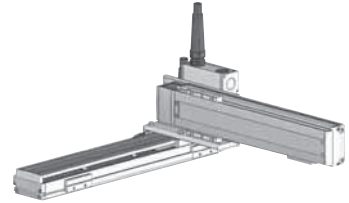


ICSB2-BA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 90:900mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 40:400mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

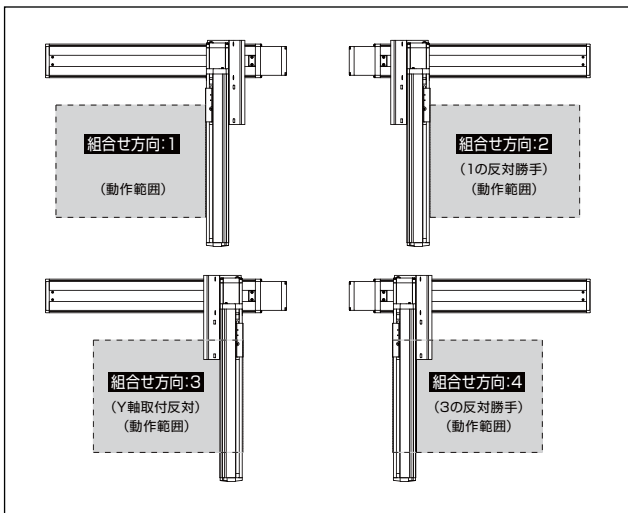
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BA1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BA2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BA3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BA4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	

※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	450~600	650~700	750~800	850~900
X 軸	960	655	515	415	
Y 軸	960				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.3	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.4	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.5	3.4	3.1	2.8	2.6	2.3	2.0	1.8
	0.6	1.6	1.3	1.0	0.8	0.5	-	-
	0.7	0.7	0.4	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm (70:700mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

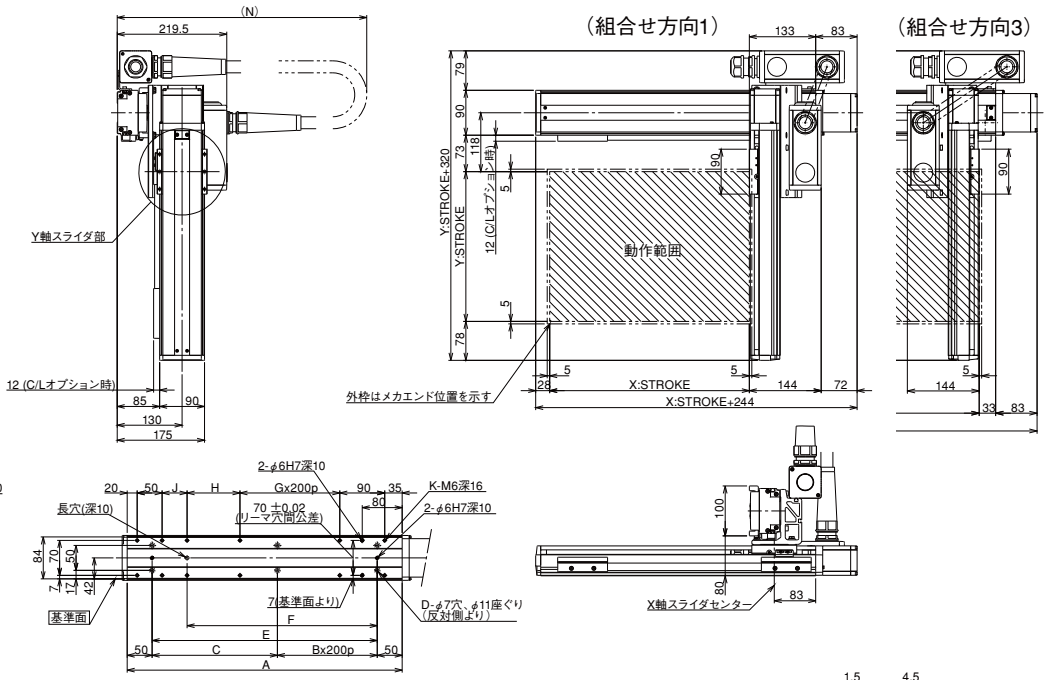
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

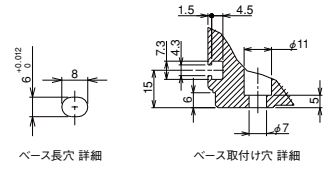
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800



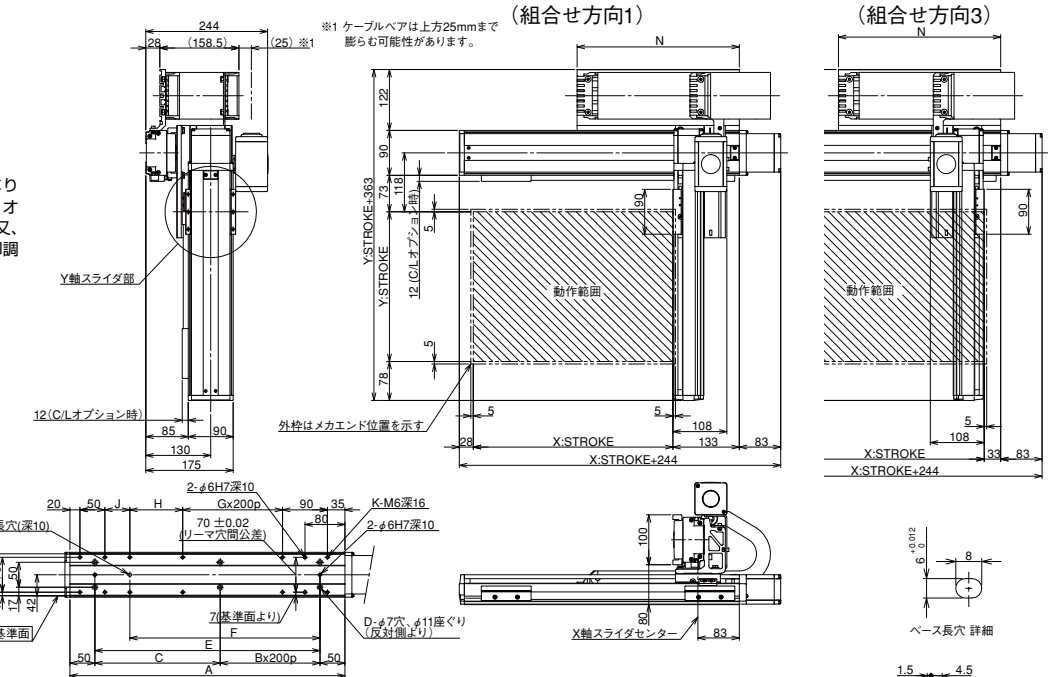
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

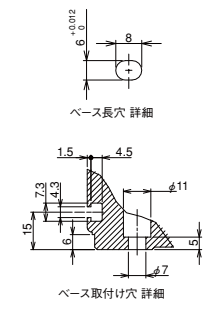
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

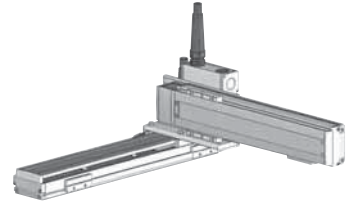


ICSB2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 下記 オプション表 90:900mm 参照 (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 下記 オプション表 40:400mm 参照 (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

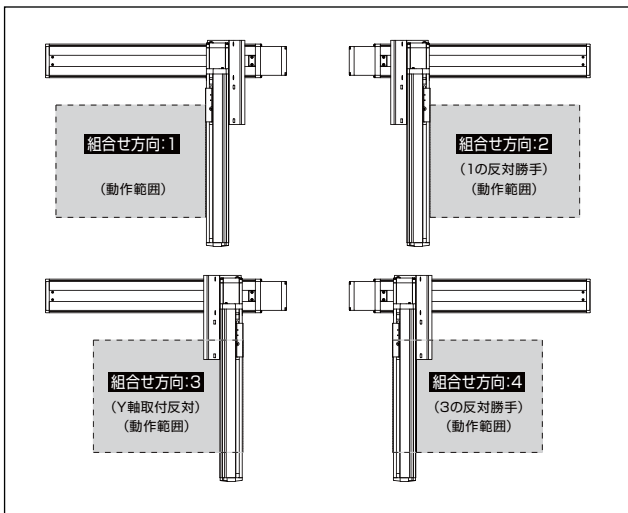


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BA1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BA3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BA4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	

※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	450~600	650~700	750~800	850~900
X 軸	480	330	260	210	
Y 軸	480				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.3	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.4	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.5	13.1	12.7	12.4	12.0	11.7	10.1	8.9
	0.6	8.6	8.2	7.9	7.5	7.2	6.9	6.6
	0.7	5.9	5.5	5.2	4.8	4.5	4.2	3.9
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 90:900mm (70:700mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

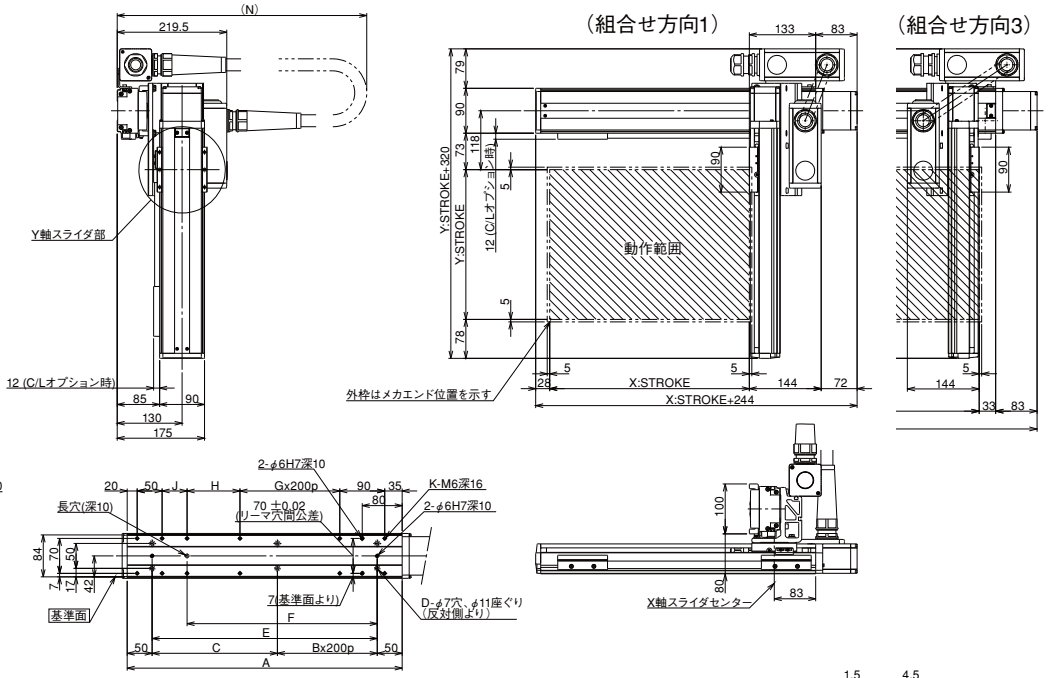
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

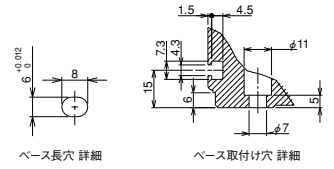
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800



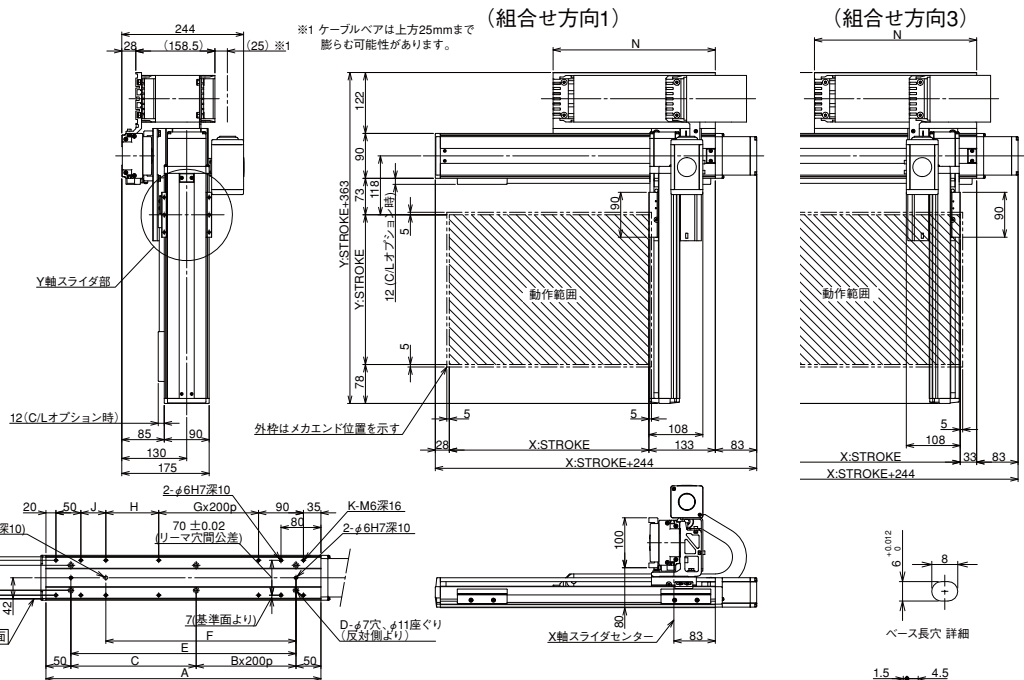
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

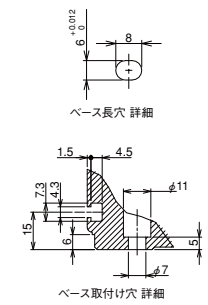
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575



ICSB2-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

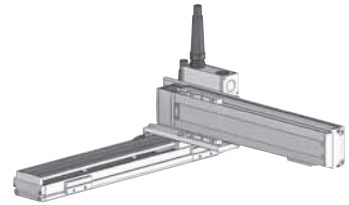
ICSPB2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



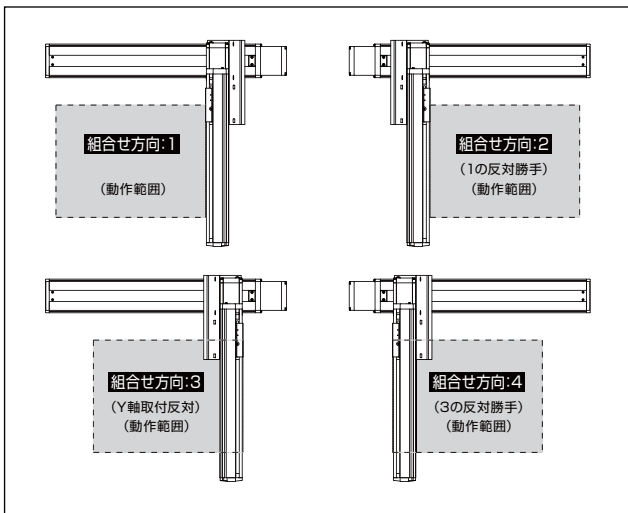
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BB1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BB2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BB3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BB4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	

※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	450~700	750~800	850~900	950~1000	1000~1100
X 軸	1200	860	695	570	460	
Y 軸	960					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.3	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.4	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.5	8.1	7.8	7.6	7.3	7.0	6.8	6.5
	0.6	5.4	5.1	4.9	4.6	4.3	4.1	3.8
	0.7	3.6	3.3	3.1	2.8	2.5	2.3	2.0
	0.8	2.3	2.0	1.7	1.4	1.2	0.9	0.6
	0.9	1.4	1.1	0.8	0.5	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

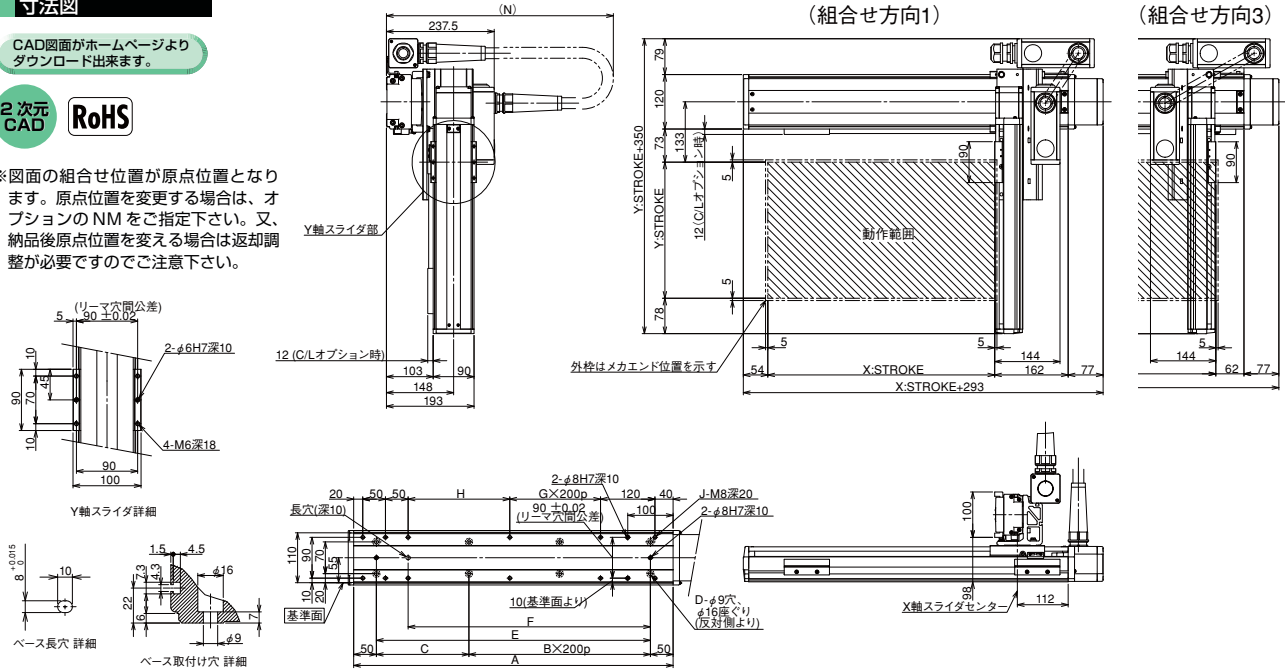
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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

※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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950

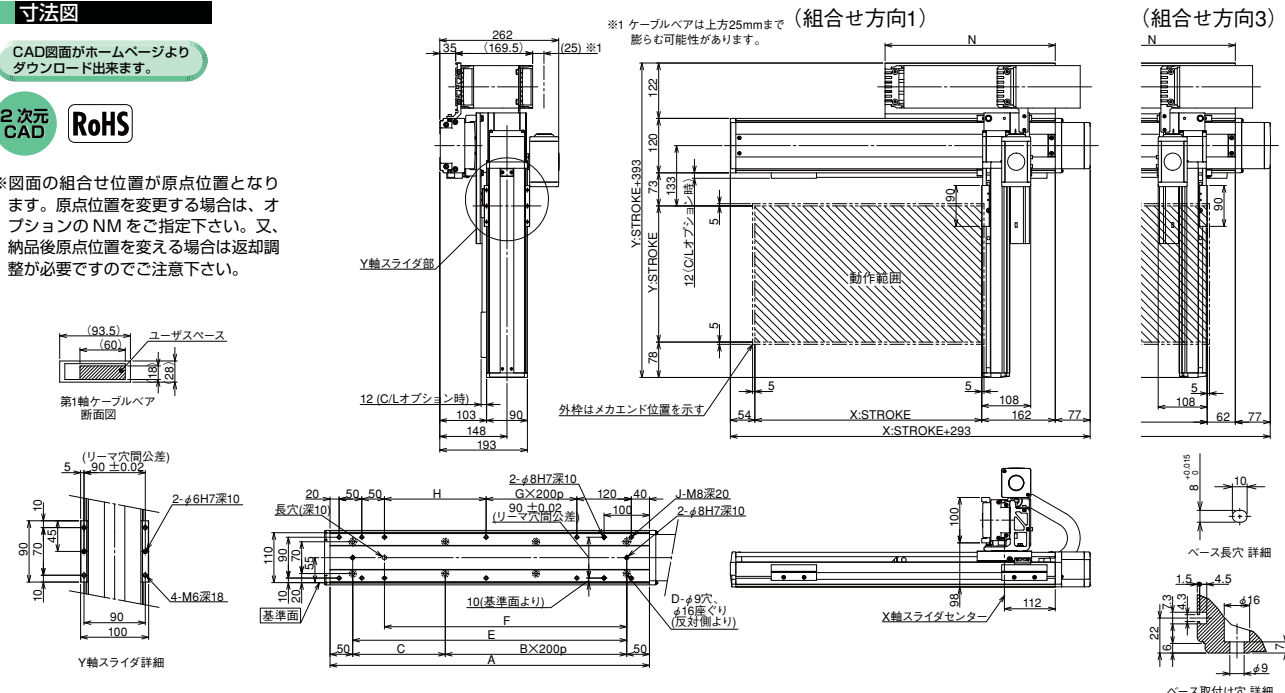
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

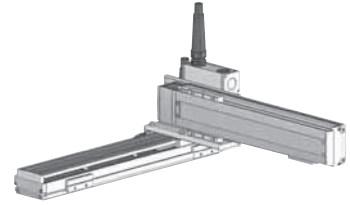
ICSB2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



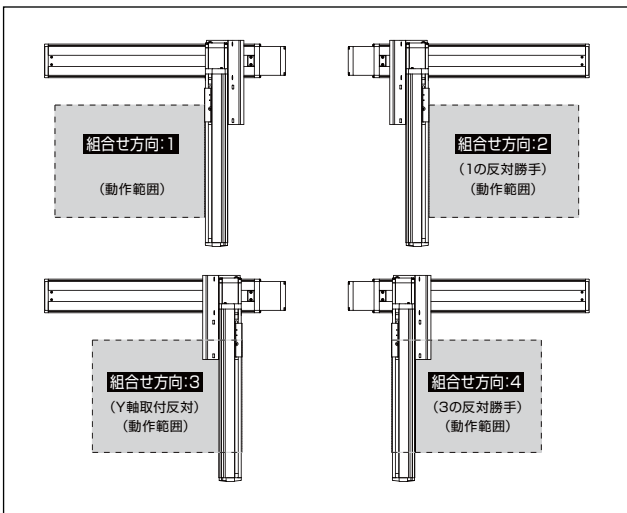
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BB1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BB2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BB3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BB4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	

※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	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	600	430	345	280	230	230
Y 軸	480					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.3	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.4	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5
	0.6	15.0	14.8	14.4	14.0	13.8	13.4	13.1
	0.7	12.0	12.0	11.7	11.3	11.1	10.7	10.4
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

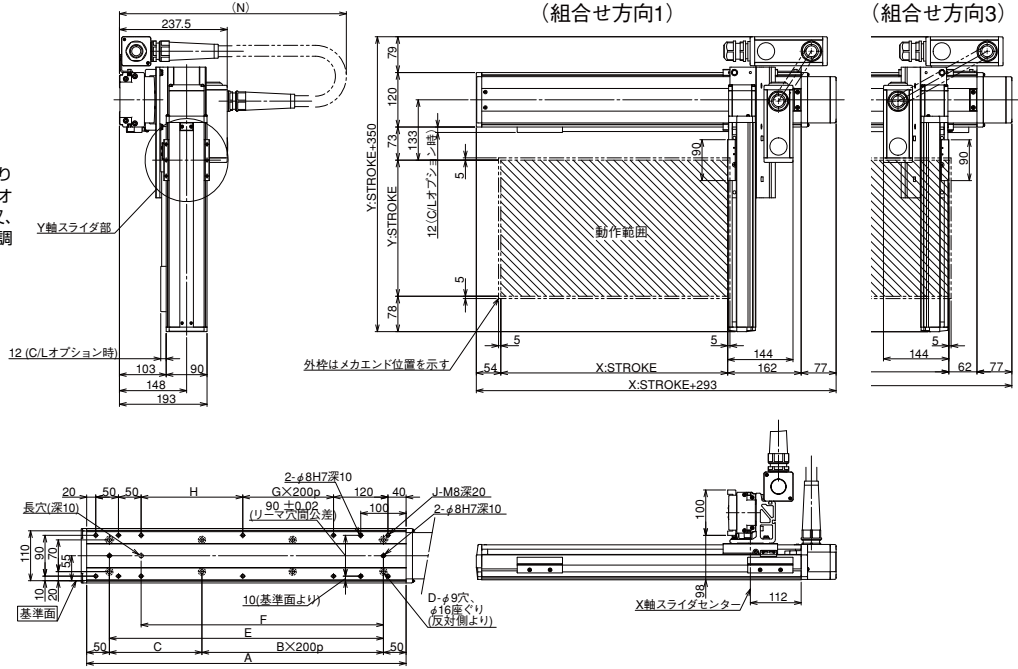
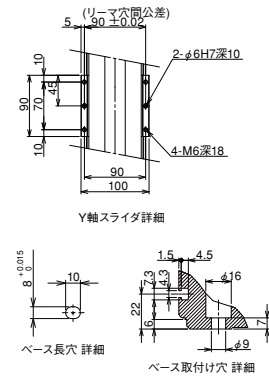
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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

※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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950

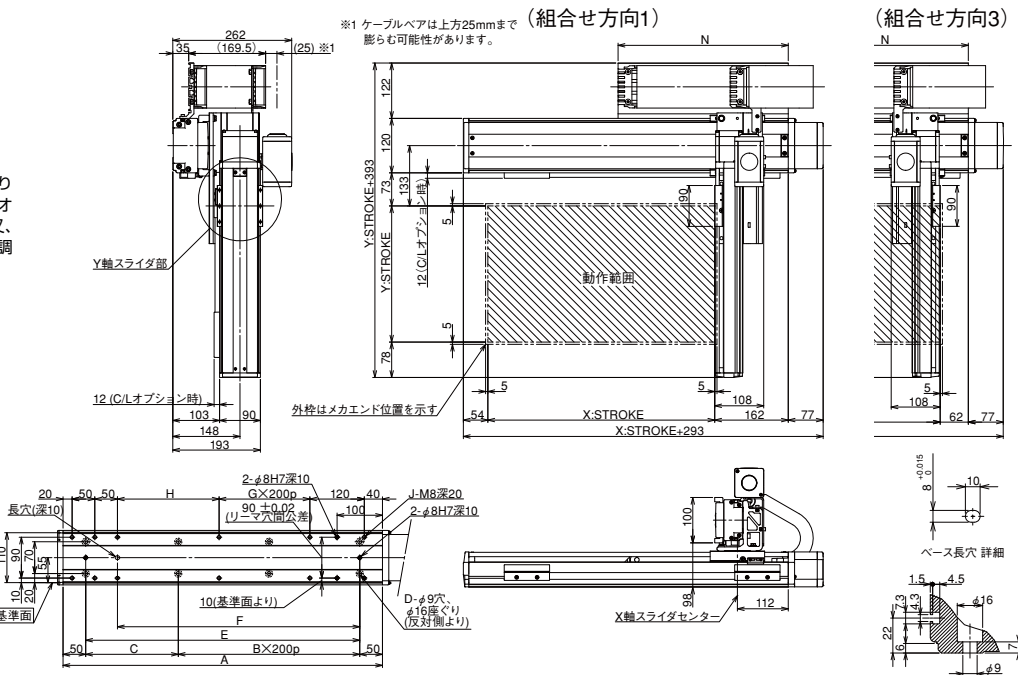
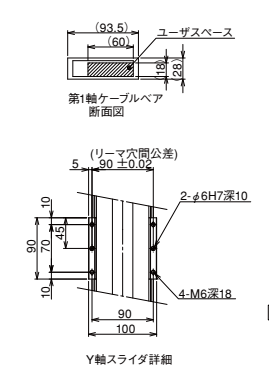
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-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

