様のページにてご確認ください。

⑩ 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  
 CTST: ケーブルベア+自立ケーブル  
 ※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。  
 ※CTSC は G1J □ HS □□、G2J □ HS □□限定となります。

<Z3□□HS□H/G□□□B□□/□□□□S□□>

|          |   |         |   |         |  |
|----------|---|---------|---|---------|--|
| Z3C□HS1H | XZ (中型+中型) 高速タイプ+Y軸 (小型) スライド固定         | GB□HB1□ | XYBG (中型+小型) 高速タイプ+Z軸 (小型) ベース固定        | GB□HS1□ | XYBG (中型+小型) 高速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| Z3G□HS2H | XZ (大型+大型) 高速タイプ+Y軸 (中型) スライド固定         | GB□MB1□ | XYBG (中型+小型) 中速タイプ+Z軸 (小型) ベース固定        | GB□MS1□ | XYBG (中型+小型) 中速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| G1J□HB1□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) ベース固定      | GC□HB1□ | XYBG (中型+中型) 高速タイプ+Z軸 (小型) ベース固定        | GC□HS1□ | XYBG (中型+中型) 高速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| G1J□HB2□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定  | GC□HB2□ | XYBG (中型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定    | GC□HS3□ | XYBG (中型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定    |
| G1J□HB3□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定  | GC□HB3□ | XYBG (中型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定    | GC□MS1□ | XYBG (中型+中型) 中速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| G2J□HB1□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) ベース固定      | GC□MB2□ | XYBG (中型+中型) 中速タイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定    | GC□MS3□ | XYBG (中型+中型) 中速タイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定    |
| G2J□HB2□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定  | GC□MB3□ | XYBG (中型+中型) 中速タイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定    | GD□HS1□ | XYBG (中型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) スライド固定     |
| G2J□HB3□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定  | GD□HB1□ | XYBG (中型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) ベース固定     | GD□HS3□ | XYBG (中型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定 |
| G1J□HS1□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) スライド固定     | GD□HB2□ | XYBG (中型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定 | GE□HS1□ | XYBG (大型+中型) 高速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| G1J□HS2□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) スライド固定 | GD□HB3□ | XYBG (中型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定 | GE□HS3□ | XYBG (大型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定    |
| G1J□HS3□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定 | GE□HB1□ | XYBG (大型+中型) 高速タイプ+Z軸 (小型) ベース固定        | GE□MS1□ | XYBG (大型+中型) 中速タイプ+Z軸 (小型) スライド固定        |
| G2J□HS1□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) スライド固定     | GE□HB2□ | XYBG (大型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定    | GE□MS3□ | XYBG (大型+中型) 中速タイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定    |
| G2J□HS2□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) スライド固定 | GE□HB3□ | XYBG (大型+中型) 高速タイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定    | GF□HS1□ | XYBG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) スライド固定     |
| G2J□HS3□ | XYG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定 | GF□HB1□ | XYBG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (小型) ベース固定     | GF□HS3□ | XYBG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) スライド固定 |
|          |   | GF□HB2□ | XYBG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型100W) ベース固定 |         |  |
|          |   | GF□HB3□ | XYBG (大型+中型) 高速ロングタイプ+Z軸 (中型200W) ベース固定 |         |  |