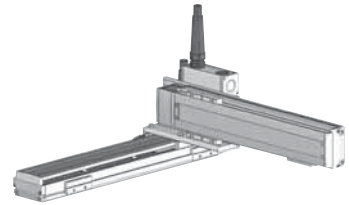
ICSPB2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



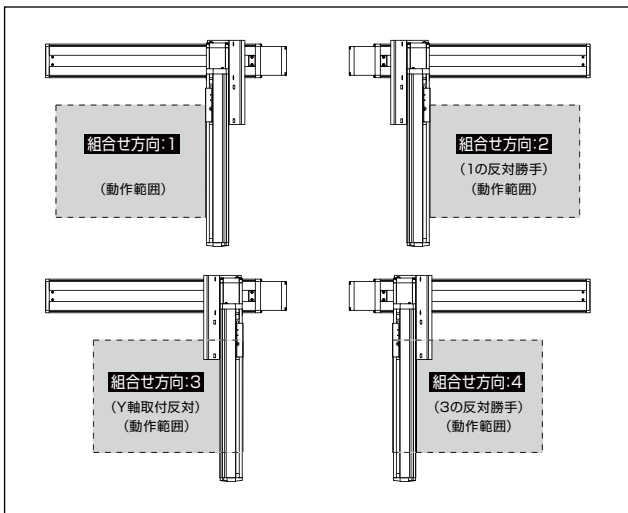
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BC1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BC2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BC3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BC4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXM□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM□-100-20-(ストローク)	

※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	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200	860	695	570	460	
Y 軸	1200					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.5	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.9	14.4	14.0	13.4
	0.6	11.8	11.3	10.9	10.4	9.9	9.5	9.0	8.6	8.0
	0.7	8.2	7.7	7.3	6.8	6.3	5.9	5.4	5.0	4.4
	0.8	5.5	5.0	4.6	4.1	3.6	3.2	2.7	2.3	1.7
	0.9	3.7	3.2	2.8	2.3	1.8	1.4	0.9	0.5	-
	1	2.3	1.9	1.4	1.0	0.5	-	-	-	-
	1.1	1.0	0.5	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

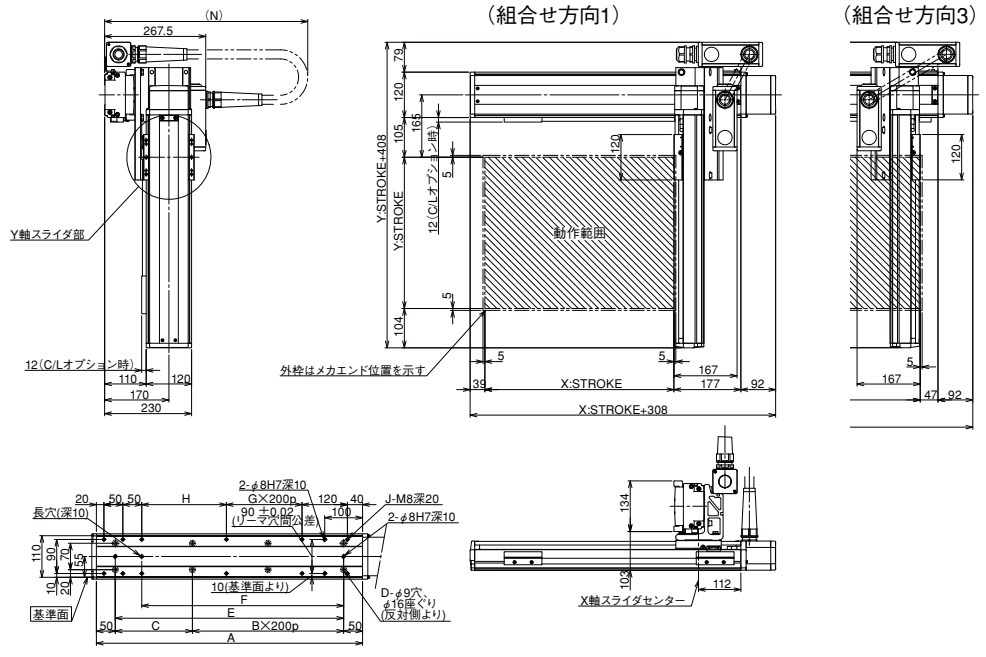
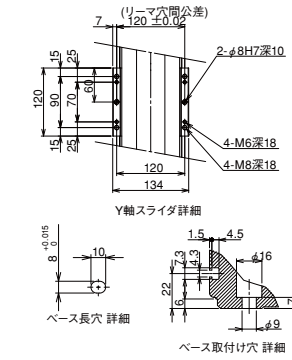
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

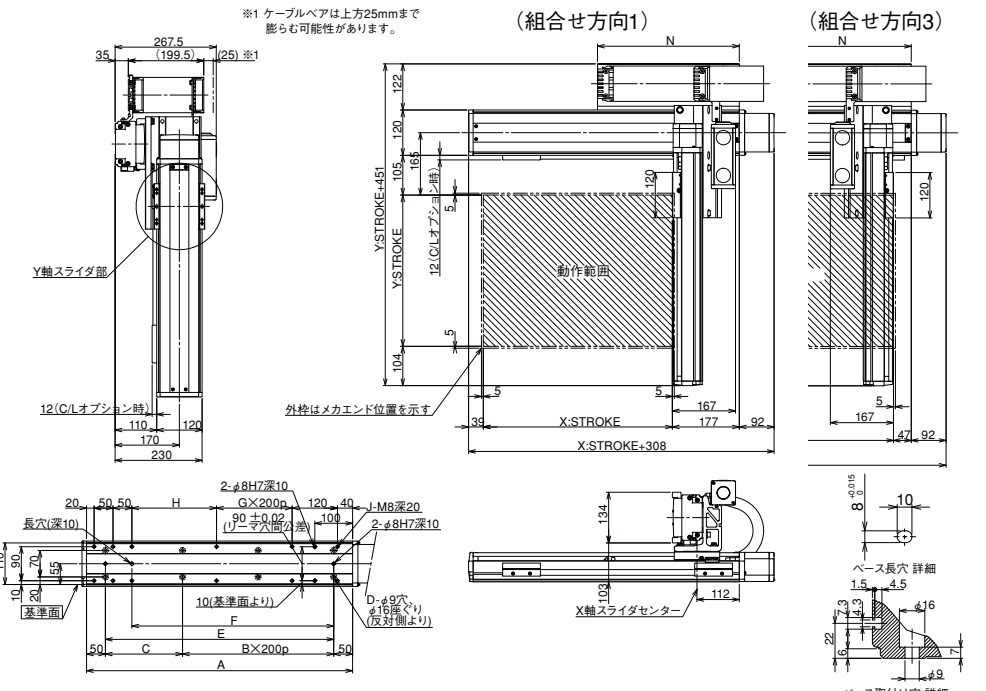
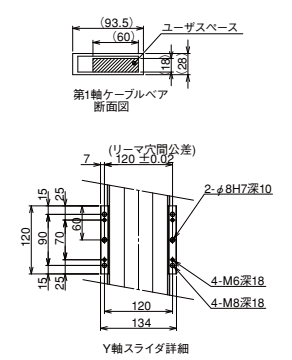
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

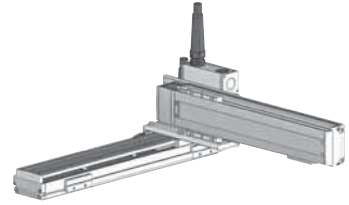
ICSB2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



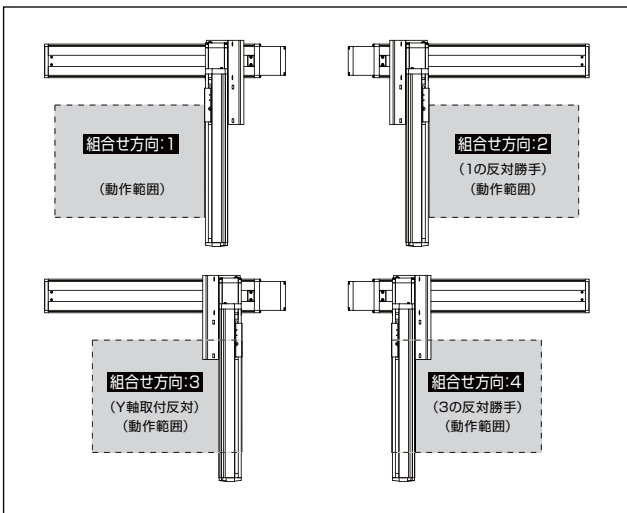
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BC1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BC2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BC3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BC4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXM□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM□-100-10-(ストローク)	

※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	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	600	430	345	280	230	
Y 軸	600					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.3	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.4	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.5	17.4	16.8	16.3	15.7	15.1	14.5	14.0	13.4	12.9
	0.6	11.1	10.5	10.0	9.4	8.8	8.2	7.7	7.1	6.6
	0.7	8.4	7.8	7.3	6.7	6.1	5.5	5.0	4.4	3.9
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

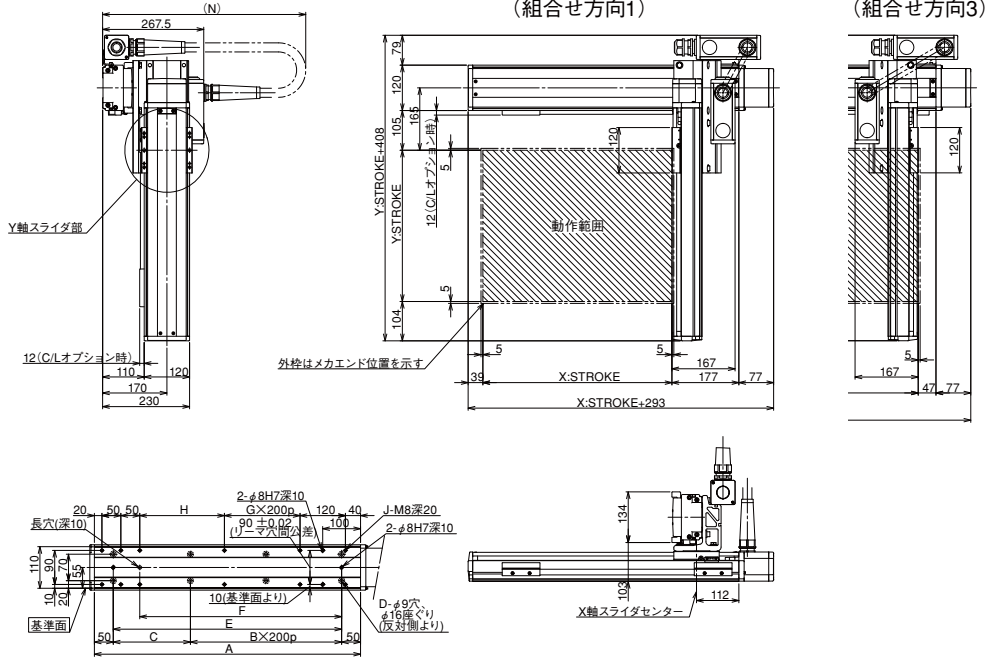
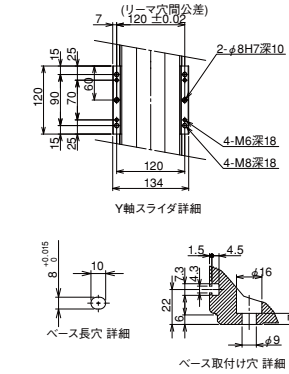
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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

※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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

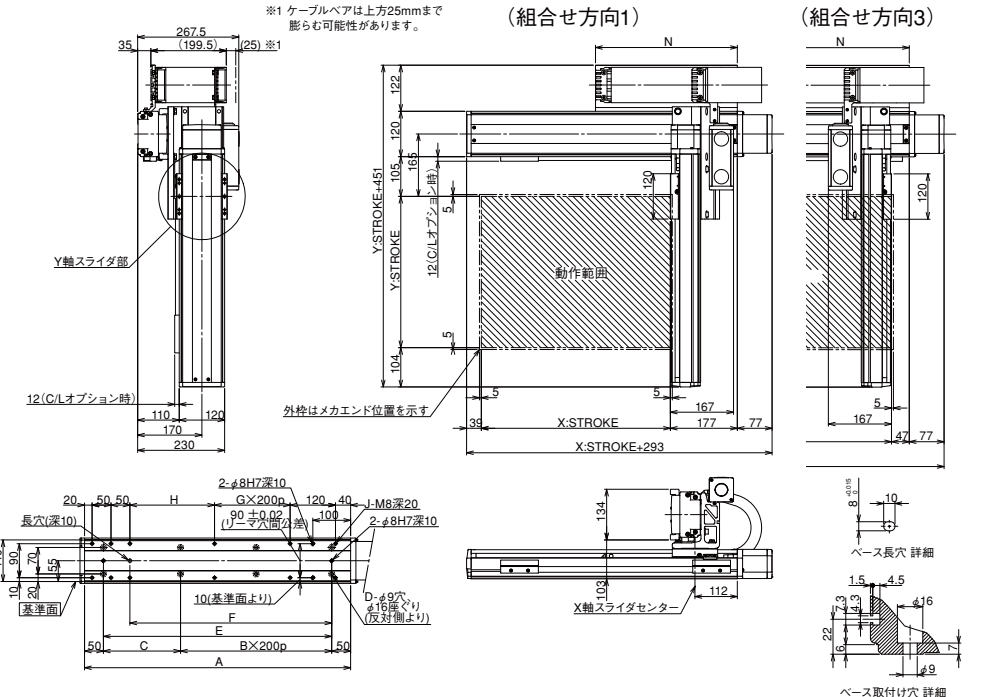
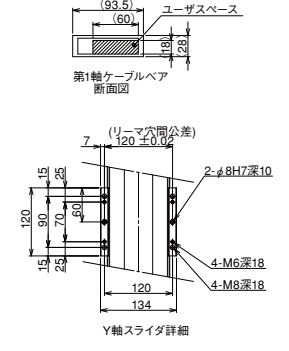
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



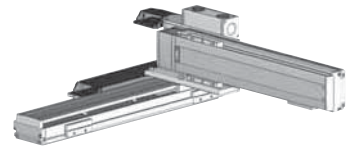
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-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

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 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 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

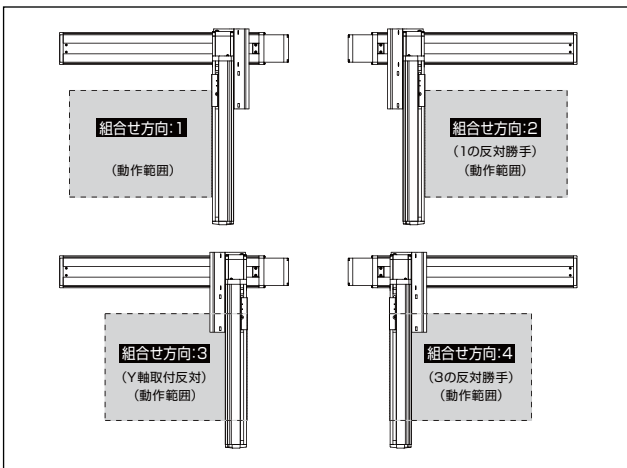


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BD1H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BD2H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BD3H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BD4H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXMX-□-200-20(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20(ストローク)	

※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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベアス一体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります)

ICSB2 [ICSPB2] -BD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

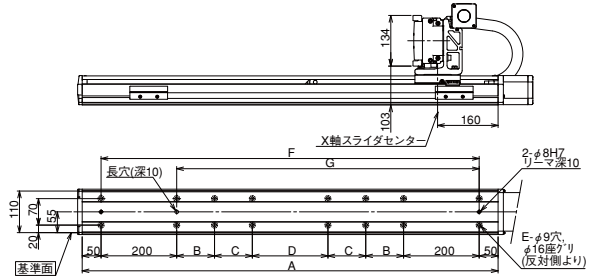
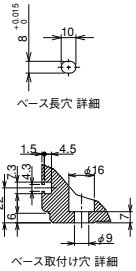
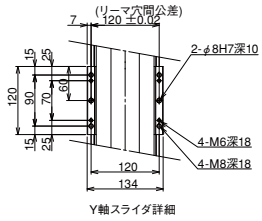
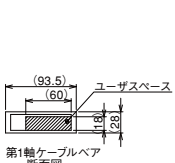
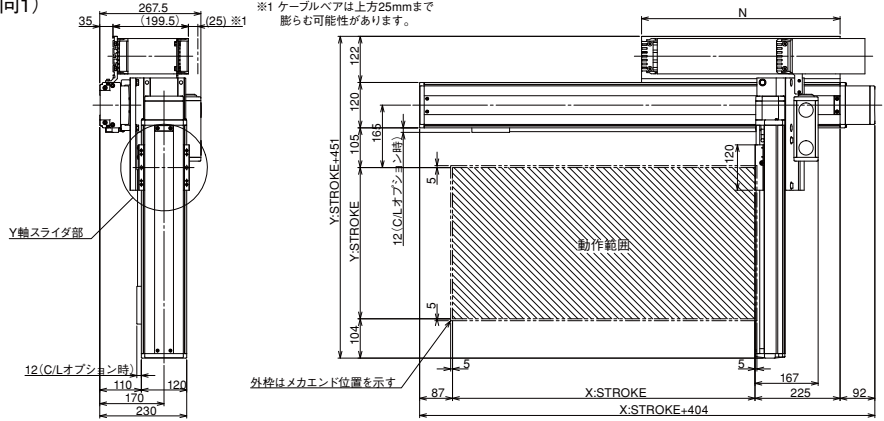
寸法図

(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ください。



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

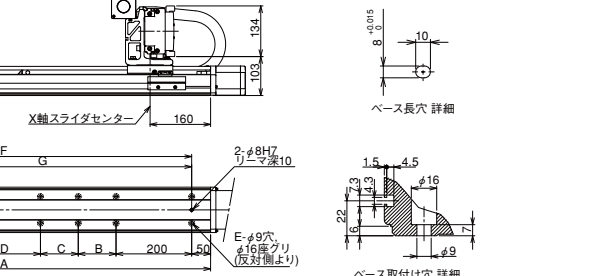
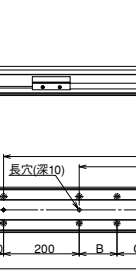
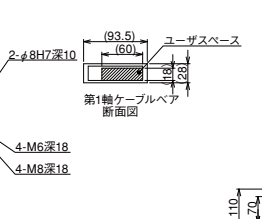
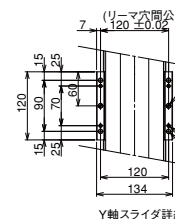
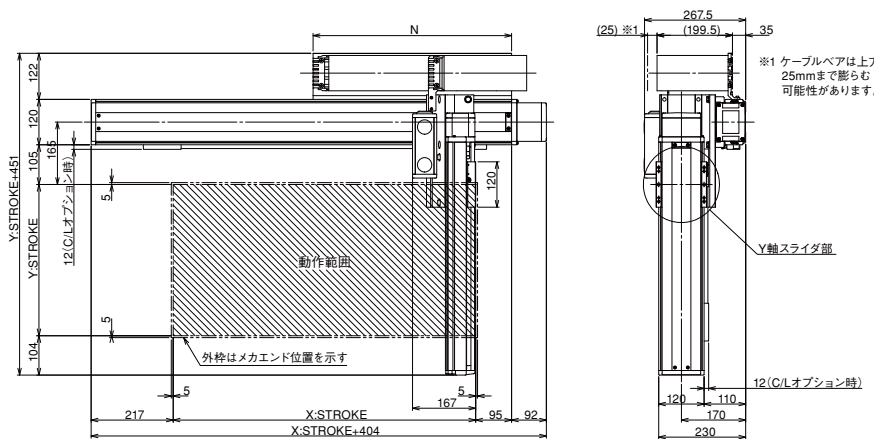
寸法図

(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

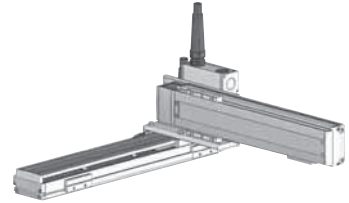
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

ICSB2-BE□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BE□S 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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合

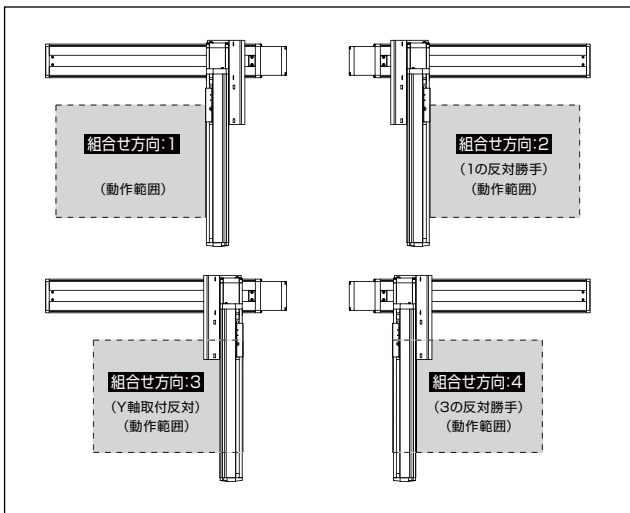
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-30(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	1800						

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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/30mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	600	650	700	
加速度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	18.5	17.9	17.4	16.7	16.2	15.7	15.1	14.5	14.0	13.3	12.8	12.2	11.7
	0.6	14.0	13.4	12.9	12.2	11.7	11.2	10.6	10.0	9.5	8.8	8.3	7.7	7.2
	0.7	10.4	9.8	9.3	8.6	8.1	7.6	7.0	6.4	5.9	5.2	4.7	4.1	3.6
	0.8	8.6	8.0	7.5	6.8	6.3	5.8	5.2	4.6	4.1	3.4	2.9	2.3	1.8
	0.9	6.8	6.2	5.7	5.0	4.5	4.0	3.4	2.8	2.3	1.6	1.1	0.5	-
	1	5.0	4.4	3.9	3.2	2.7	2.2	1.6	1.0	0.5	-	-	-	-
	1.1	4.1	3.5	3.0	2.3	1.8	1.3	0.7	-	-	-	-	-	-
	1.2	3.2	2.6	2.1	1.4	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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 が 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

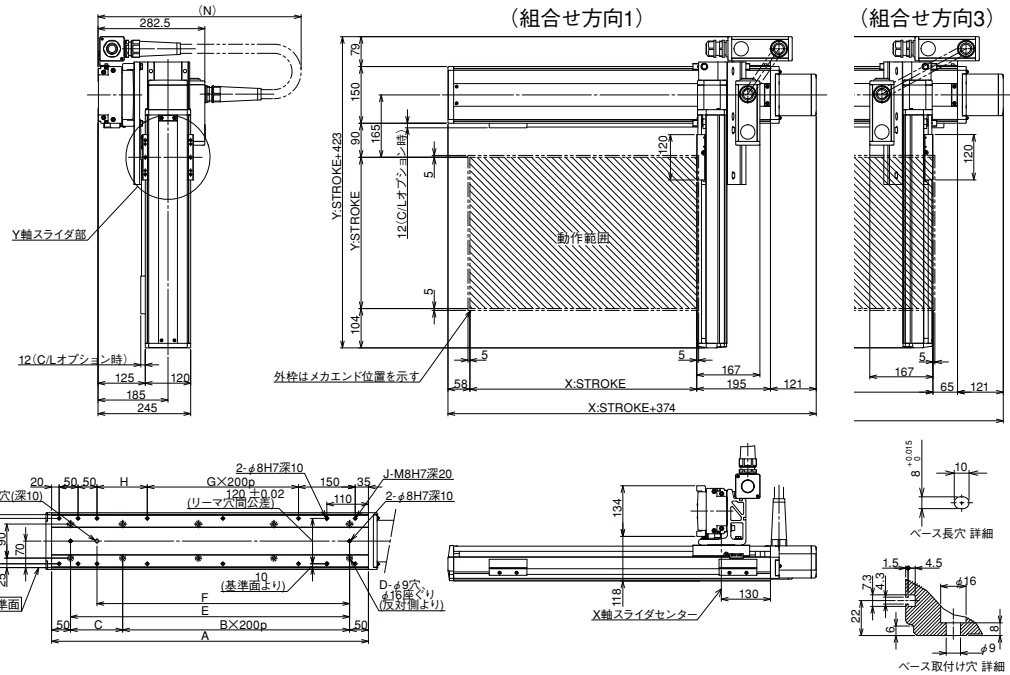
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ S-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

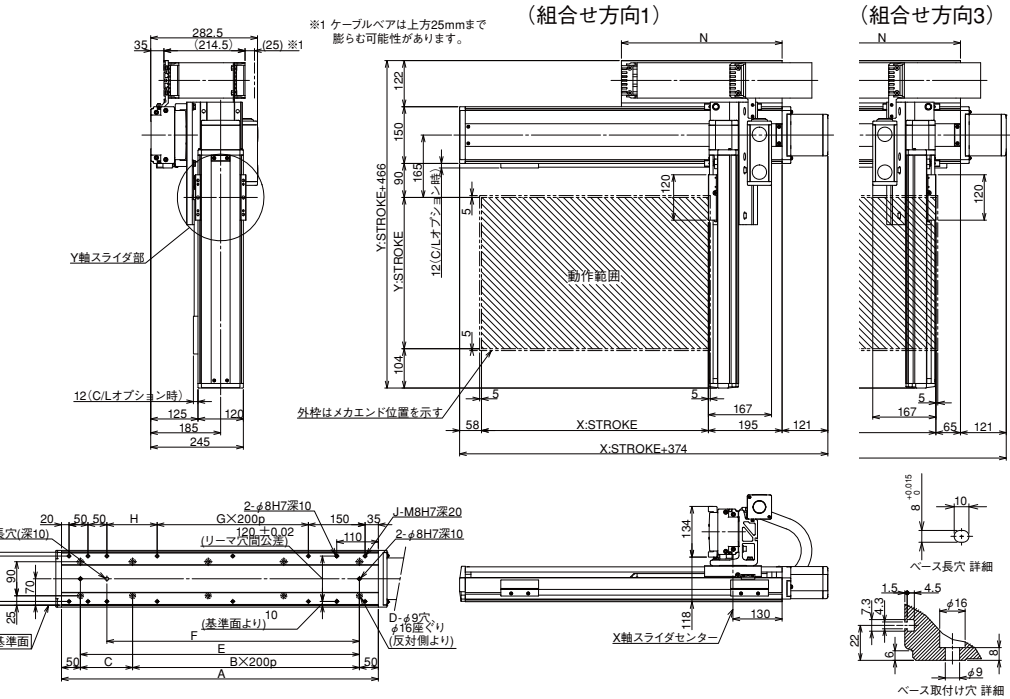
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



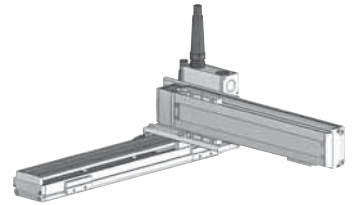
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-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

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 10:100mm 70:700mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



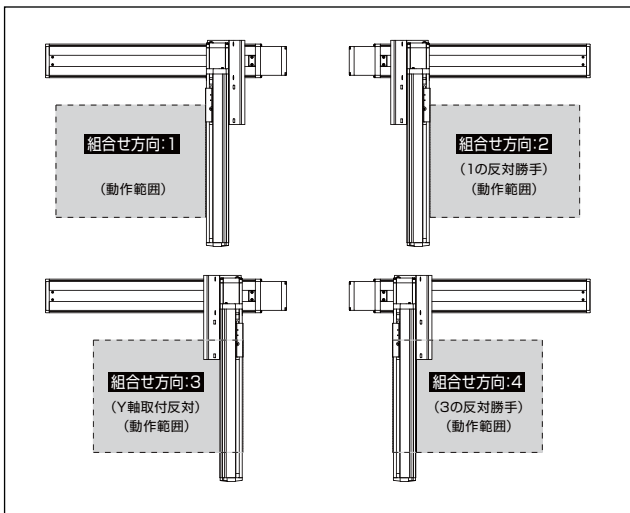
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	1200	920	765	645	550	440	
Y 軸	1200						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	35.0	35.0	35.0	35.0	35.0	35.0	34.1	30.9	28.0	25.5	23.3	21.2	19.4
	0.6	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	25.4	22.9	20.6	18.6	16.8
	0.7	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.9	20.4	18.2	17.0	14.5	12.9
	0.8	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.9	16.7	14.7	13.0	11.4	9.9
	0.9	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	15.7	13.8	12.0	10.4	9.0	7.7
	1	15.0	15.0	15.0	14.9	14.4	13.9	13.3	12.7	11.5	9.8	8.4	7.0	5.8
	1.1	13.0	13.0	12.9	12.2	11.7	11.2	10.6	10.0	9.5	8.0	6.7	5.5	4.3
	1.2	11.3	10.7	10.2	9.5	9.0	8.5	7.9	7.3	6.8	6.1	5.3	4.1	3.1

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

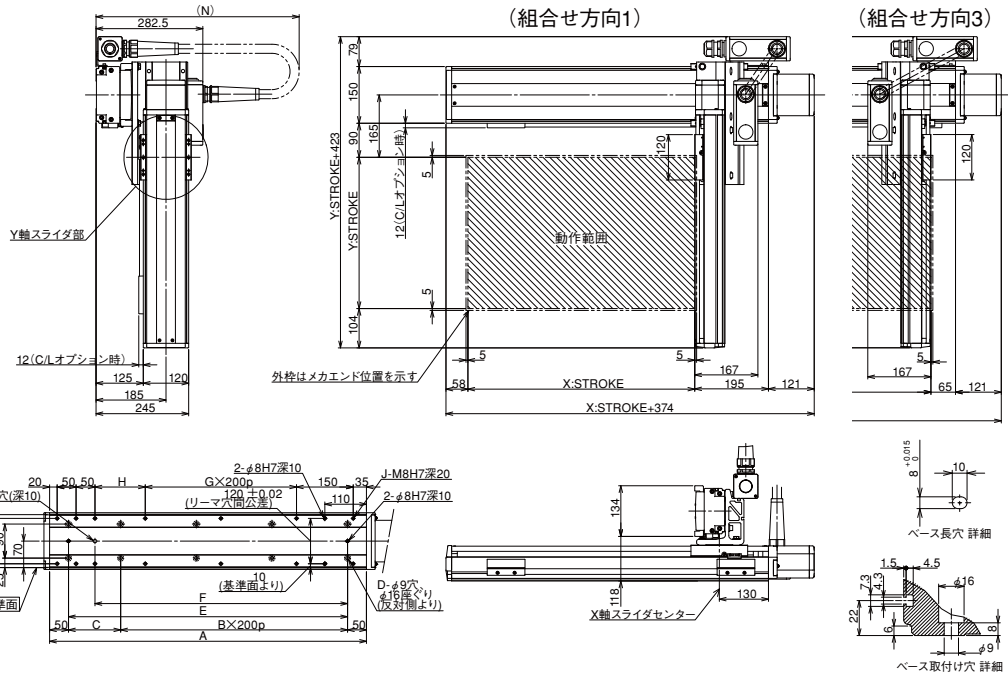
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

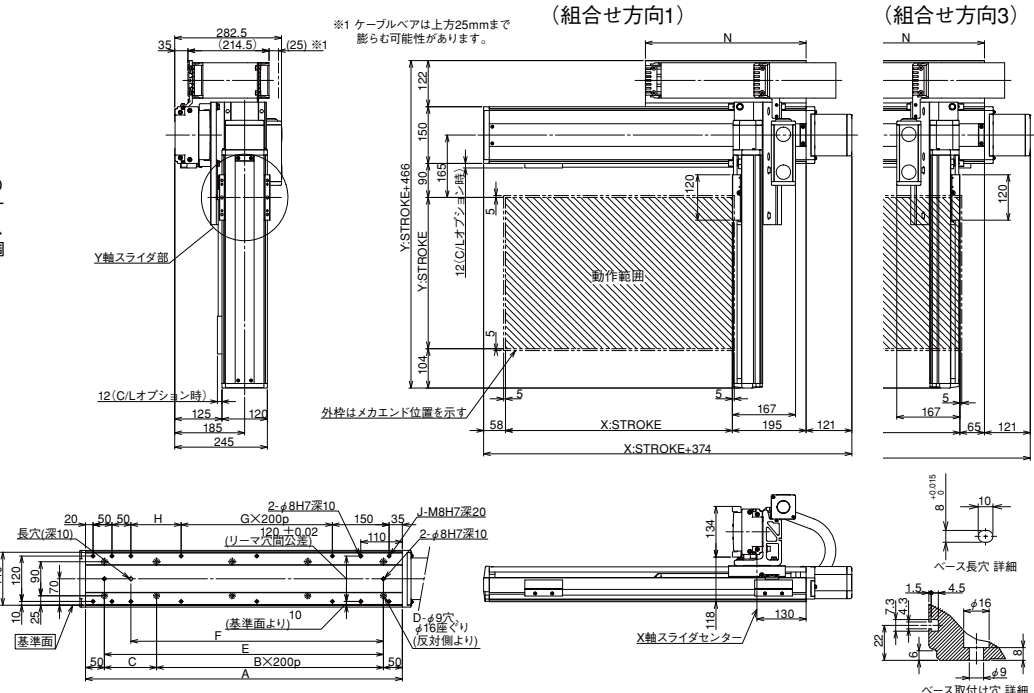
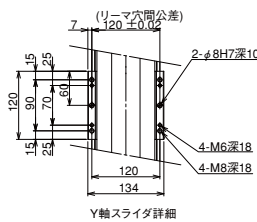
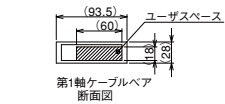
寸法図

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ください。

※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らみ可能性があります。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

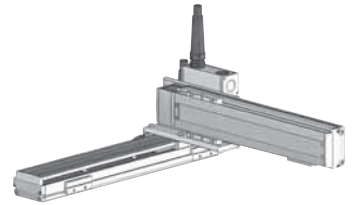
ICSB2-BE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 10:100mm 70:700mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



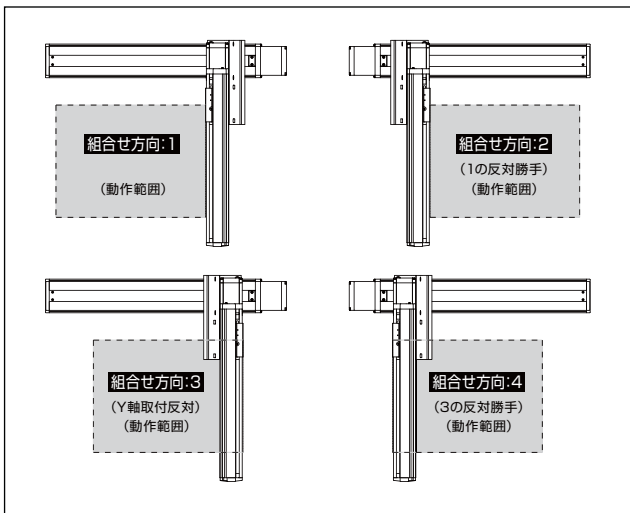
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

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	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	600	460	380	320	270	220	
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	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
0.2	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
0.3	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
0.4	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
0.5	49.1	48.5	48.0	47.3	42.2	37.9	34.1	30.9	28.0	25.5	23.3	21.2	19.4
0.6	35.6	35.0	34.5	33.8	33.3	32.8	31.5	28.2	25.4	22.9	20.6	18.6	16.8
0.7	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	20.4	18.2	16.3	14.5	12.9
0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

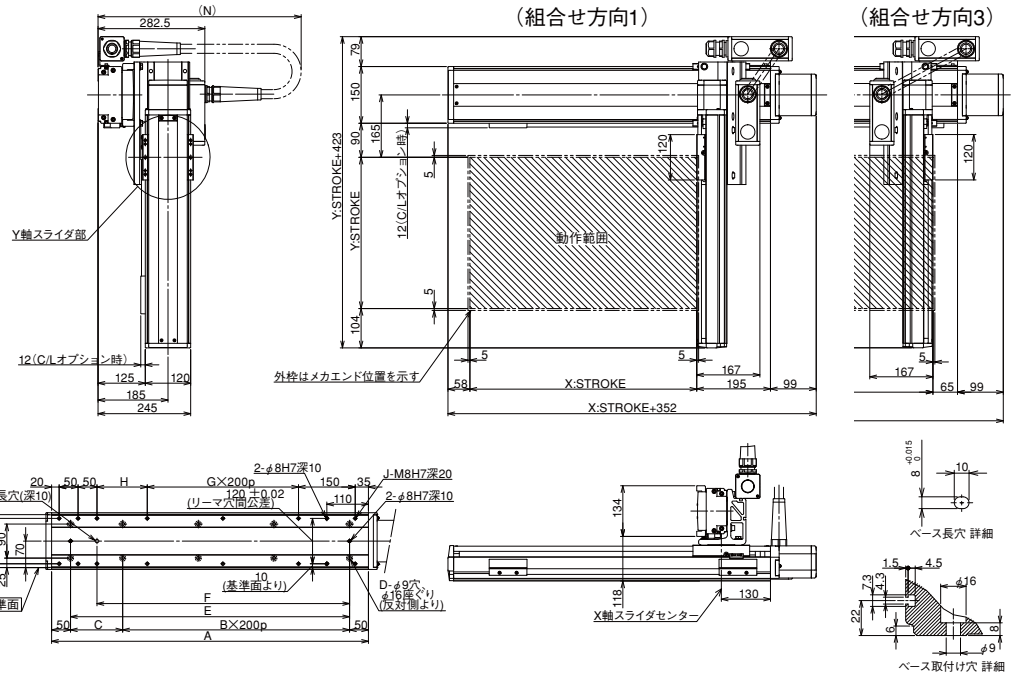
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

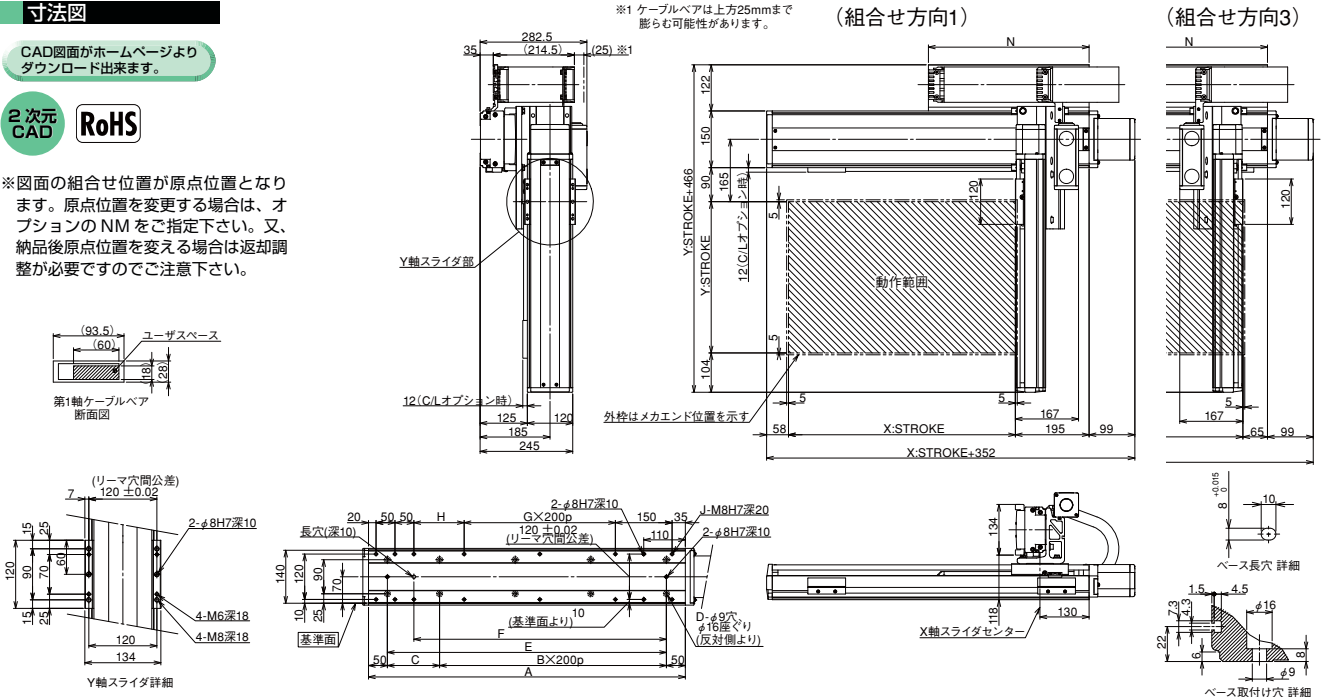
寸法図

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ください。

※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らみ可能性があります。



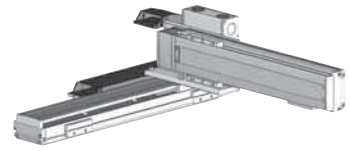
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BF□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BF□S 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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



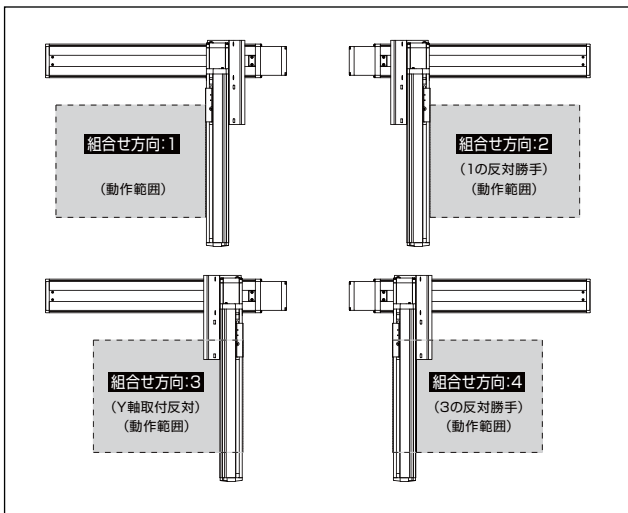
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2S-①-②③④-⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3S-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4S-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-30-(ストローク)	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)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)

	100~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	-	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Y 軸	1800							

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Y 軸							

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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 が 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -BF □ S-CT (ケーブルベア仕様)

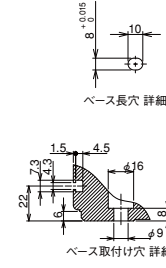
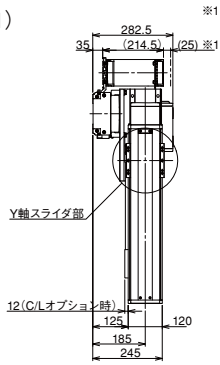
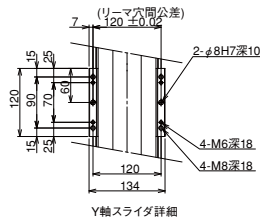
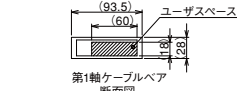
寸法図

(組合せ方向1)

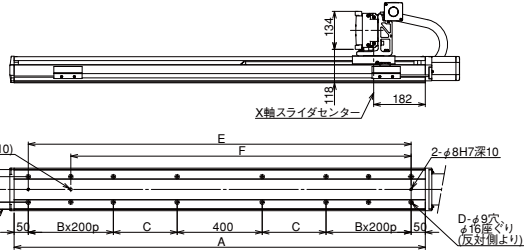
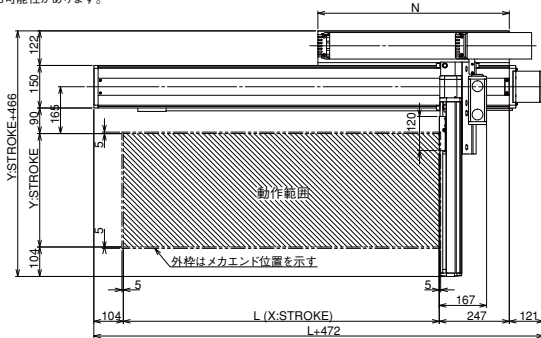
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らむ可能性があります。



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

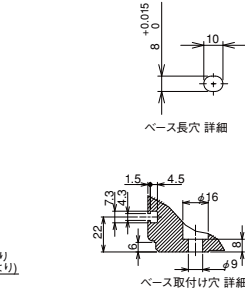
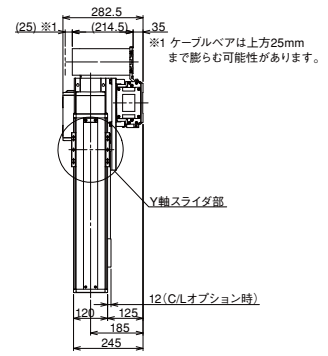
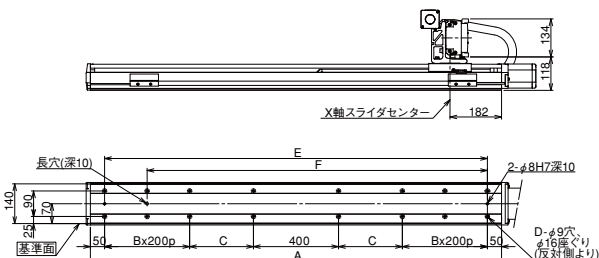
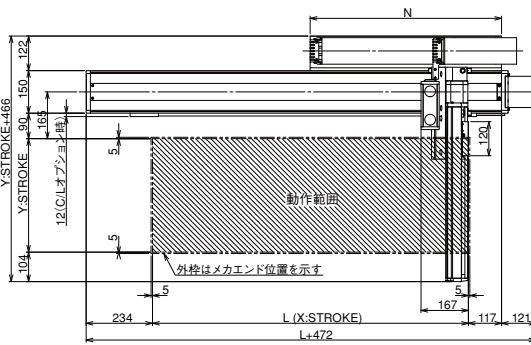
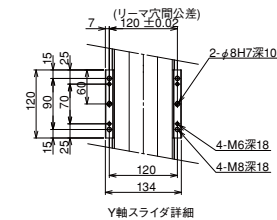
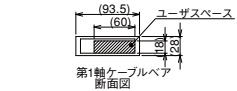
寸法図

(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ください。



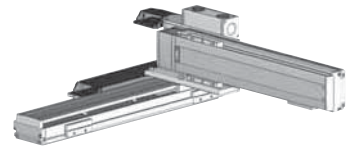
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-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

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

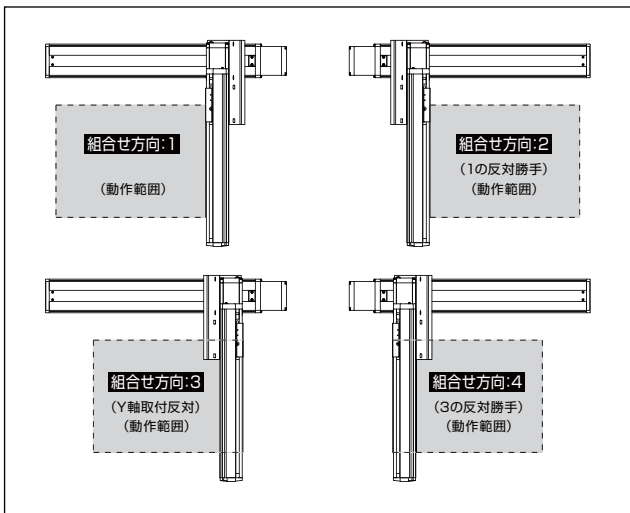


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)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)

	100~700	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												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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 が 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -BF □ H-CT (ケーブルベア仕様)

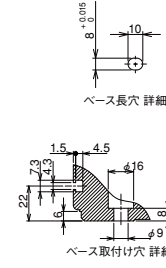
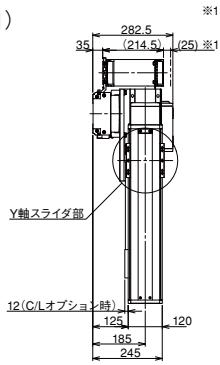
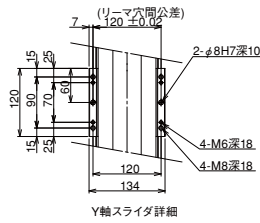
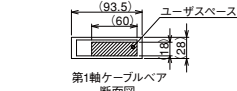
寸法図

(組合せ方向1)

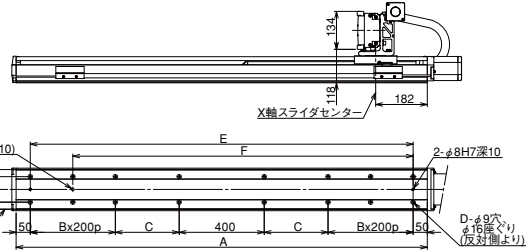
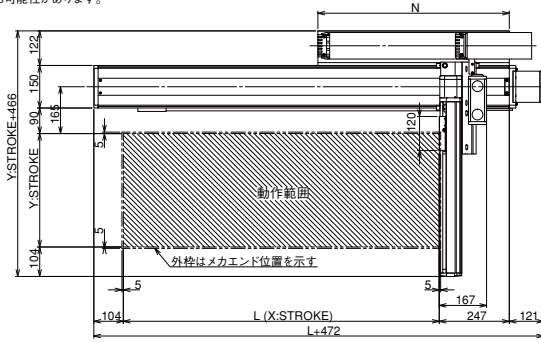
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで
影らむ可能性があります。



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

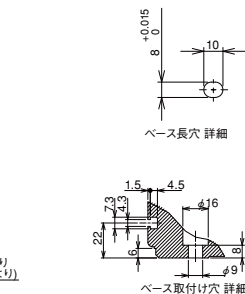
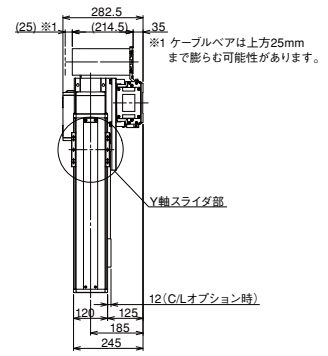
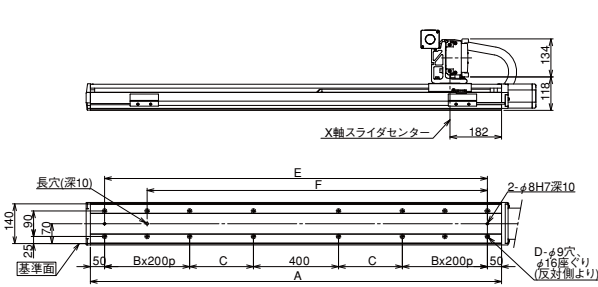
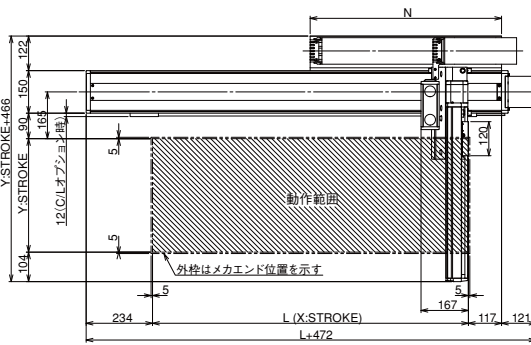
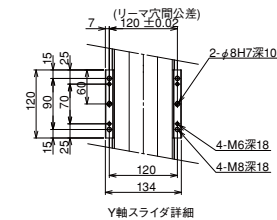
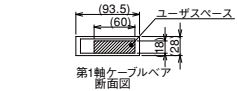
寸法図

(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ください。



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

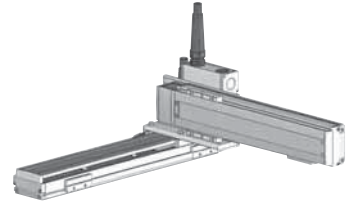
ICSB2-BG□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BG□S 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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 10:100mm 70:700mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



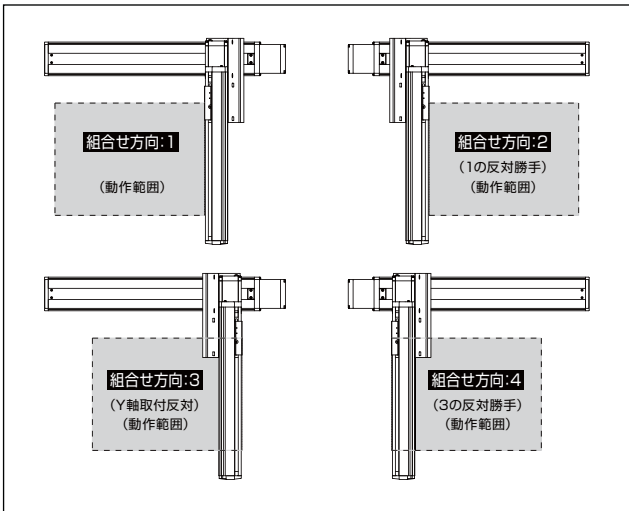
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BG1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BG2S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BG3S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BG4S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	2400						

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	600	650	700	
加速度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	13.7	12.9	12.1	11.3	10.5	9.7	9.0	8.2	7.4	6.6	5.9	5.0	4.3
	0.6	9.2	8.4	7.6	6.8	6.0	5.2	4.5	3.7	2.9	2.1	1.4	0.5	-
	0.7	5.6	4.8	4.0	3.2	2.4	1.6	0.9	-	-	-	-	-	-
	0.8	3.8	3.0	2.2	1.4	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	2.0	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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	400W/40mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠️ 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。

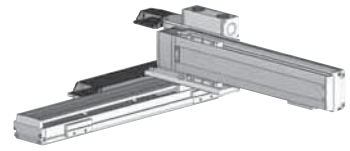
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3)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ください。

(注4)定格加速度は0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2-BH□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BH□S 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		□	—	BH□S	□	—	□	□	□	□	□	□	□	□	□
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								
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照								

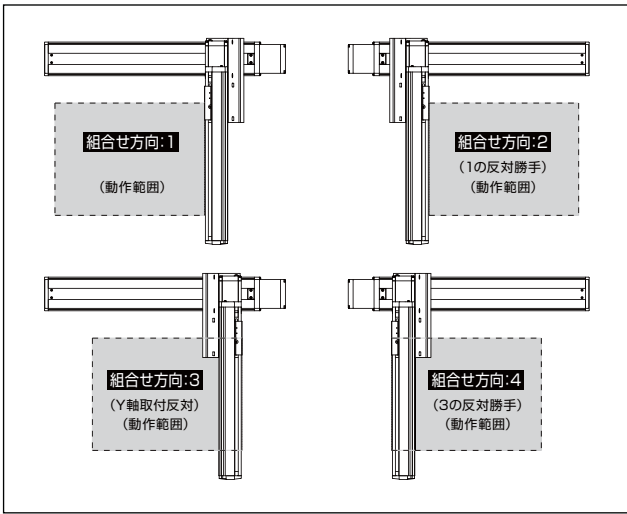
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BH1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BH2S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BH3S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BH4S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)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)

	100~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Y 軸	2400	—						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Y 軸	—						

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm } 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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	—
ブレーキ	B	—
クリーブセンサ	C	—
原点リミットスイッチ	L	—
原点逆仕様	NM	—
ボール保持機構付ガイド	RT	—

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	400W/40mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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 が 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ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

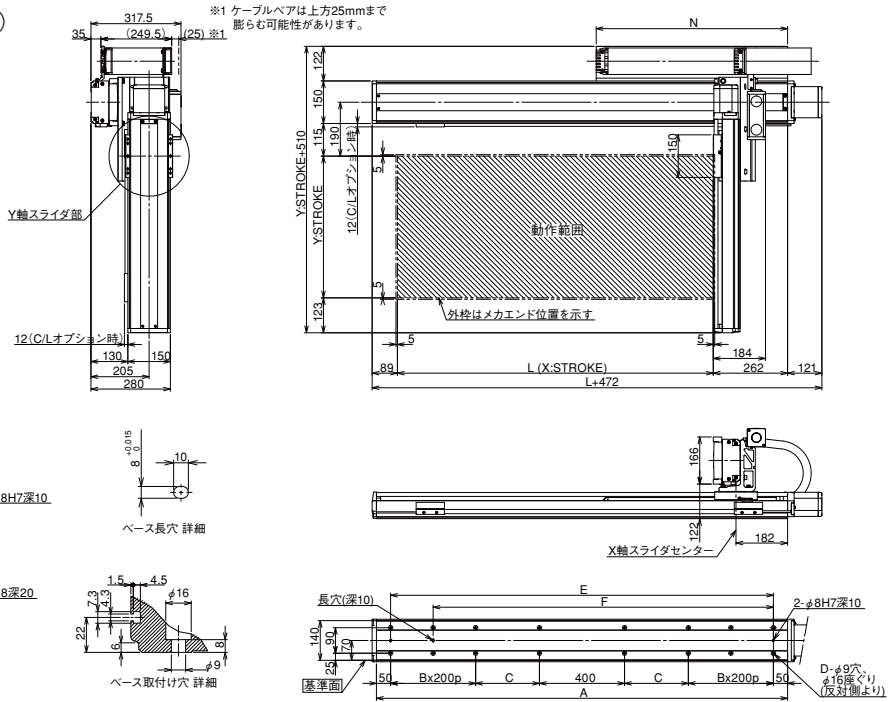
ICSB2 [ICSPB2] -BH □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。

(組合せ方向1)



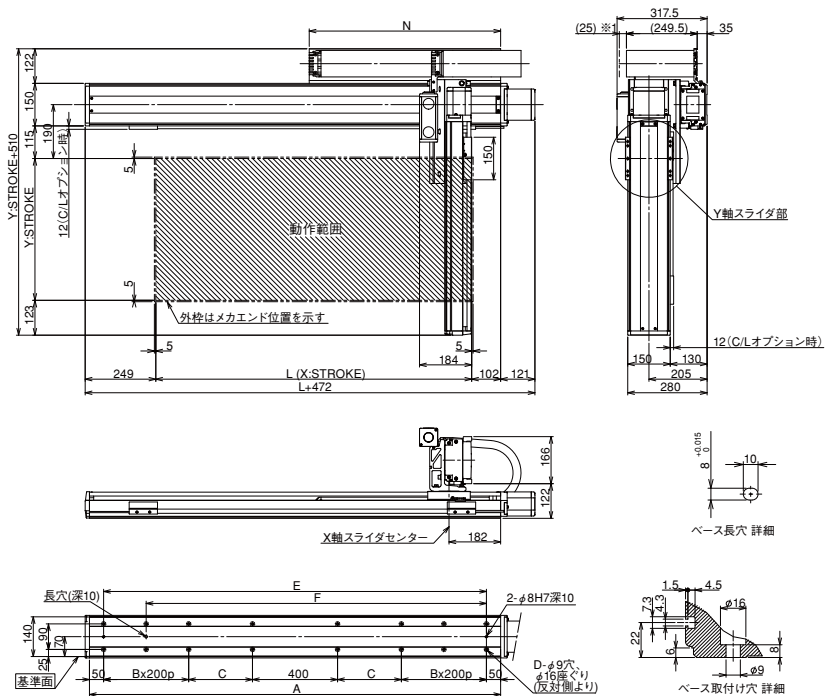
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

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ください。

(組合せ方向3)



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

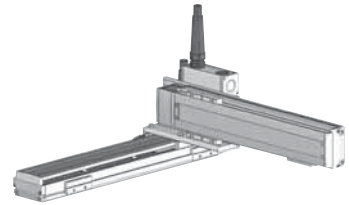
ICSB2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



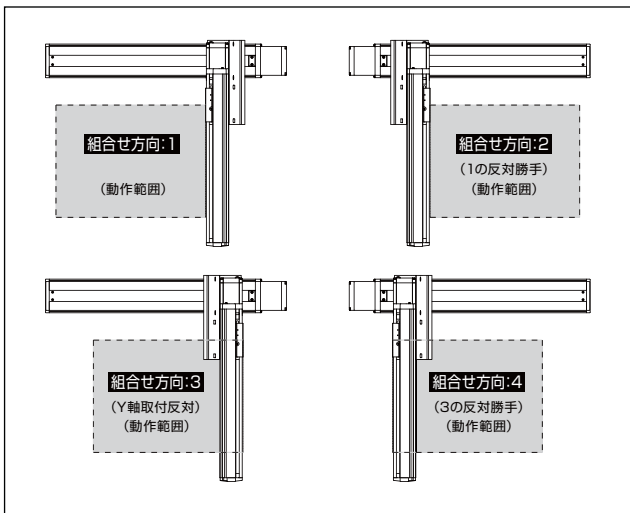
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BK1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BK2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BK3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BK4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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-□-600-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログを ご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	2400						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

加速度 (※)	Y 軸ストローク											
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	600	650	700
0.2	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	27.3
0.3	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	27.3
0.4	23.1	22.3	21.5	20.7	20.0	19.2	18.5	17.6	16.8	16.0	15.3	13.8
0.5	15.0	14.2	13.4	12.6	11.9	11.1	10.4	9.5	8.7	7.9	7.2	6.4
0.6	9.6	8.8	8.0	7.2	6.5	5.7	5.0	4.1	3.3	2.5	1.8	1.0
0.7	6.0	5.2	4.4	3.6	2.9	2.1	1.4	0.5	-	-	-	-
0.8	2.4	1.6	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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) 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ください。

(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。

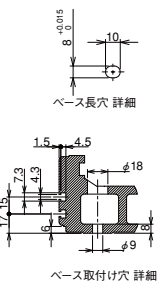
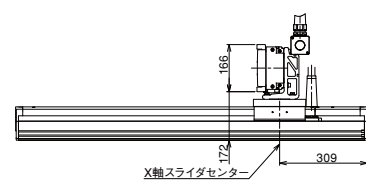
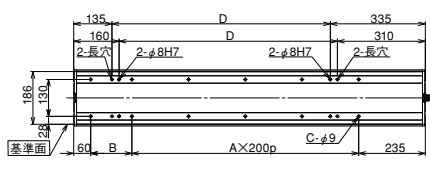
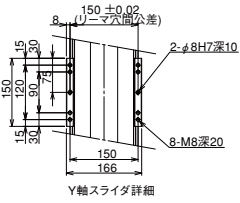
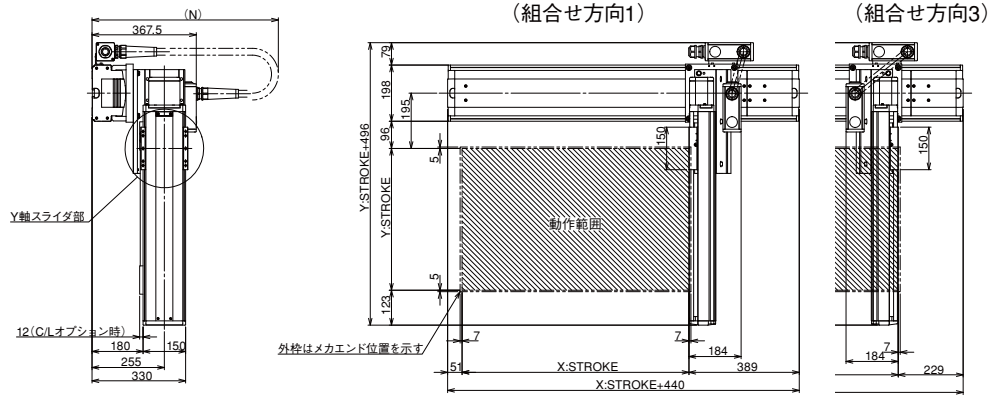
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970
N	450	450	500	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850

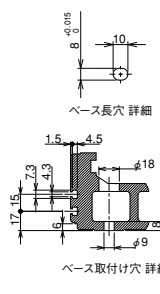
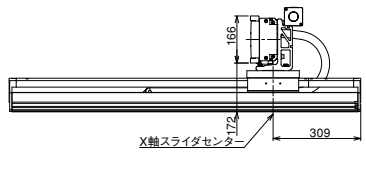
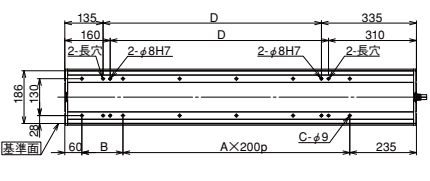
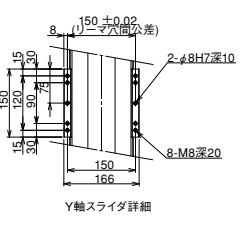
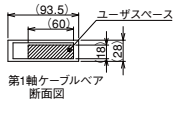
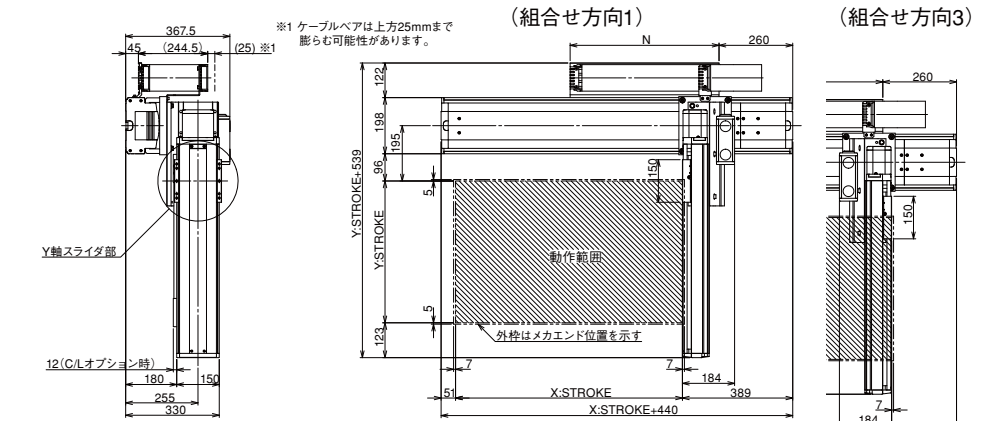
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

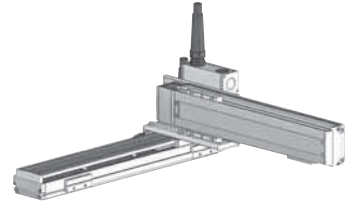
ICSB2-BK□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-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

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
ICSB2標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



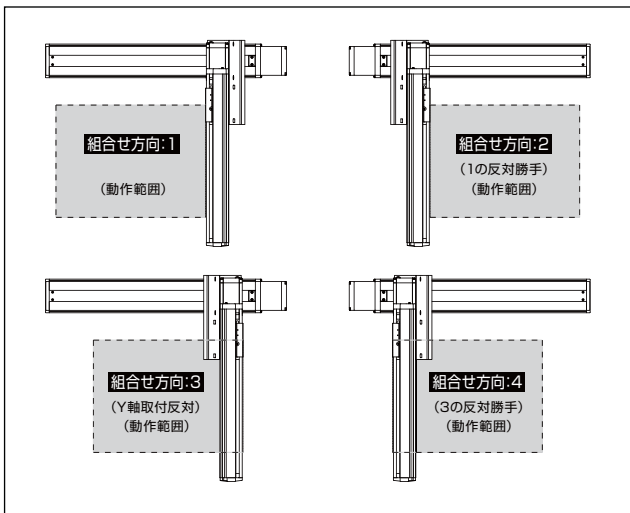
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BK1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BK2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BK3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BK4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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】-WXM□-600-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM□-400-20-(ストローク)	

※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)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
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												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	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
	0.5	47.4	46.6	45.8	45.0	44.3	43.5	42.8	40.4	36.5	33.0	29.9	27.0	24.5
	0.6	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	27.8	24.8	22.2	19.8	17.6
	0.7	29.4	28.6	27.8	27.0	26.3	25.5	24.8	23.9	21.6	19.0	16.7	14.6	12.7
	0.8	23.1	22.3	21.5	20.7	20.0	19.2	18.5	17.6	16.8	14.7	12.6	10.7	9.0
	0.9	18.6	17.8	17.0	16.2	15.5	14.7	14.0	13.1	12.3	11.3	9.4	7.7	6.1
	1	15.0	14.2	13.4	12.6	11.9	11.1	10.4	9.5	8.7	7.9	6.9	5.2	3.8
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠️ 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)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ください。

(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。

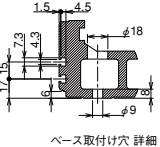
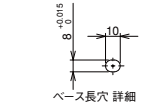
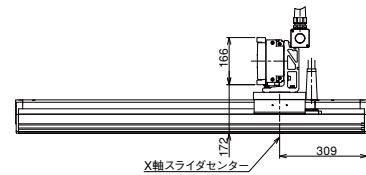
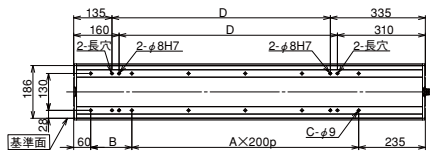
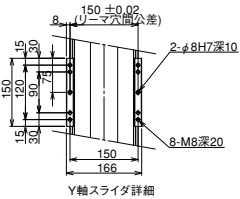
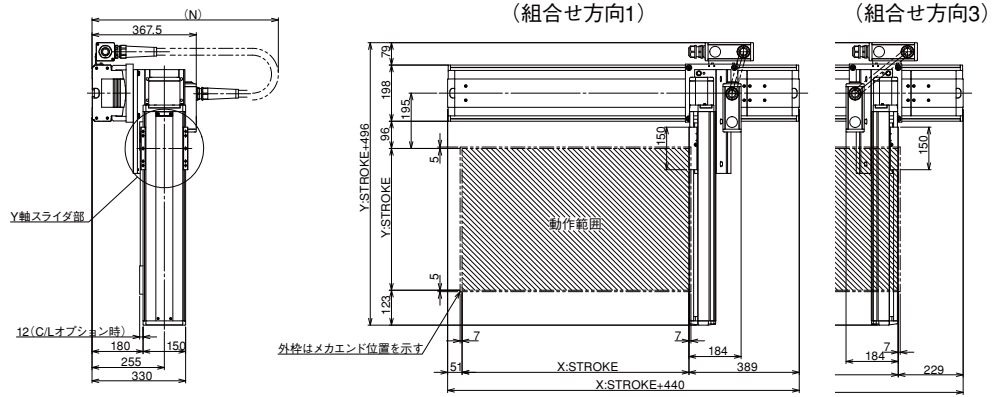
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970
N	450	450	500	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850

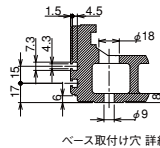
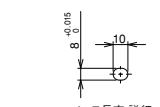
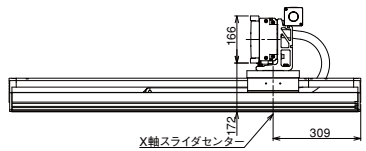
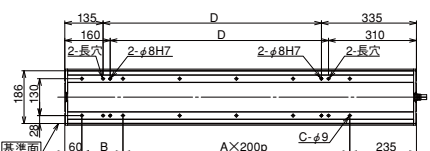
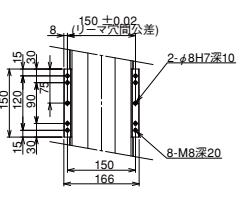
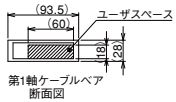
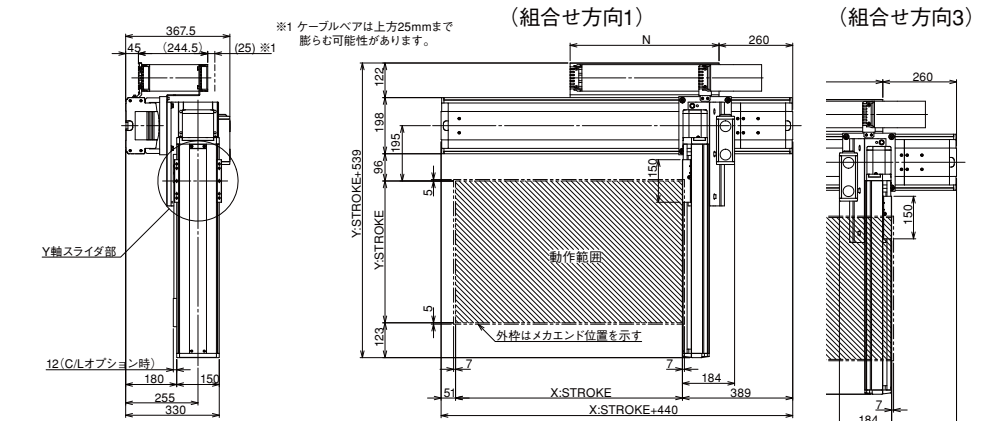
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



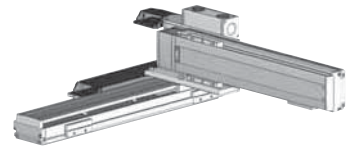
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-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

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



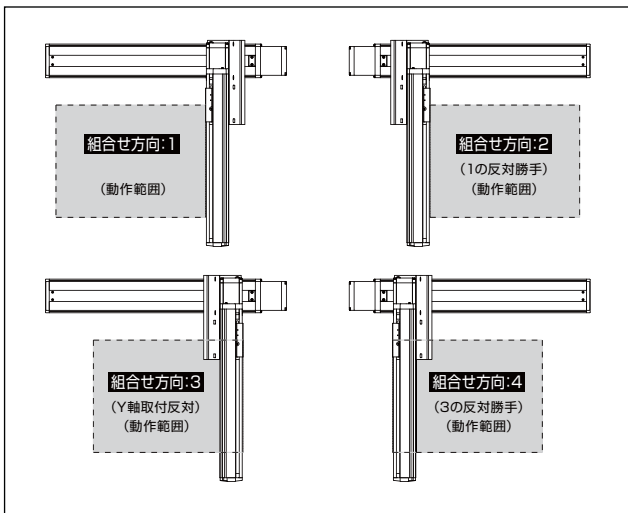
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BL1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BL2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BL3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BL4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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】-WXXM-□-600-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	

※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)

	100~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	-	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
Y 軸	2400	-						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	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												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	90:900mm } 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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ください。
- (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。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ H-CT (ケーブルベア仕様)

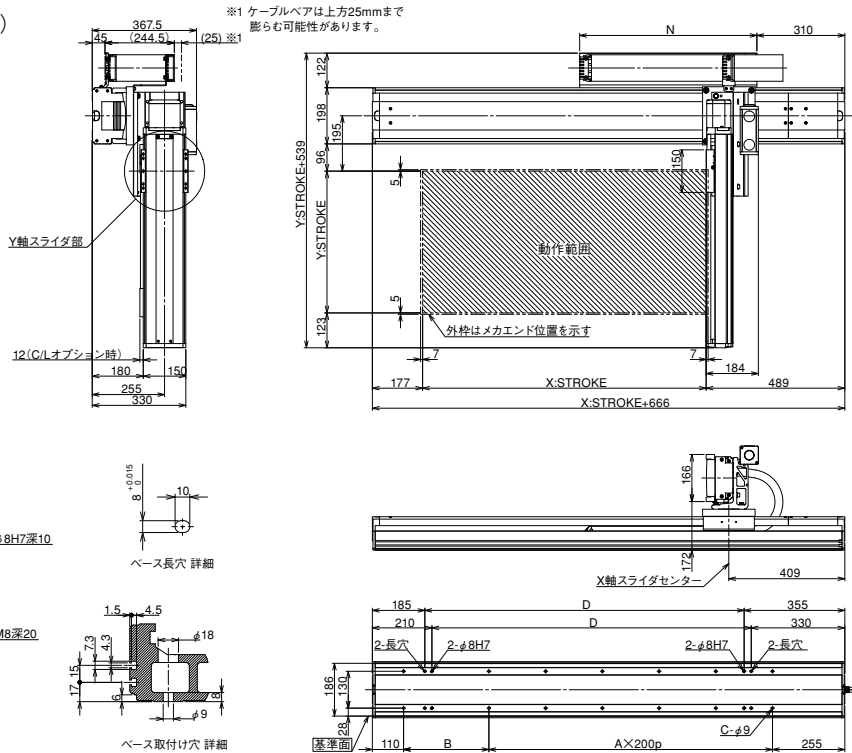
寸法図

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ください。

(組合せ方向1)



X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

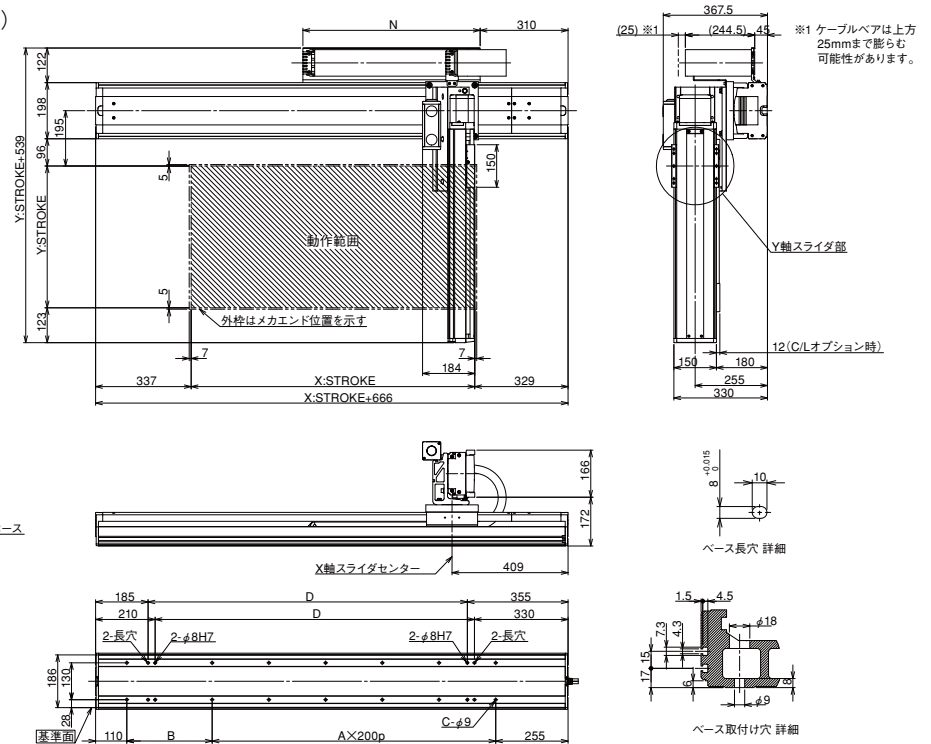
寸法図

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ください。

(組合せ方向3)



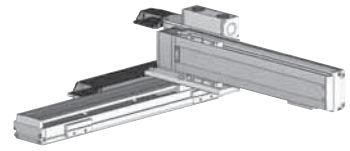
X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-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

ICSPB2-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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



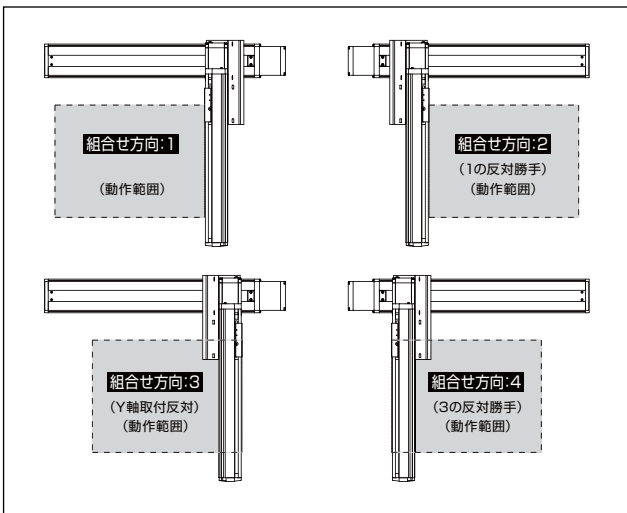
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BL1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BL2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BL3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BL4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	90:900mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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】-WXXM-□-600-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)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)

	100~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	-	1200	1100	980	860	765	680	610
Y 軸	1200							

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	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												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	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
	0.3	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
	0.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠️ 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 が 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ください。

(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。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ M-CT (ケーブルベア仕様)

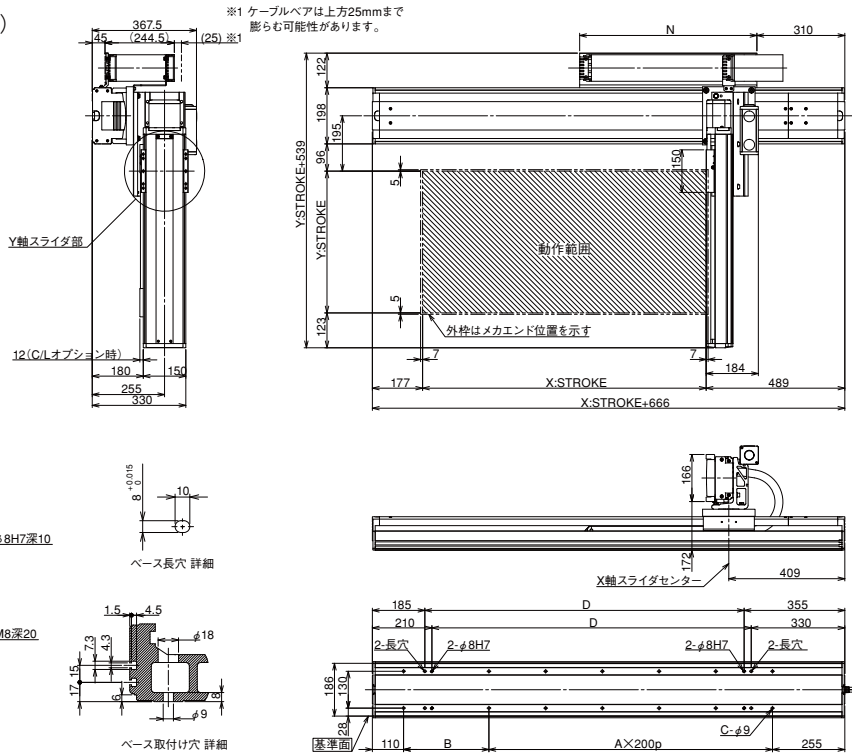
寸法図

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ください。

(組合せ方向1)



X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

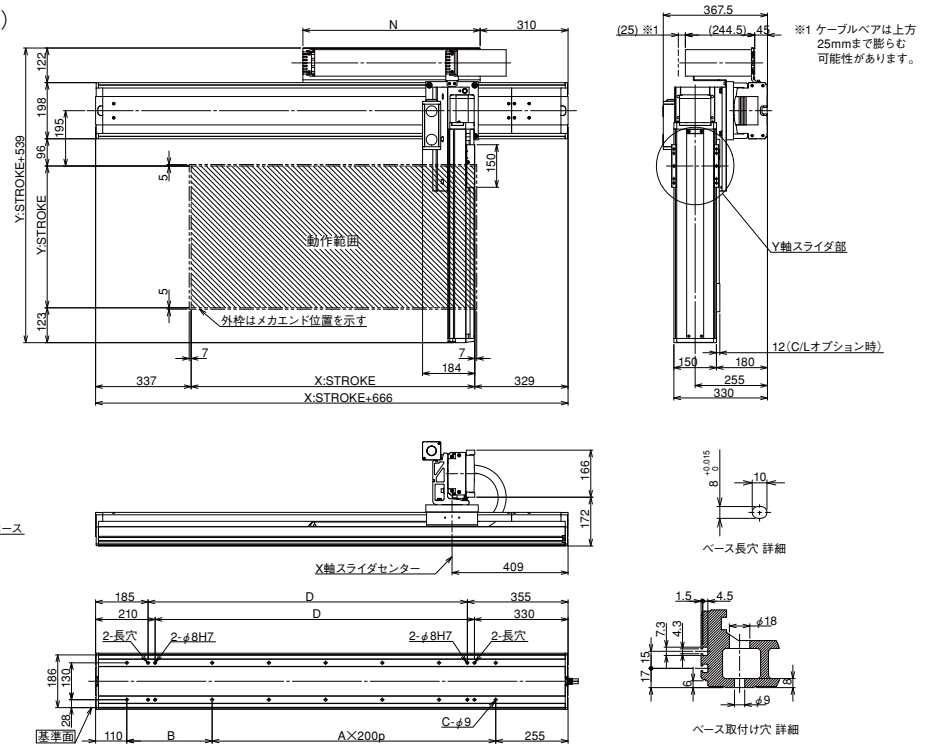
寸法図

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ください。

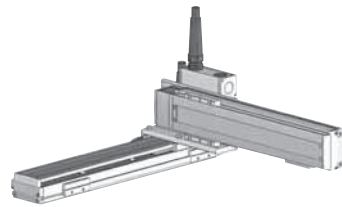
(組合せ方向3)



X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-BM□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BM□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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 150:1500mm※ (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 70:700mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

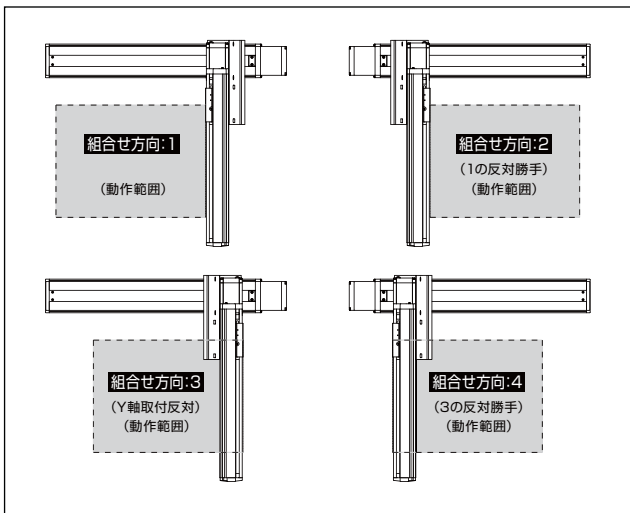
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BM1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2] -BM2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2] -BM3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2] -BM4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 150:1500mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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	SSPA-LXM-□-750-50-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM-□-400-40 -(ストローク)	

※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)

	100~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1350~1400	1450~1500
X 軸	2500	2320	1950	1660	1440	1250	1100	
Y 軸	2400							

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
0.2	36.4	35.6	34.8	34.0	33.3	32.4	31.7	30.9	30.1	29.3	28.6	27.5	25.0
0.3	36.4	35.6	34.8	34.0	33.3	32.4	31.7	30.9	30.1	29.3	28.6	26.9	24.5
0.4	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
0.5	25.6	24.8	24.0	23.2	22.5	21.6	20.9	20.1	19.3	18.5	16.4	14.3	12.3
0.6	18.4	17.6	16.8	16.0	15.3	14.4	13.7	12.9	12.1	11.3	10.6	9.1	7.5
0.7	13.0	12.2	11.4	10.6	9.9	9.0	8.3	7.5	6.7	5.9	5.2	4.4	3.6
0.8	9.4	8.6	7.8	7.0	6.3	5.4	4.7	3.9	3.1	2.3	1.6	-	-
0.9	6.7	5.9	5.1	4.3	3.6	2.7	2.0	1.2	-	-	-	-	-
1	4.0	3.2	2.4	1.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.1	2.2	1.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。



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) 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ください。
 (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

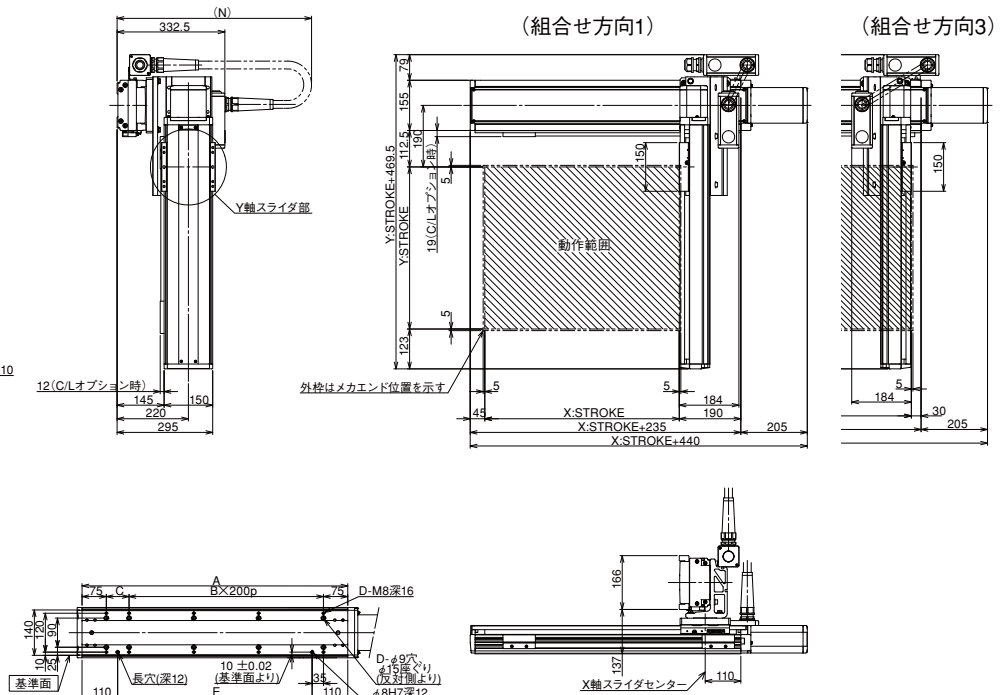
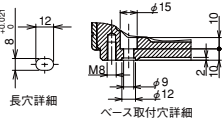
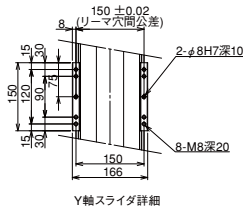
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
N	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050

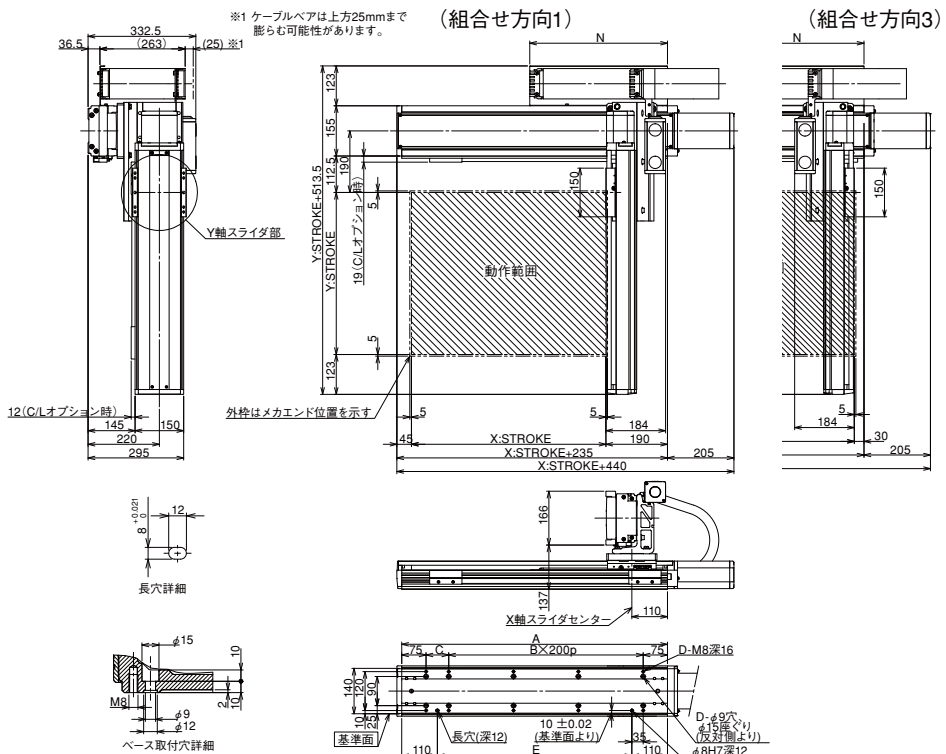
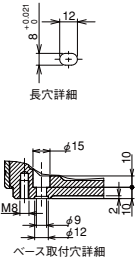
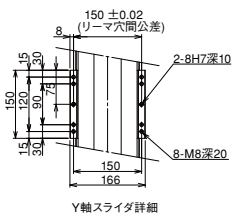
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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

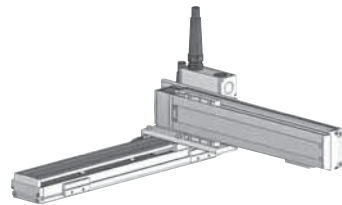
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875

ICSB2-BM □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BM □ 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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 下記 オプション表 150:1500mm 参照 (100:1000mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 下記 オプション表 70:700mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

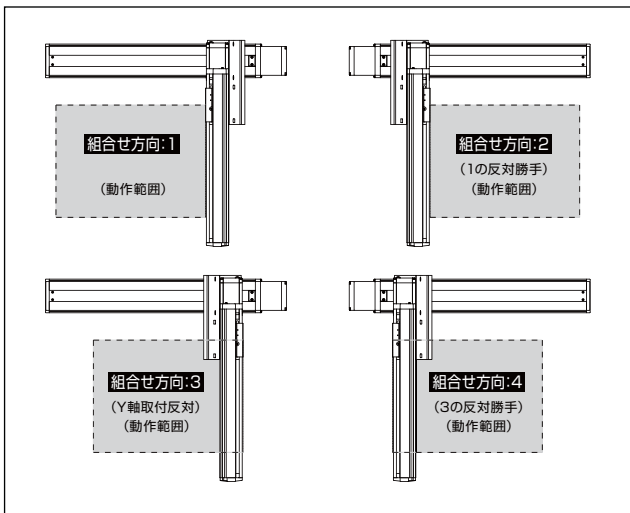
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-BM1 M-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-BM2 M-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-BM3 M-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-BM4 M-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 150:1500mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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	SSPA-LXM-□-750-25-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-20 -(ストローク)	

※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)

	100~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1350~1400	1450~1500
X 軸	1250	1160	970	830	720	620	620	550
Y 軸	1200							

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	90.0	83.0	72.0	63.2	56.1	50.1	45.0	40.6	36.7	33.3	30.2	27.5	25.0
	0.3	90.0	79.1	69.0	60.8	54.2	48.5	43.7	39.5	35.8	32.5	29.5	26.9	24.5
	0.4	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
	0.5	63.4	54.1	46.7	40.6	35.6	31.3	27.6	24.3	21.4	18.7	16.4	14.3	12.3
	0.6	50.6	42.8	36.6	31.5	27.3	23.7	20.5	17.7	15.2	13.0	11.0	9.1	7.5
	0.7	41.5	34.8	29.5	25.1	21.4	18.2	15.5	13.1	10.9	8.9	7.1	5.5	4.0
	0.8	34.6	28.8	24.1	20.2	17.0	14.1	11.7	9.5	7.6	5.8	4.2	2.7	1.4
	0.9	29.3	24.1	19.9	16.4	13.5	11.0	8.8	6.8	5.0	3.4	2.0	-	-
	1	25.1	20.4	16.6	13.4	10.8	8.4	6.4	4.6	3.0	1.5	-	-	-
	1.1	21.6	17.3	13.8	10.9	8.5	6.4	4.5	2.8	1.3	-	-	-	-
	1.2	18.4	14.7	11.5	8.8	6.6	4.6	2.9	1.3	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠ 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 が 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

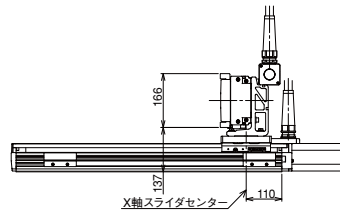
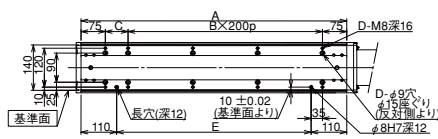
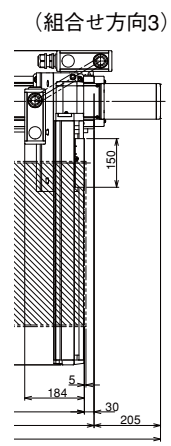
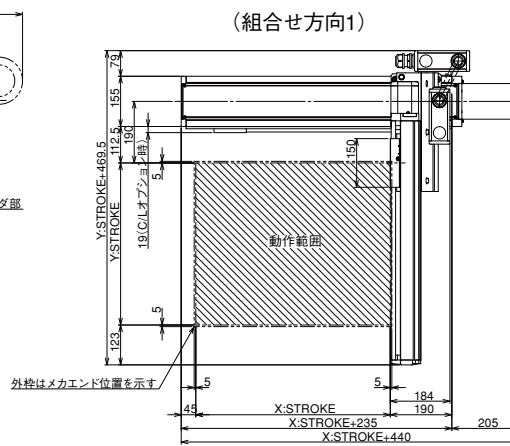
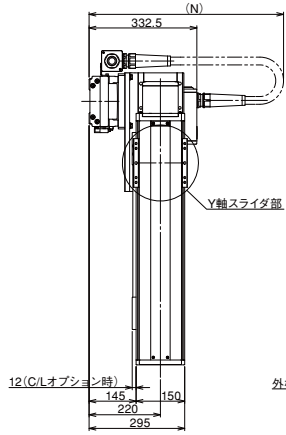
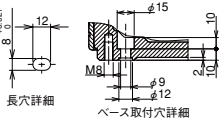
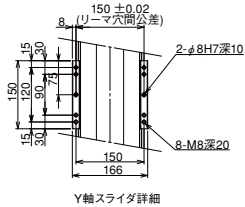
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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ご注意下さい。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
N	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050

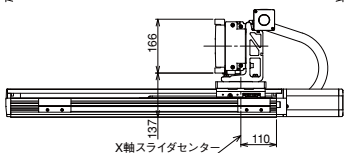
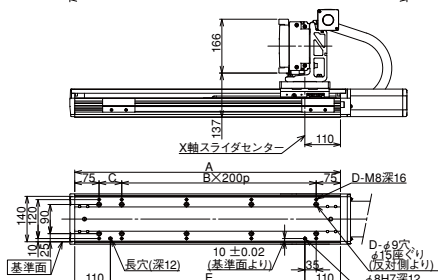
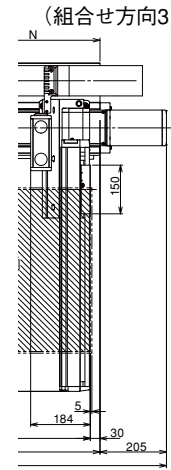
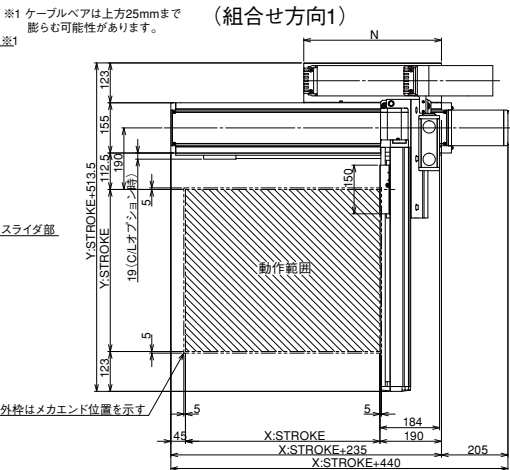
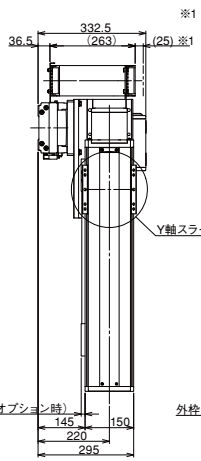
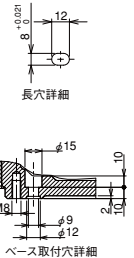
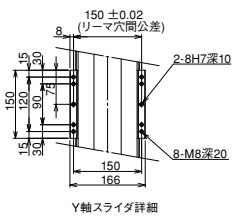
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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ご注意下さい。



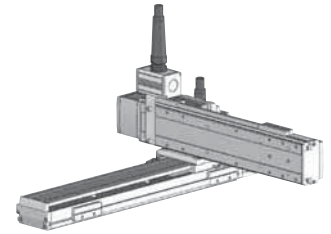
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875

ICSB2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

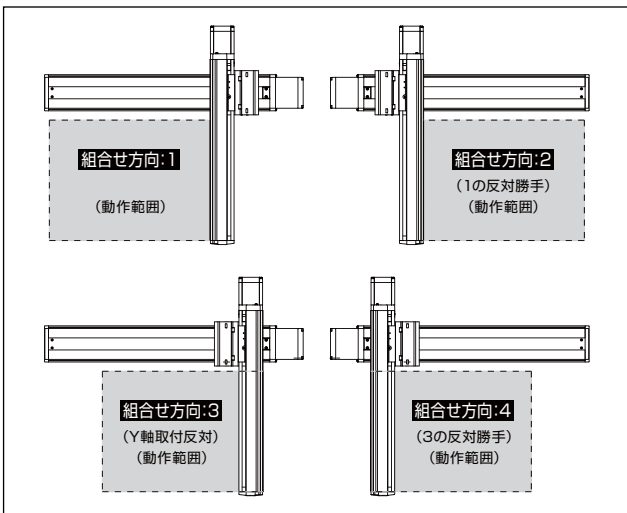


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SA1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SA2H-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SA3H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SA4H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	

※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	450~600
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	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.3	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.4	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.5	3.9	3.6	3.4	3.1	2.8	2.6	2.3
	0.6	2.1	1.8	1.6	1.3	1.0	0.8	0.5
	0.7	1.2	0.9	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

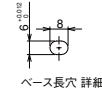
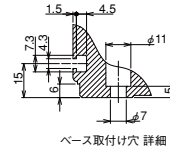
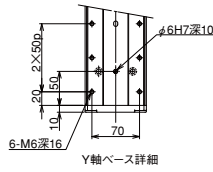
ICSB2 [ICSPB2] -SA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

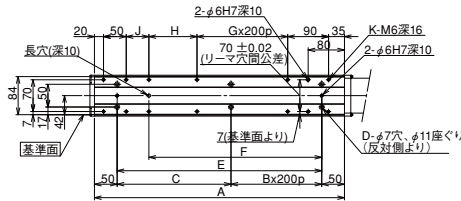
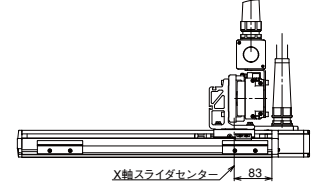
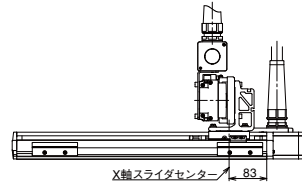
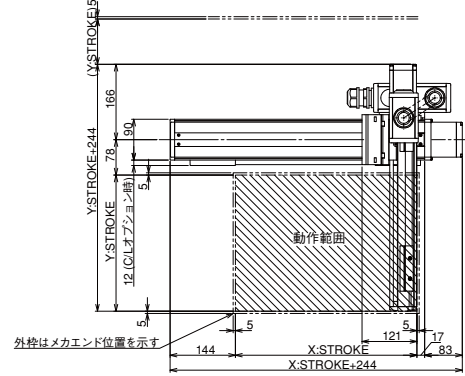
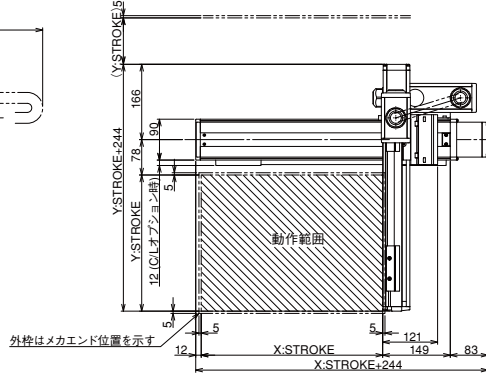
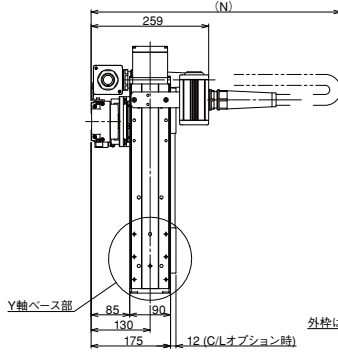


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



(組合せ方向1)

(組合せ方向3)

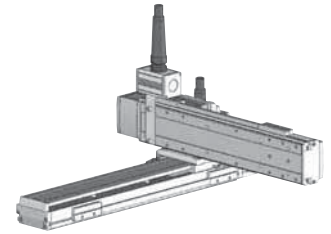


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14

Y軸	X軸	N									
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
100	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750
150	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800
200	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800
250	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800
300	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800
350	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850
400	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850

ICSB2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

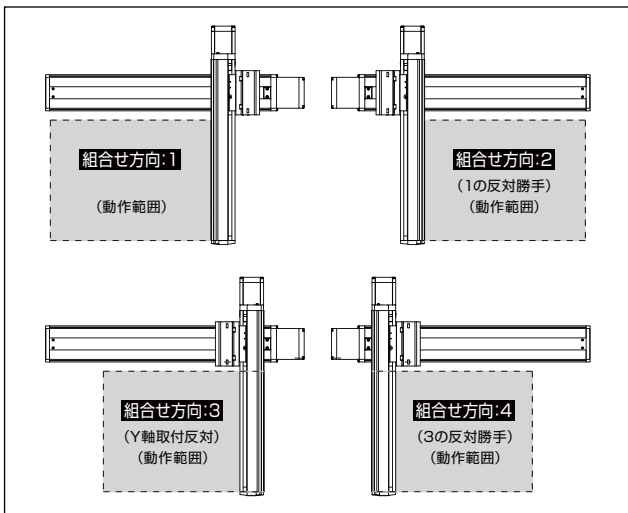
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-SA1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-SA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-SA3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-SA4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	

※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	450~600
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	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.3	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.4	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.5	13.6	13.3	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.6	9.1	8.8	8.4	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.7	6.4	6.1	5.7	5.4	5.1	4.5	3.6
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

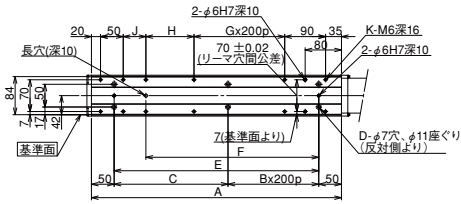
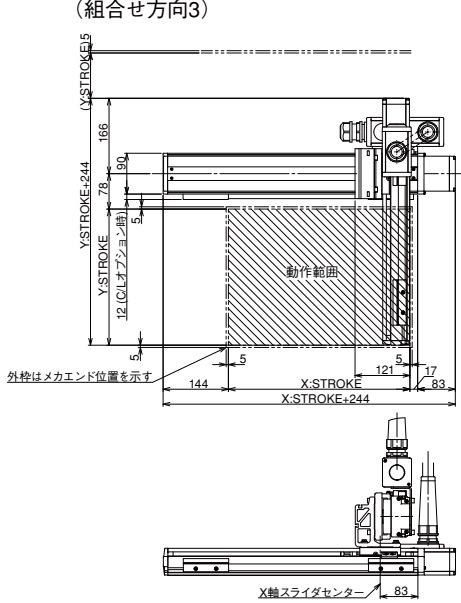
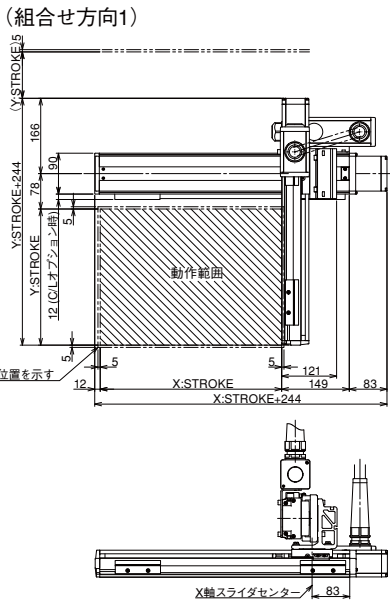
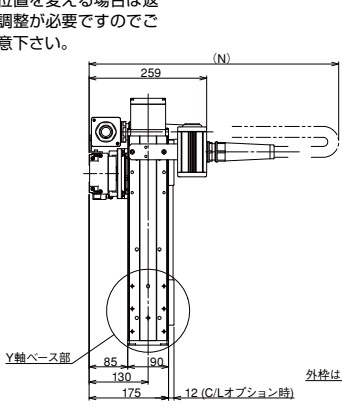
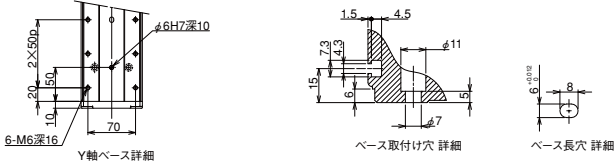
ICSB2 [ICSPB2] -SA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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。

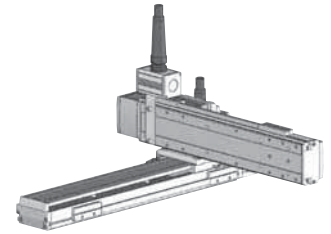


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14

Y軸	X軸	N										
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
100	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	
150	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	
200	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	
250	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	
300	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	
350	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850	
400	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850	

ICSB2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

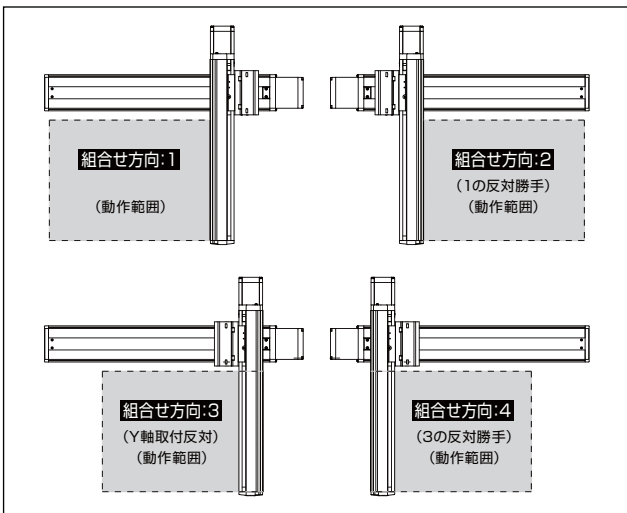
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-S1C1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-S1C2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-S1C3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-S1C4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	

※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	550~700	750~800
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.3	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.4	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.5	4.9	4.5	4.0	3.6	3.0	2.6	2.1	1.7	1.1
	0.6	2.2	1.8	1.3	0.9	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

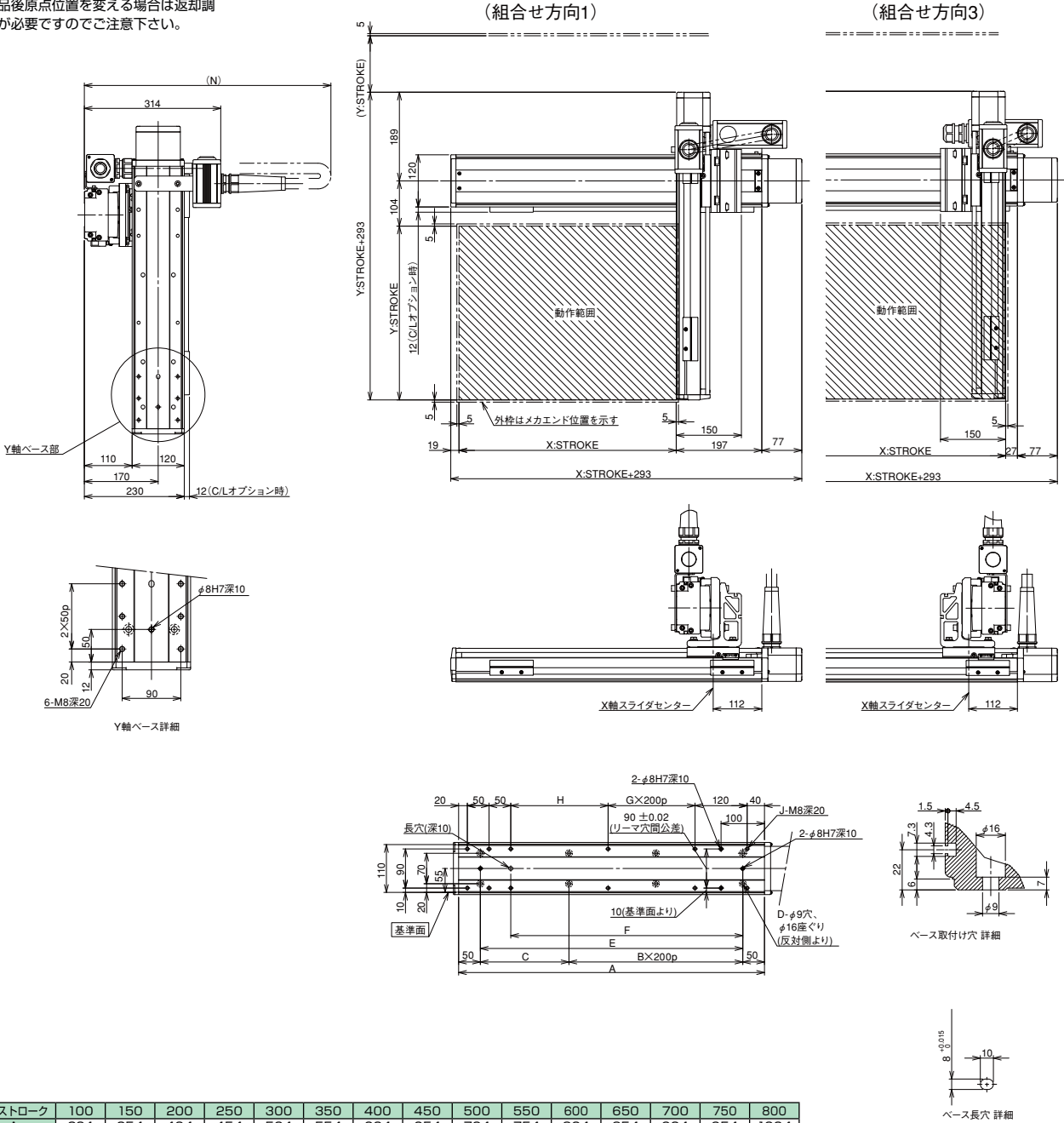
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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ください。

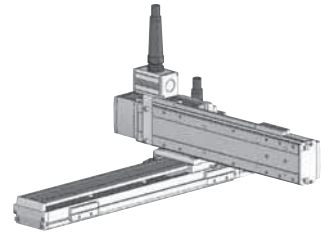


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
250	650	650	700	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	950
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	950
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000

ICSB2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

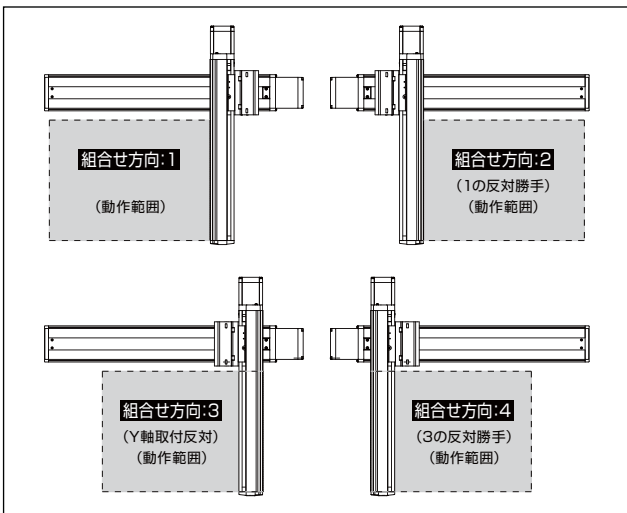
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 80:800mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S1C1M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-S1C2M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-S1C3M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-S1C4M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	

※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	550~700	750~800
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.3	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.4	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.5	18.6	18.0	17.5	16.9	16.3	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.6	12.3	11.7	11.2	10.6	10.0	9.4	8.9	8.3	7.3
	0.7	9.6	9.0	8.5	7.9	7.3	6.7	6.2	5.6	5.1
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベースー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

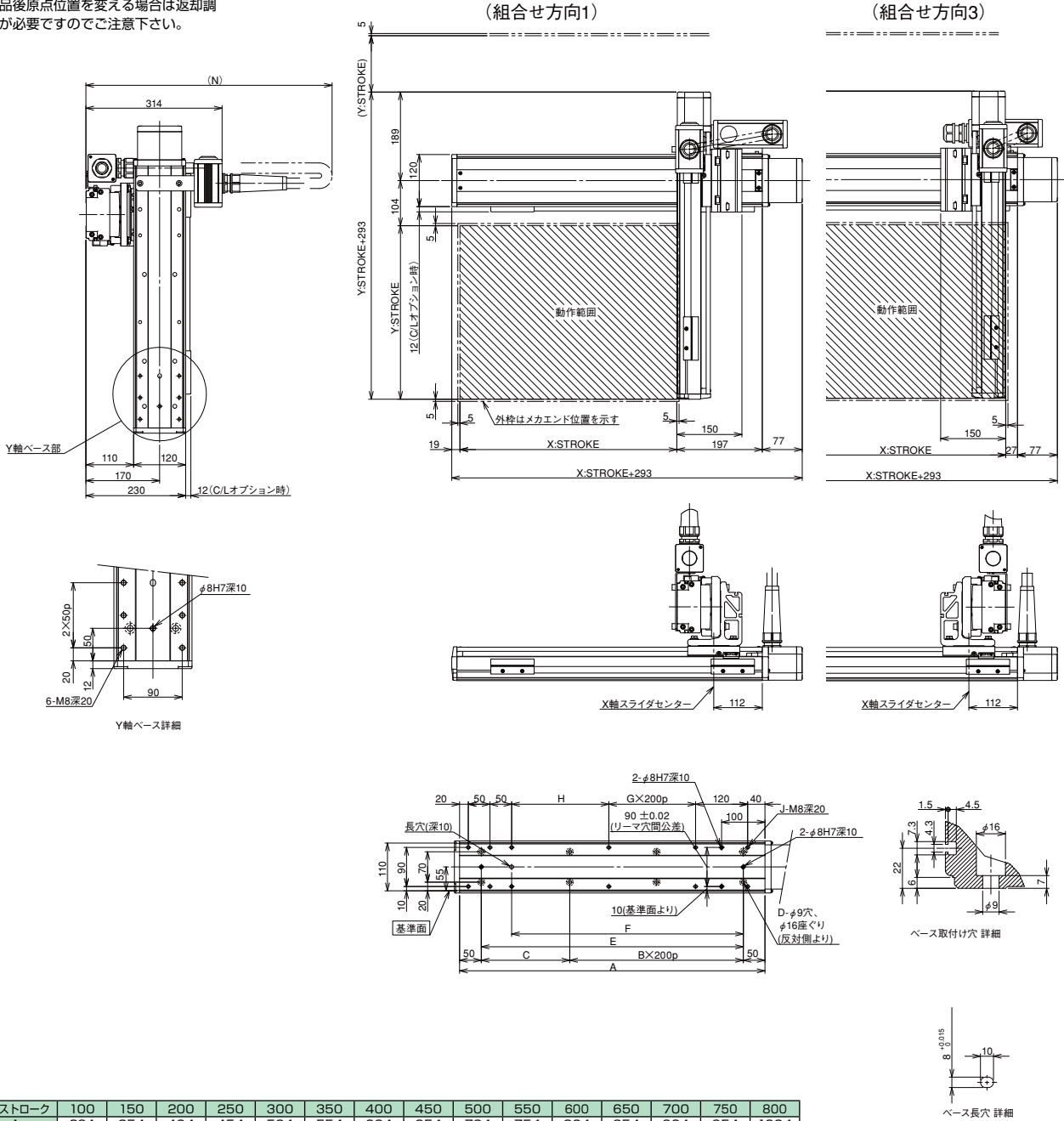
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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ください。

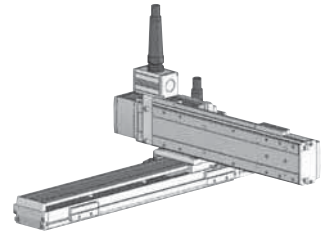


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N															
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	950	
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	950	
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	

ICSB2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5 (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

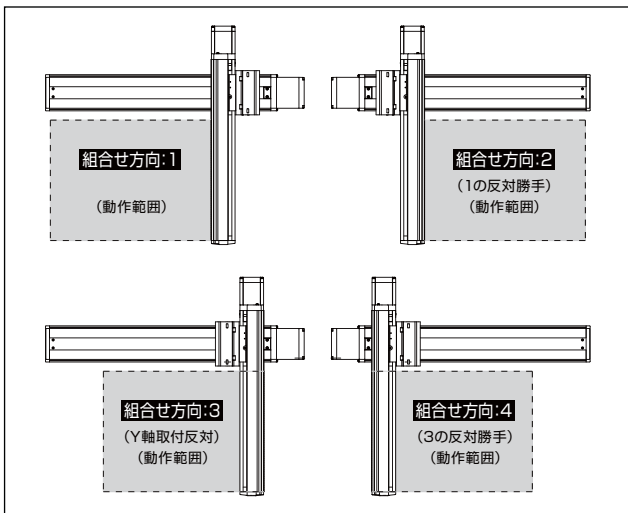
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-S2C1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-S2C2H-①-②③④-⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-S2C3H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-S2C4H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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	ISB [ISPB]-MXM□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM□-200-20-(ストローク)	

※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	550~700	750~800
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.3	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.4	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.5	18.0	17.6	17.1	16.7	16.2	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.6	12.6	12.2	11.7	11.3	10.8	10.3	9.9	8.7	7.0
	0.7	9.0	8.6	8.1	7.7	7.2	6.7	6.3	5.8	5.3
	0.8	6.3	5.9	5.4	5.0	4.5	4.0	3.6	3.1	2.6
	0.9	4.5	4.1	3.6	3.2	2.7	2.2	1.8	1.3	0.8
	1	3.2	2.7	2.3	1.8	1.3	0.9	-	-	-
	1.1	1.8	1.4	0.9	0.5	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

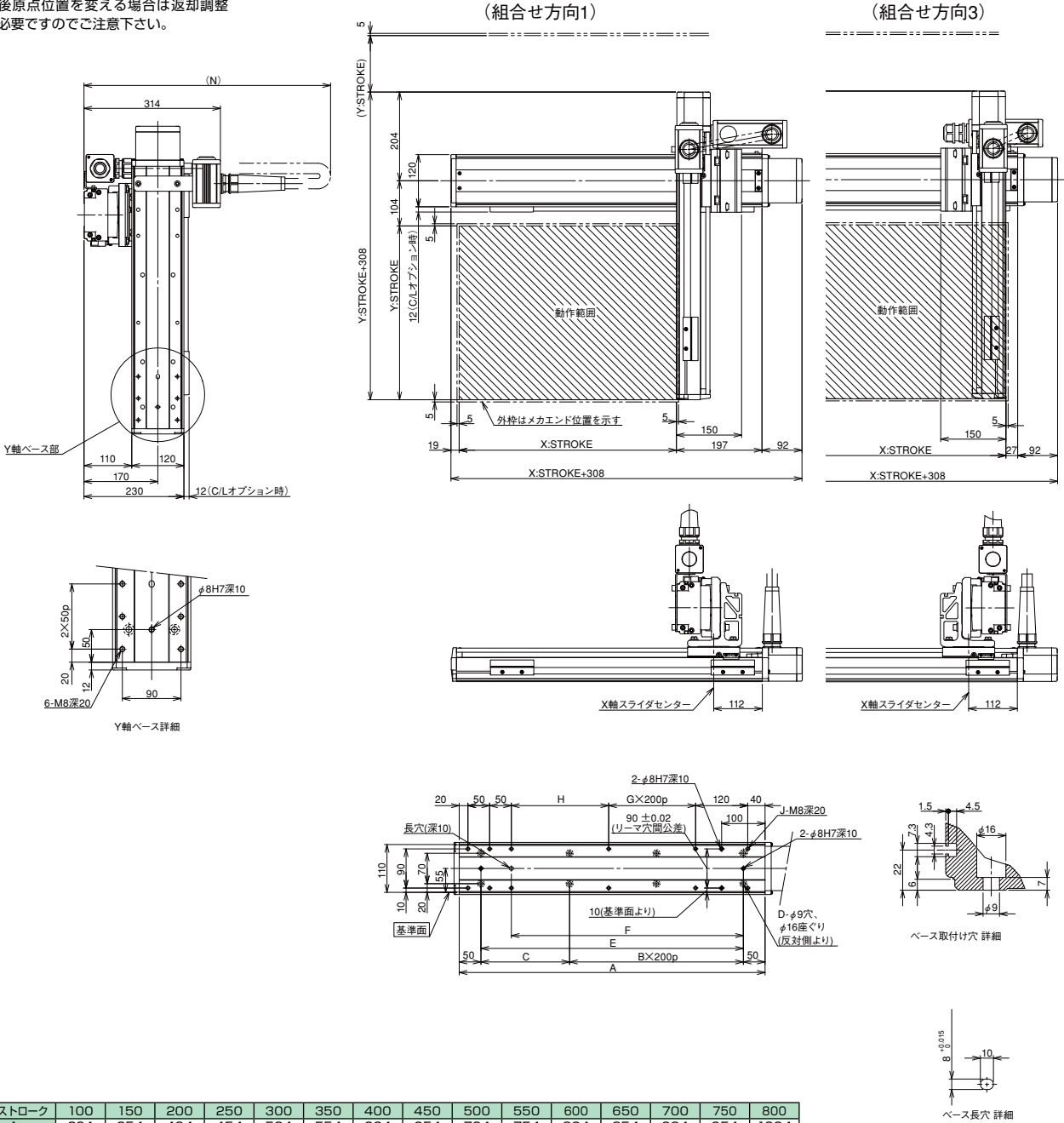
ICSB2 [ICSPB2] -S2C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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ください。

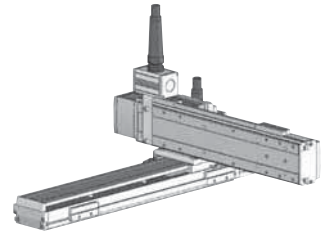


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N															
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
	100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	950	
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	950	
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	

ICSB2-SG□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-SG□S 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

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 60:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

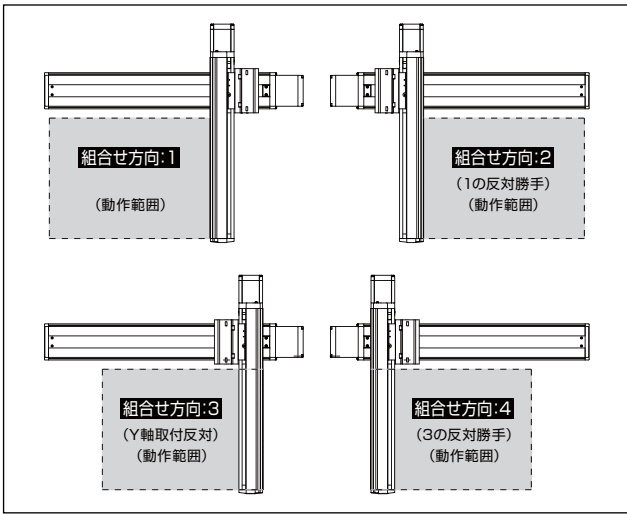
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SG1S-①-②③④⑤⑥⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SG2S-①-②③④⑤⑥⑦⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SG3S-①-②③④⑤⑥⑦⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SG4S-①-②③④⑤⑥⑦⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	

※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)

	100~600	650~800
X 軸	2400	
Y 軸	2400	-

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク										
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
加速度 (※)	0.2	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4
	0.3	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4
	0.4	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4
	0.5	15.4	14.6	13.8	13.0	12.3	11.5	10.8	9.9	9.1	8.3	7.4
	0.6	10.9	10.1	9.3	8.5	7.8	7.0	6.3	5.4	4.6	3.8	3.1
	0.7	7.3	6.5	5.7	4.9	4.2	3.4	2.7	1.8	1.0	-	-
	0.8	5.5	4.7	3.9	3.1	2.4	1.6	0.9	-	-	-	-
	0.9	3.7	2.9	2.1	1.3	0.6	-	-	-	-	-	-
	1	1.9	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	400W/40mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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 が 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ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

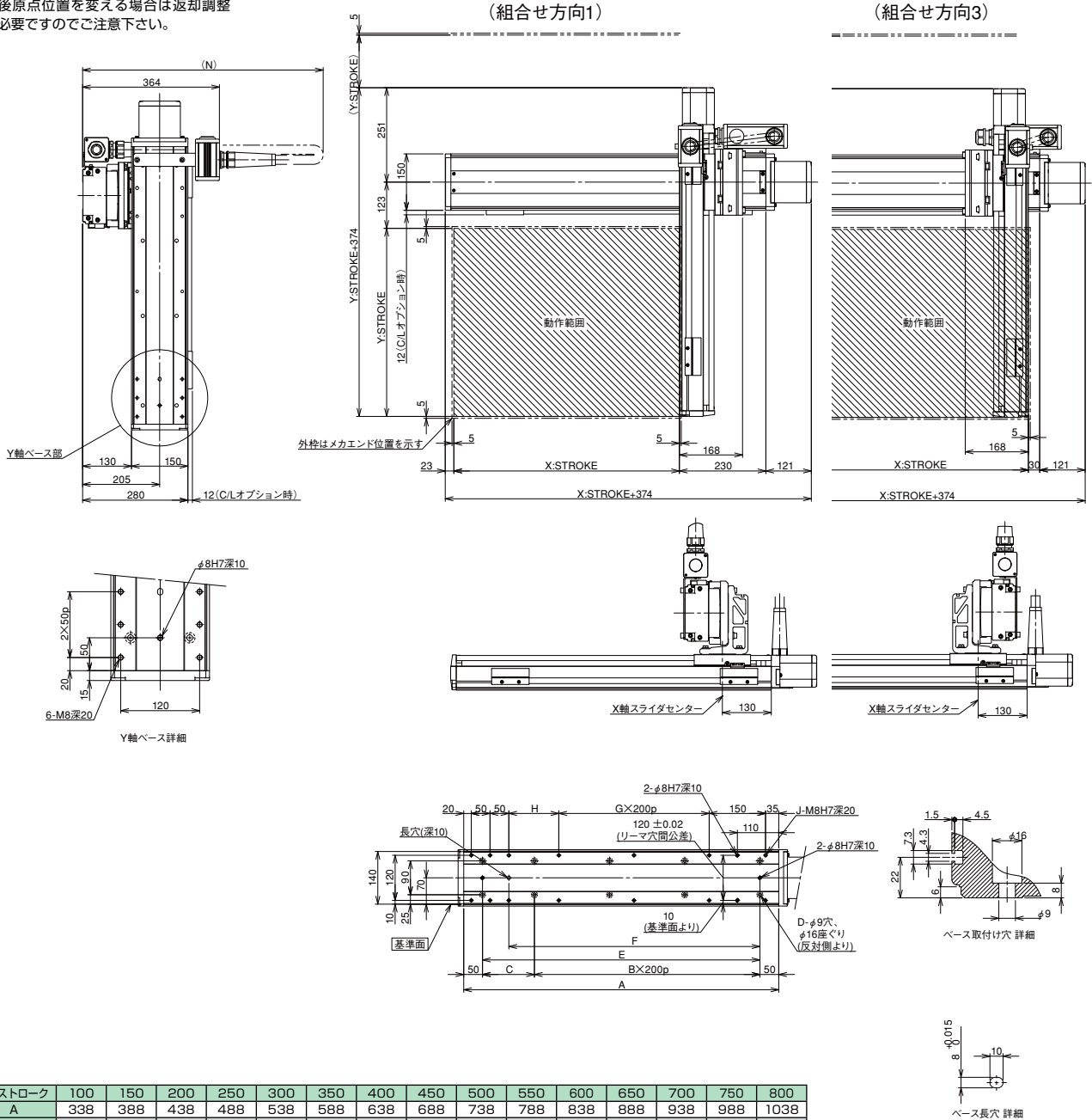
ICSB2 [ICSPB2] -SG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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ください。

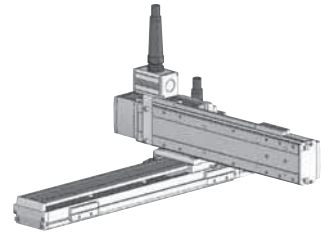


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	100	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950
150	100	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
200	100	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
250	100	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
300	100	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
350	100	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
400	100	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
450	100	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
500	100	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
550	100	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050
600	100	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

ICSB2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm毎)	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

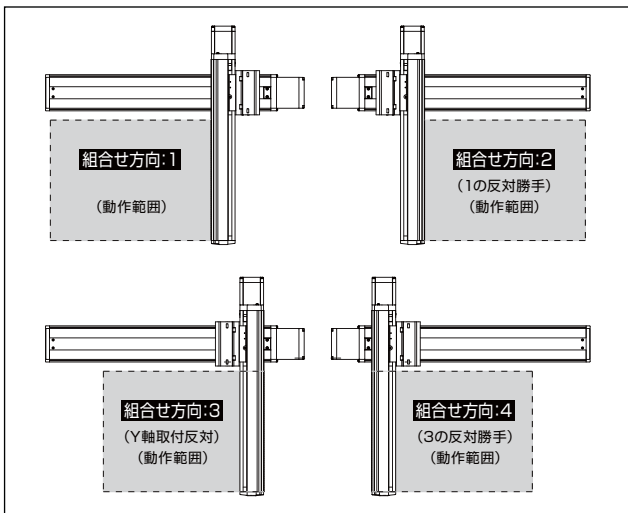
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SG1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SG2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SG3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SG4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-200-20-(ストローク)	

※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)

	100~600	650~800
X 軸	1200	
Y 軸	1200	-

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク										
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
加速度 (※)	0.2	29.2	28.4	27.7	26.9	25.7	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6
	0.3	29.2	28.4	27.7	26.9	25.7	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6
	0.4	27.5	26.7	26.0	25.2	24.4	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6
	0.5	18.5	17.7	17.0	16.2	15.4	14.6	13.8	13.0	11.6	9.4	7.6
	0.6	12.2	11.4	10.7	9.9	9.1	8.3	7.5	6.7	6.0	5.2	4.5
	0.7	7.7	6.9	6.2	5.4	4.6	3.8	3.0	2.2	1.5	0.7	-
	0.8	5.0	4.2	3.5	2.7	1.9	1.1	-	-	-	-	-
	0.9	2.3	1.5	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

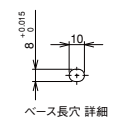
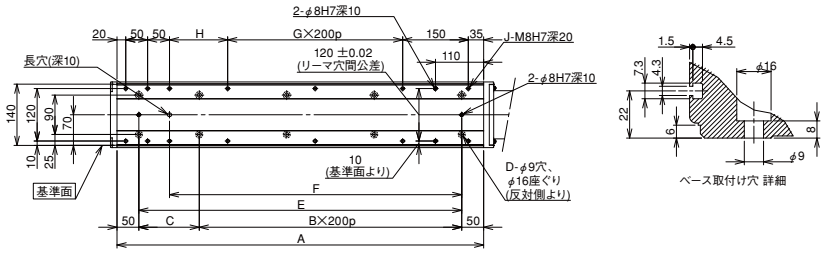
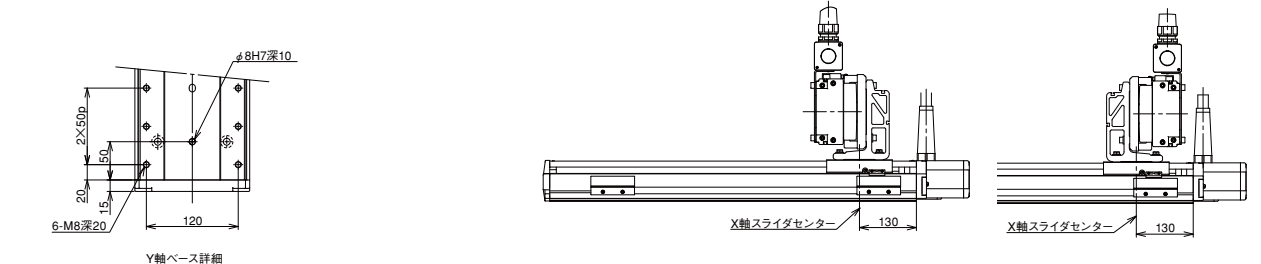
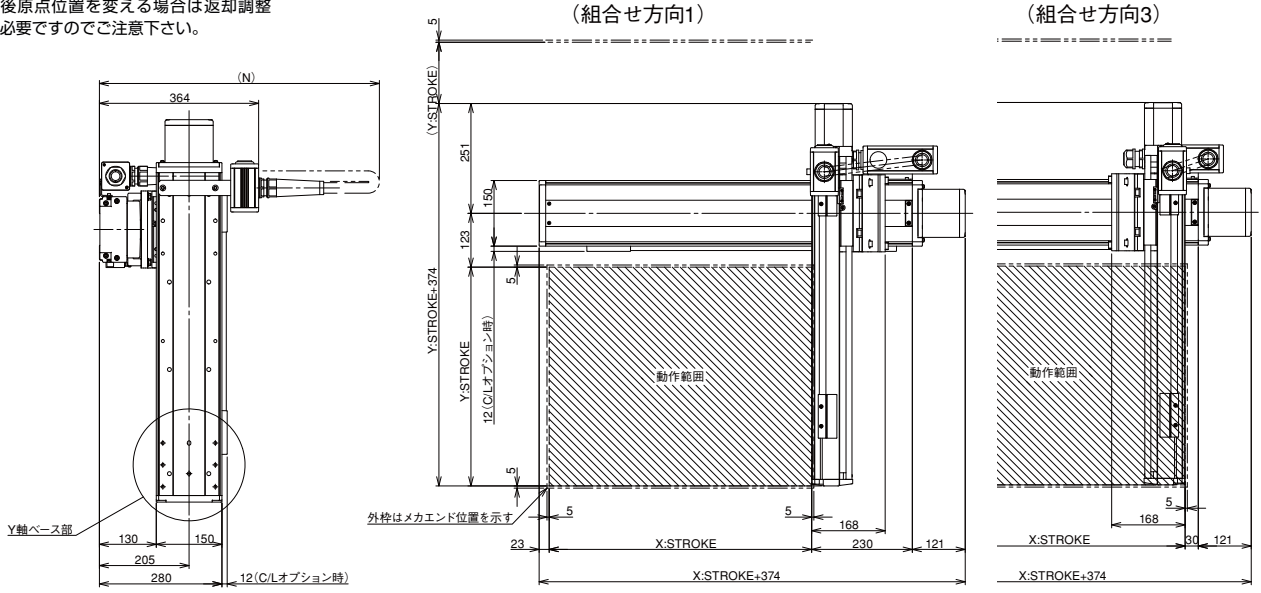
ICSB2 [ICSPB2] -SG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。

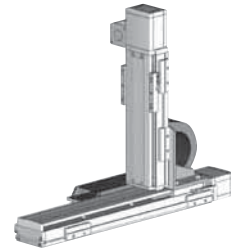


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950
150	650	650	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950
200	650	650	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950
250	650	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
300	650	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
350	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
400	700	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
450	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
500	700	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
550	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050
600	750	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

ICSB2-ZA□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-ZA□H 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 90:900mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 30:300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

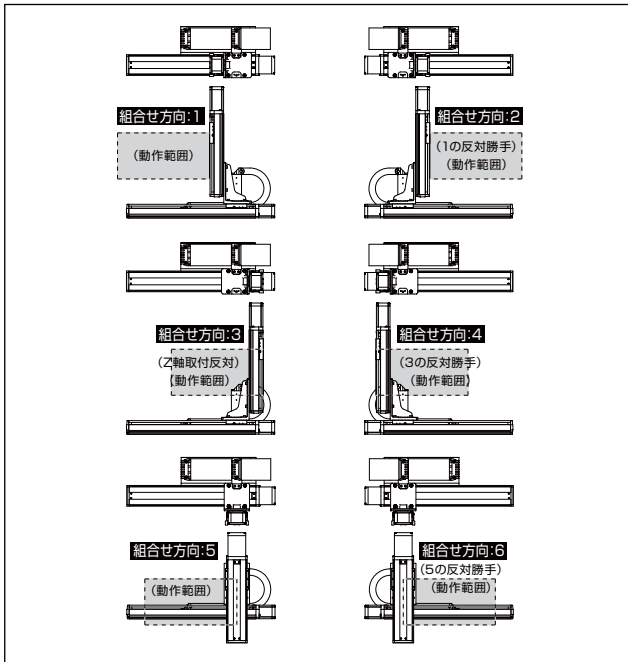
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-ZA1H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-ZA2H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-ZA3H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-ZA4H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2 [ICSPB2]-ZA5H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2 [ICSPB2]-ZA6H-①-②-③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	

※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	350~600	650~700	750~800	850~900
X 軸	960	655	515	415	
Z 軸	480				

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク				
		100	150	200	250	300
加 速 度 (※)	0.2	7.0	7.0	6.6	6.3	6.0
	0.3	7.0	7.0	6.6	6.3	6.0
	0.4	7.0	7.0	6.6	5.6	4.8
	0.5	5.1	4.7	4.4	4.0	3.6
	0.6	3.3	2.9	2.6	2.2	1.9

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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	—
ブレーキ	B	—
クリーブセンサ	C	—
原点リミットスイッチ	L	—
原点逆仕様	NM	—
ボール保持機構付ガイド	RT	—

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベアス一体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

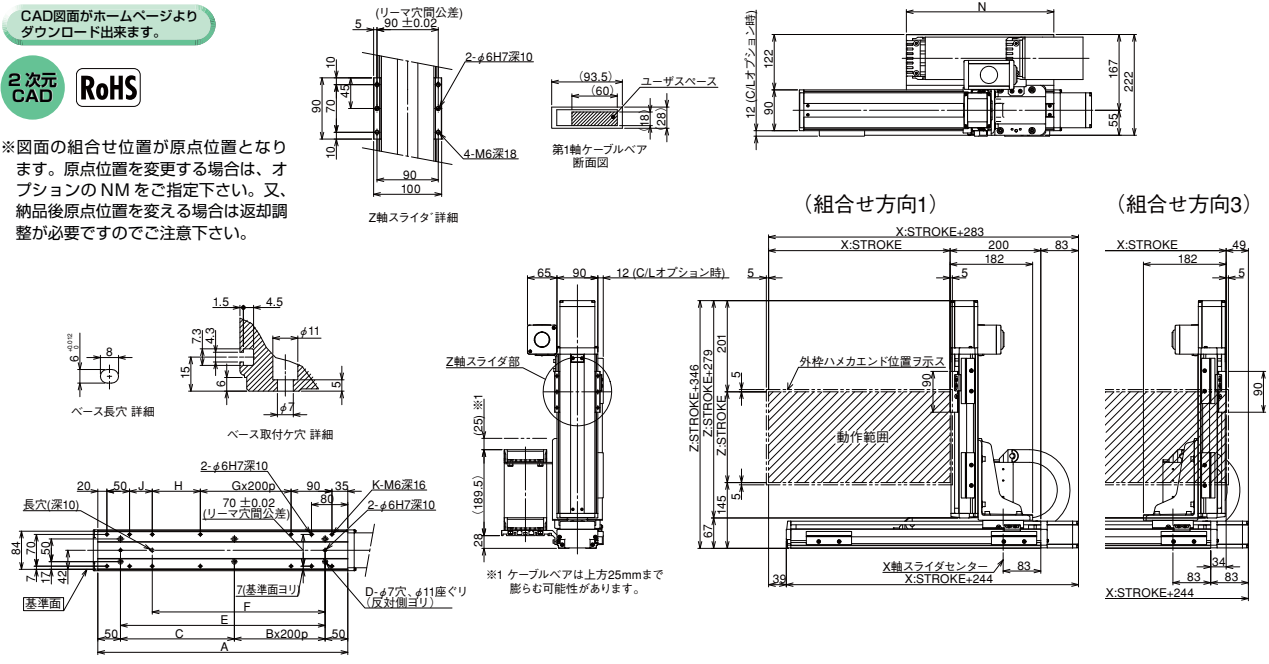
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



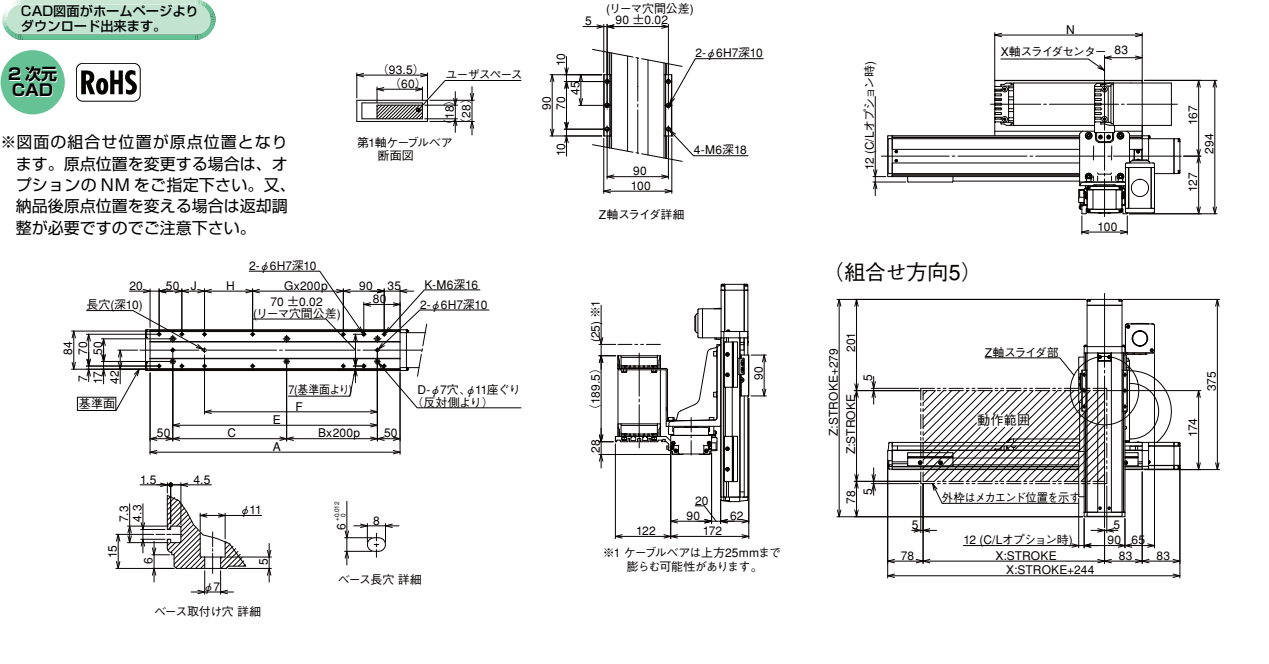
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

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ください。



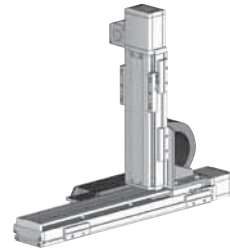
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

ICSB2-ZA□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-ZA□M 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 90:900mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 30:300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

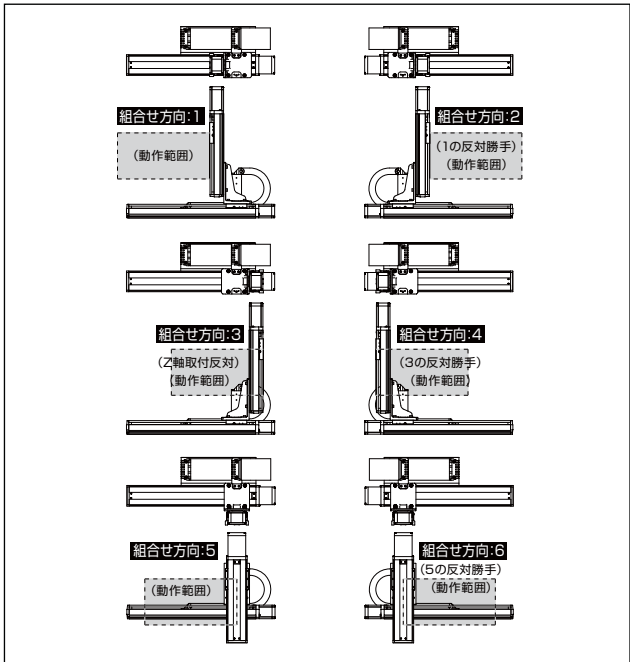


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-ZA1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-ZA2M-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-ZA3M-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-ZA4M-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
5	ICSB2 [ICSPB2]-ZA5M-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
6	ICSB2 [ICSPB2]-ZA6M-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	

※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	350~600	650~700	750~800	850~900
X 軸	480	330	260	210	
Z 軸	240				

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク				
		100	150	200	250	300
加速度 (※)	0.2	13.0	11.7	10.6	9.5	8.7
	0.3	10.8	9.5	8.3	7.3	6.4
	0.4	9.2	7.8	6.7	5.7	4.8
	0.5	7.9	6.6	5.4	4.4	3.7
	0.6	6.8	5.5	4.4	3.5	2.7
	0.7	5.9	4.7	3.6	2.7	2.0

(※)加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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 が 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ください。
- (注4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

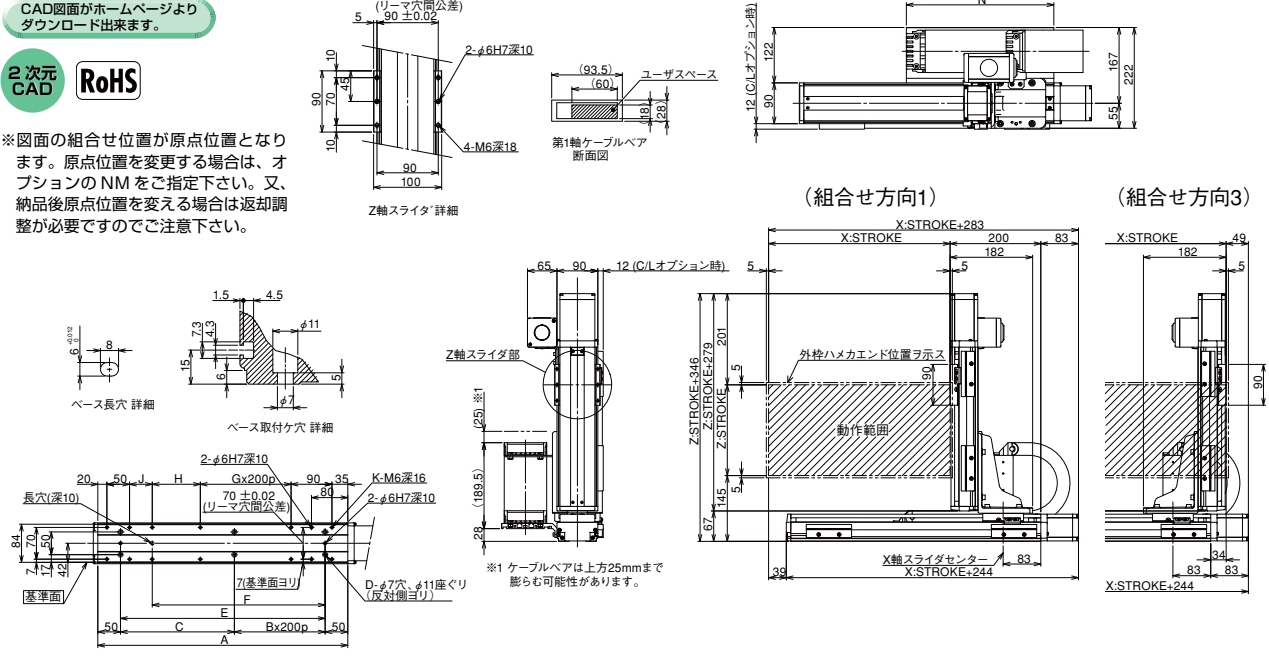
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



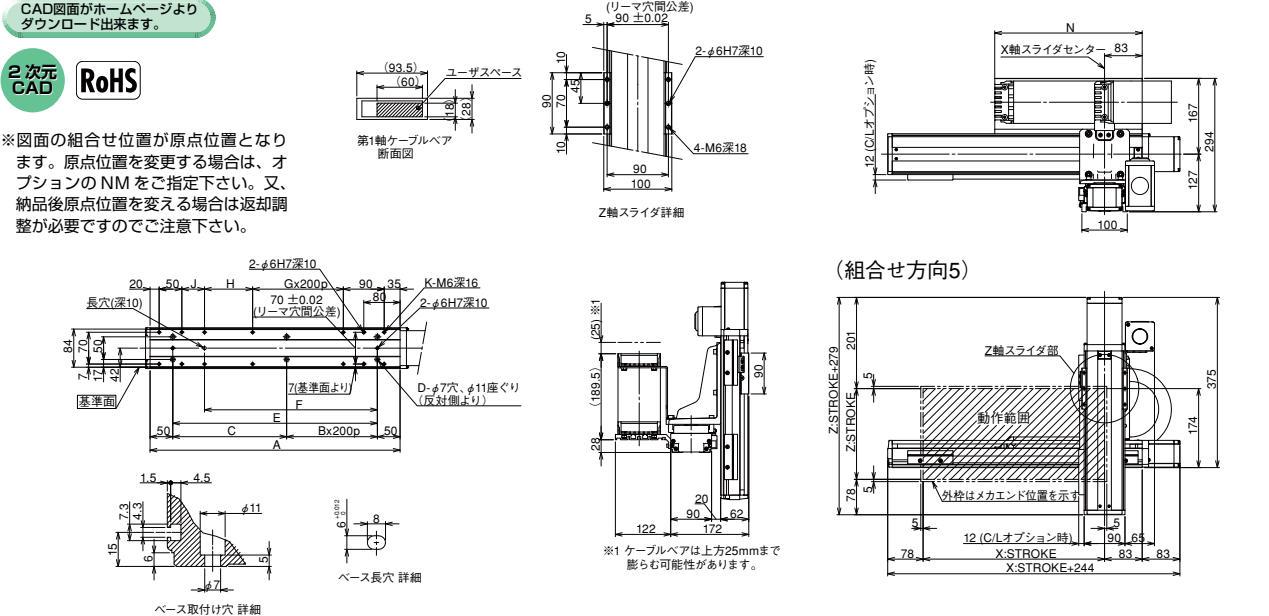
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

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ください。



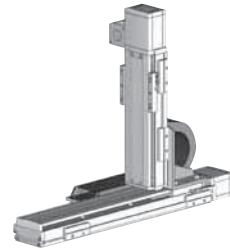
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

ICSB2-Z1C□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-Z1C□H 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

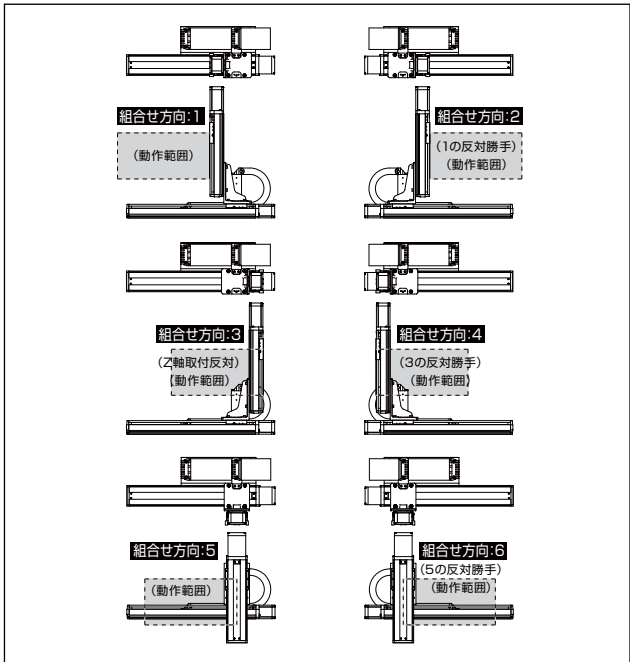


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2H-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)-B	

※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	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Z 軸	600					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.2
	0.3	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.2
	0.4	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	8.4
	0.5	8.0	7.6	7.1	6.4	5.9	5.3	4.7
	0.6	5.4	4.9	4.4	3.7	3.2	2.6	2.0

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

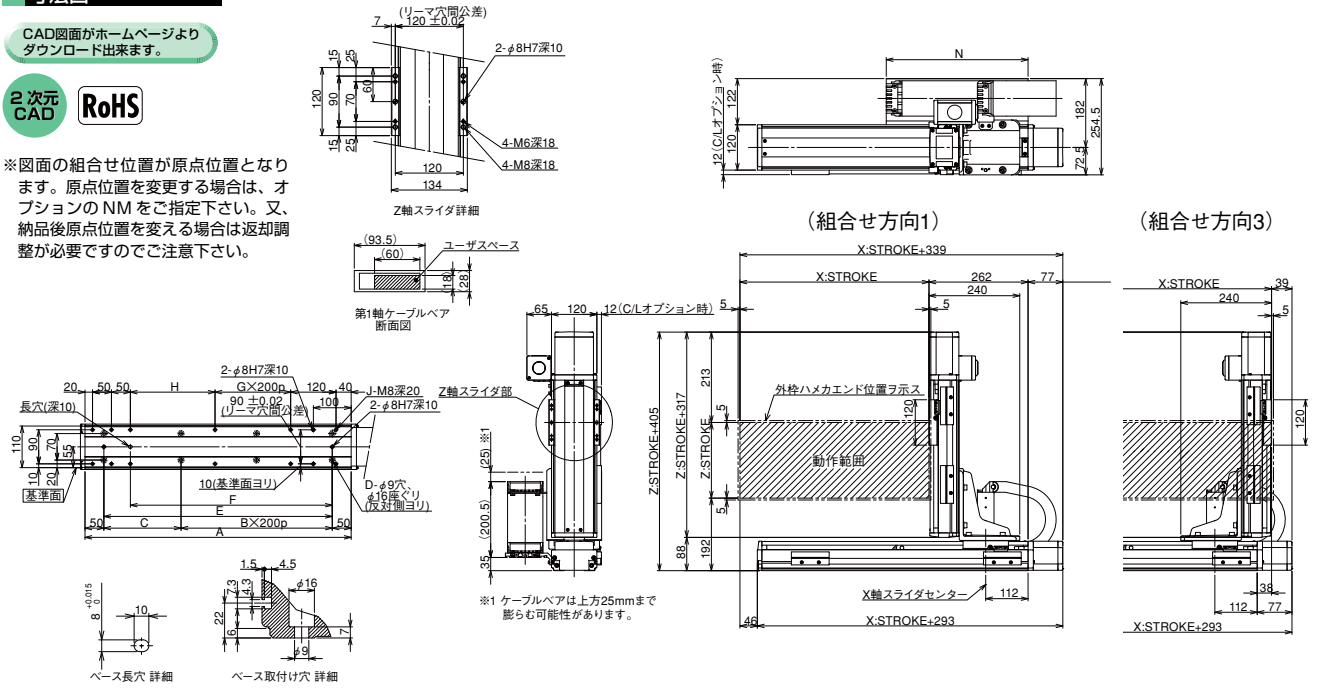
ICSB2 [ICSPB2] -Z1C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



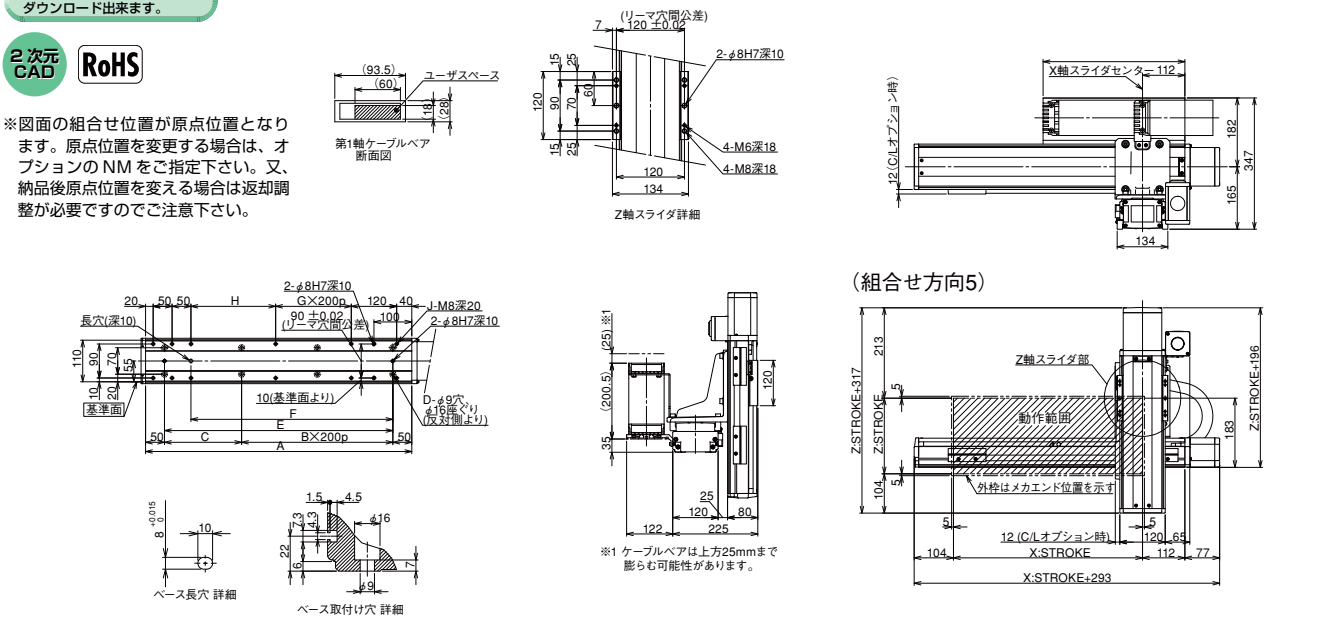
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

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ください。



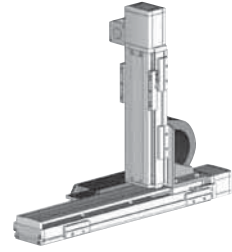
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-Z1C□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-Z1C□M 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

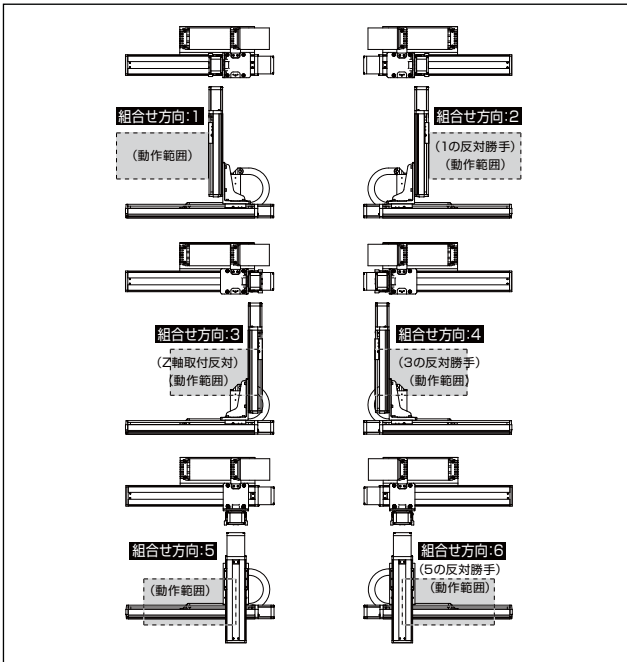


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6M-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-5-(ストローク)-B	

※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	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	600		430	345	280	230
Z 軸	300					

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	18.8	17.2	15.8
	0.3	20.0	19.9	17.9	16.1	14.5	12.9	12.0
	0.4	18.9	16.7	14.8	12.9	11.4	9.8	9.0
	0.5	16.4	14.2	12.3	10.5	9.0	7.6	7.0
	0.6	12.6	12.1	10.3	8.6	7.2	5.8	5.0
	0.7	9.9	9.4	8.7	7.1	5.7	4.4	3.3

(※) 加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

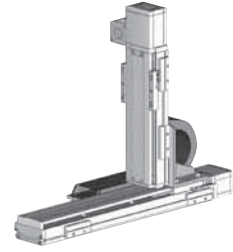
産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※) コントローラは、別途販売となります。



- (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ください。
- (注4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2-Z2C□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-Z2C□H 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

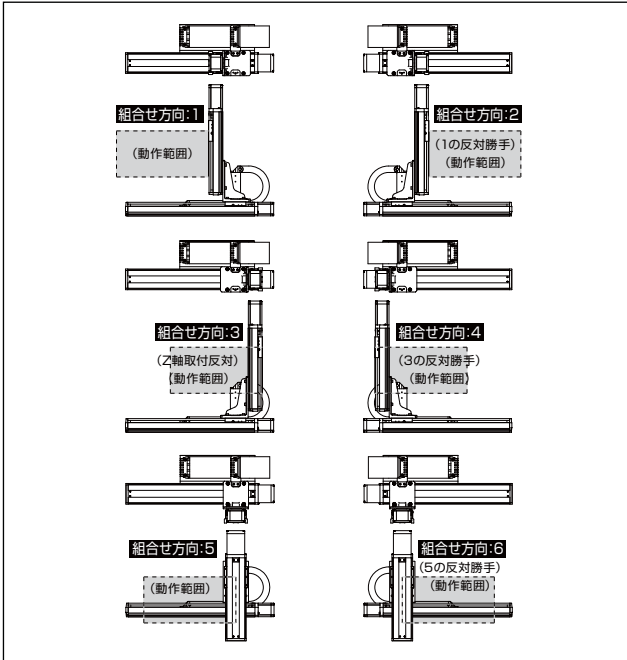
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C2H-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C3H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C4H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
5	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C5H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
6	ICSB2 [ICSPB2]-Z2C6H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB [ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	

※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	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Z 軸	600					

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	19.8	18.3	16.8	15.4
	0.3	20.0	19.2	17.3	15.5	13.9	12.4	11.1
	0.4	18.3	16.0	14.1	12.3	10.7	9.3	8.0
	0.5	15.8	13.5	11.6	9.9	8.4	7.0	6.0
	0.6	13.6	11.4	9.6	7.9	6.5	5.2	4.1

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアス一体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

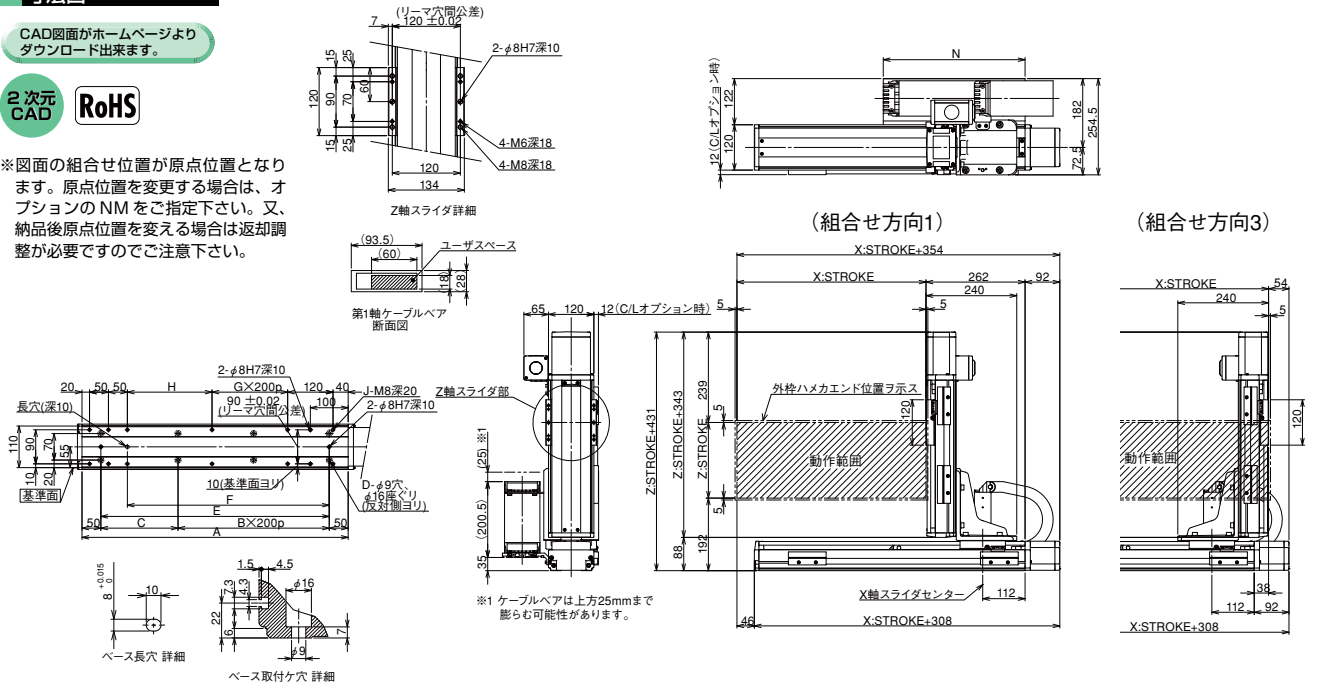
ICSB2 [ICSPB2] -Z2C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



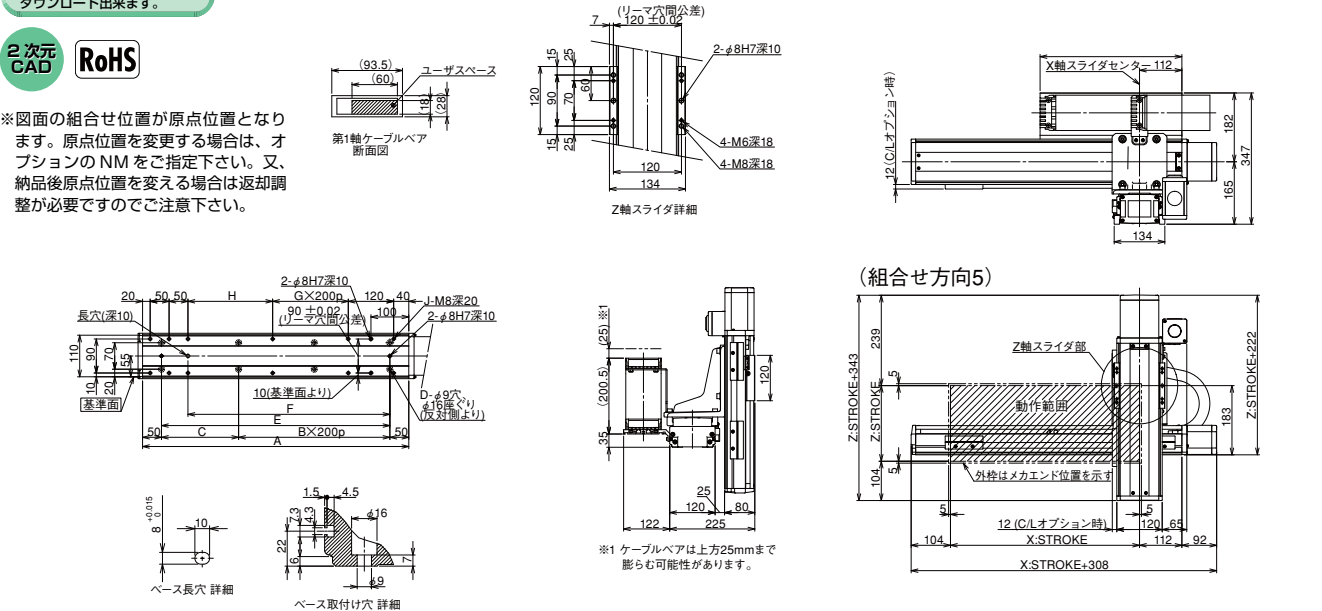
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

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ください。



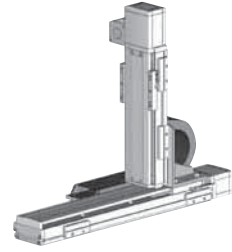
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-ZD□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-ZD□H 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 □ — ZD□H — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

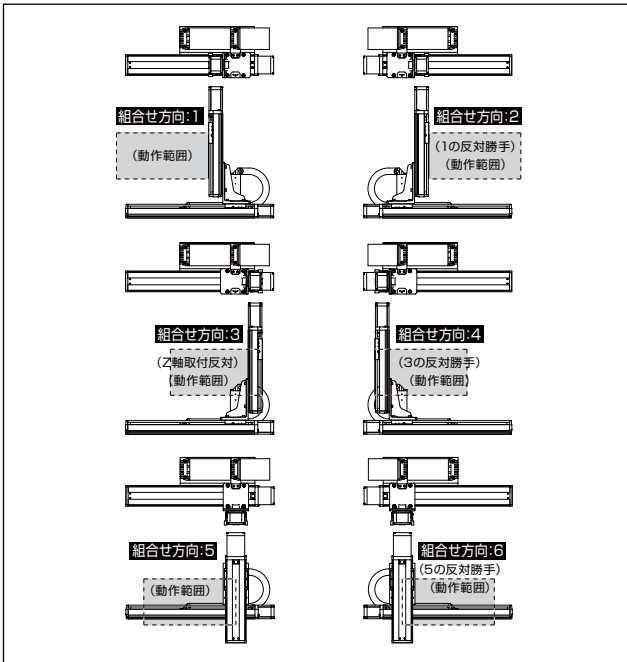


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-ZD1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-ZD2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-ZD3H-①-②③④-⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-ZD4H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
5	ICSB2 [ICSPB2]-ZD5H-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
6	ICSB2 [ICSPB2]-ZD6H-①-②③④⑤⑥⑦⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB [ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	

※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	1500
X 軸	—	1200	1100	1000	950	800
Z 軸	600	—	—	—	—	—

	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	700	600	550	500	450
Z 軸	—	—	—	—	—

加速度別可搬質量 (kg) (注④)

加速度 (※)	Z 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
0.2	20.0	20.0	20.0	19.8	18.3	16.8	15.4
0.3	20.0	19.2	17.3	15.5	13.9	12.4	11.1
0.4	18.3	16.0	14.1	12.3	10.7	9.3	8.0

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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	—
ブレーキ	B	—
クリーブセンサ	C	—
原点リミットスイッチ	L	—
原点逆仕様	NM	—
ボール保持機構付ガイド	RT	—

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアス一体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

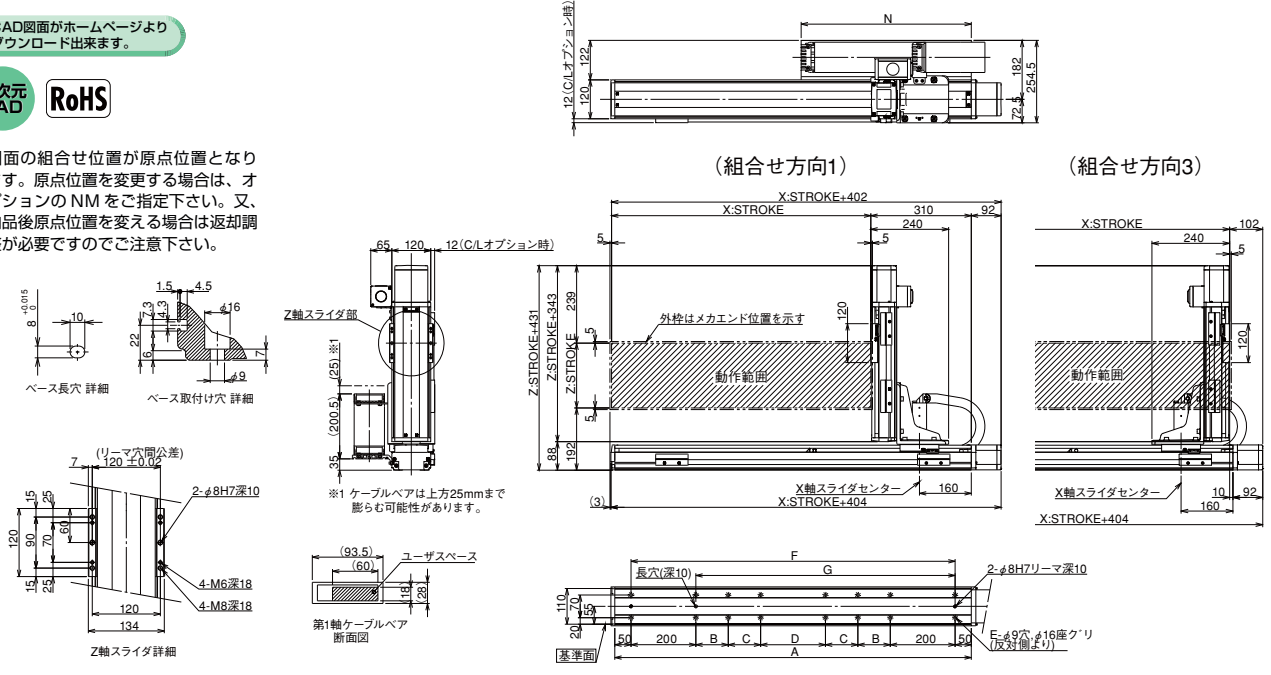
ICSB2 [ICSPB2] -ZD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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ください。



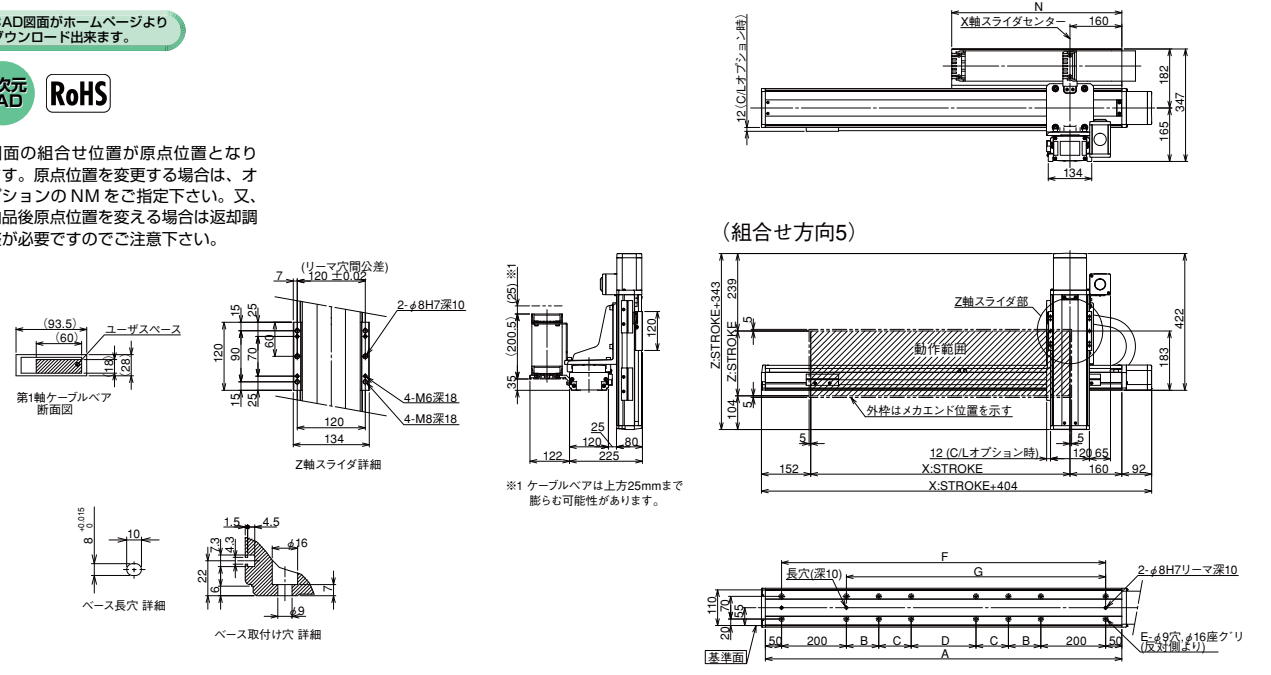
X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

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。



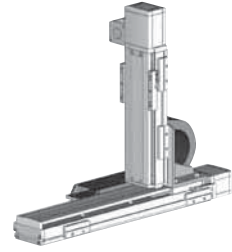
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

ICSB2-ZG□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-ZG□S 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

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	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 130:1300mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm ↓ 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

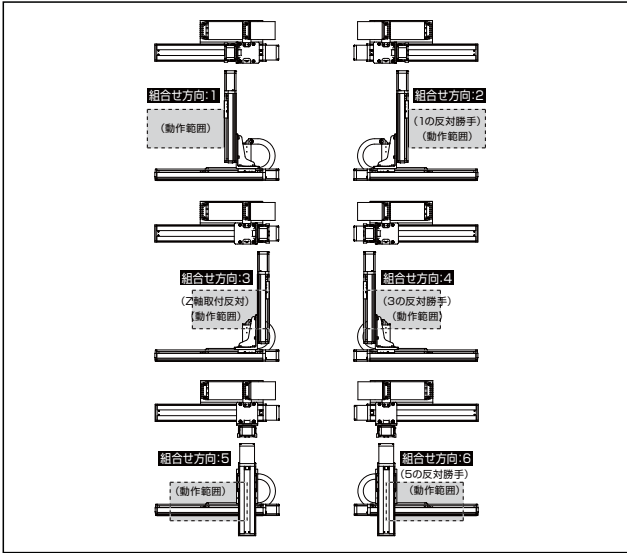
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZG1S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZG2S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZG3S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZG4S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZG5S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZG6S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	

※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	550~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Z 軸	1200						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	17.3	15.7
	0.3	20.0	20.0	20.0	19.2	17.2	15.3	13.6	12.0	10.4
	0.4	20.0	19.7	17.4	15.2	13.3	11.4	9.8	8.2	6.7
	0.5	16.4	15.6	14.2	12.1	10.2	8.5	6.9	5.4	4.0
	0.6	11.9	11.1	10.3	9.5	7.8	6.1	4.7	3.2	1.9
	0.7	8.3	7.5	6.7	5.9	5.2	4.3	2.9	1.5	0.2
	0.8	6.5	5.7	4.9	4.1	3.4	2.6	1.4	-	-
	0.9	4.7	3.9	3.1	2.3	1.6	0.8	-	-	-
	1	2.9	2.1	1.3	0.5	-	-	-	-	-

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 130:1300mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアス一体型
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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

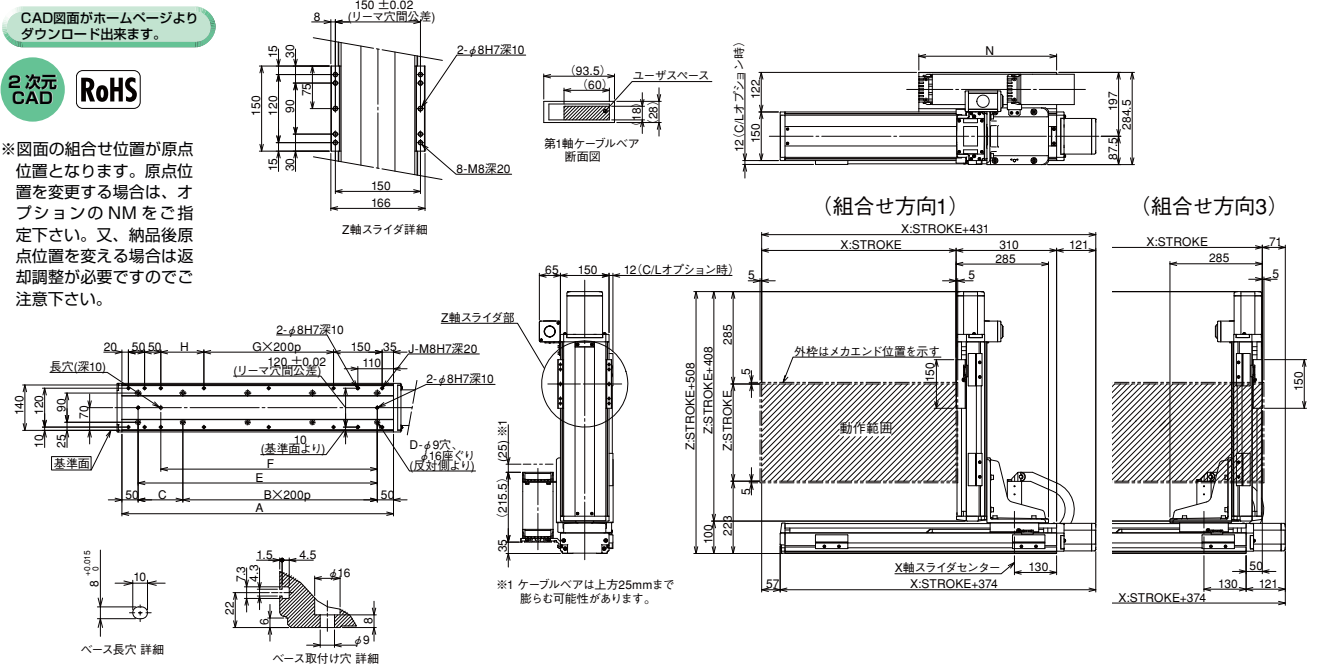
ICSB2 [ICSPB2] -ZG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



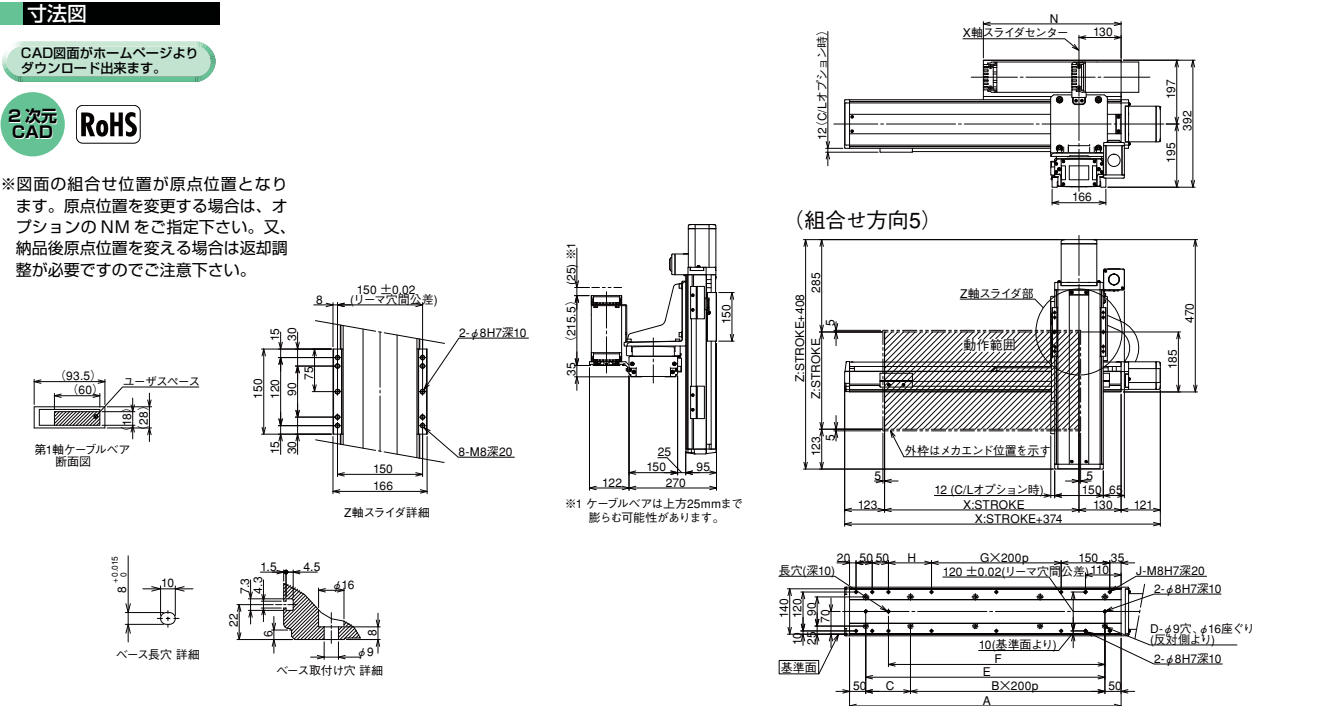
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

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

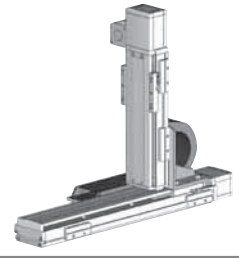
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-ZH□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-ZH□S 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

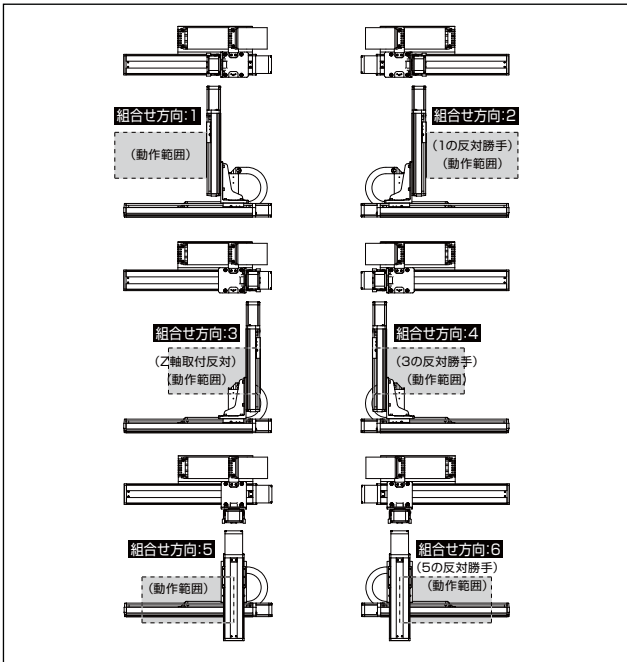
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-ZH1S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-ZH2S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-ZH3S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-ZH4S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2 [ICSPB2]-ZH5S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2 [ICSPB2]-ZH6S-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB [ISPB]-LXMX-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	

※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	-	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Z 軸	1200							

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Z 軸							

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

加速度 (※)	Z軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	17.3	15.7
0.3	20.0	20.0	20.0	19.2	17.2	15.3	13.6	12.0	10.4
0.4	20.0	19.7	17.4	15.2	13.3	11.4	9.8	8.2	6.7

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

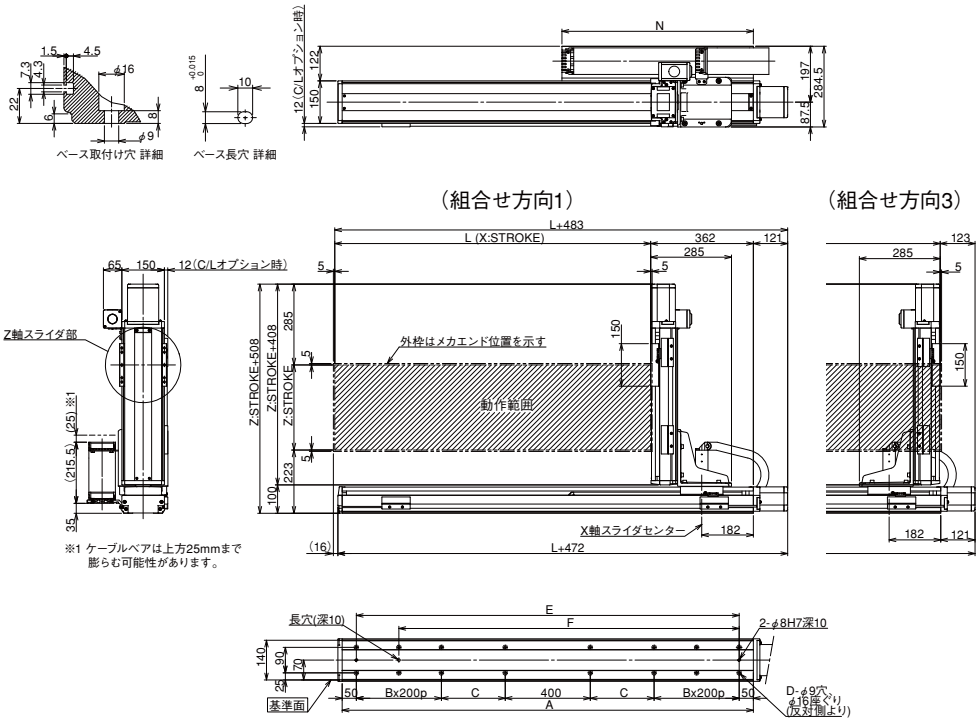
ICSB2 [ICSPB2] -ZH □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



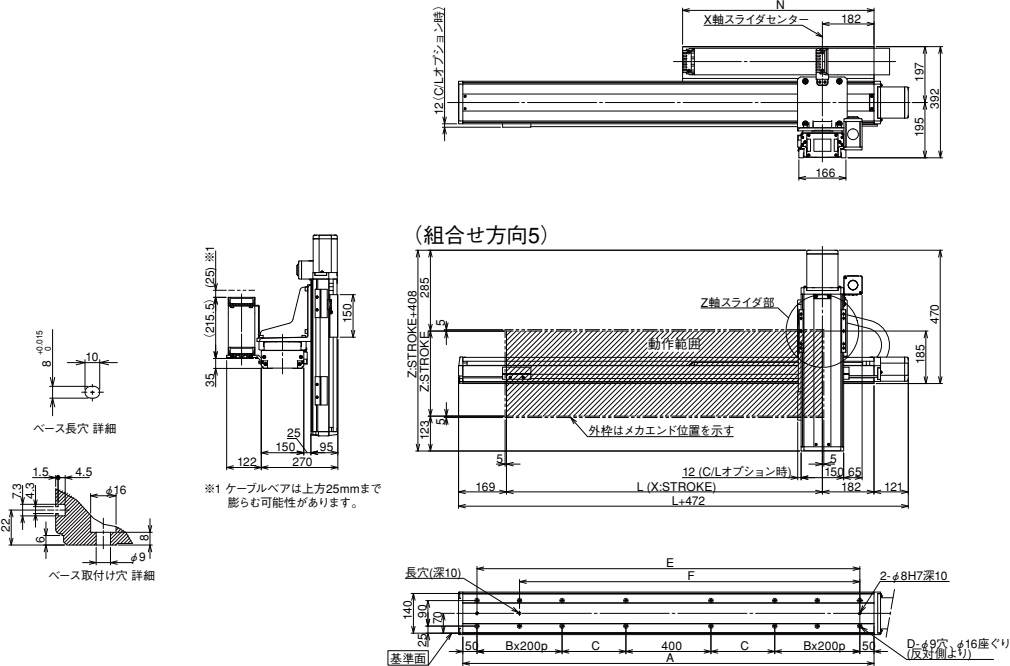
X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

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

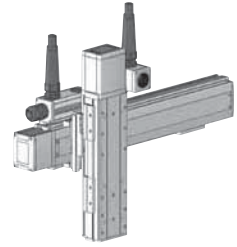
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-YSA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-YSA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

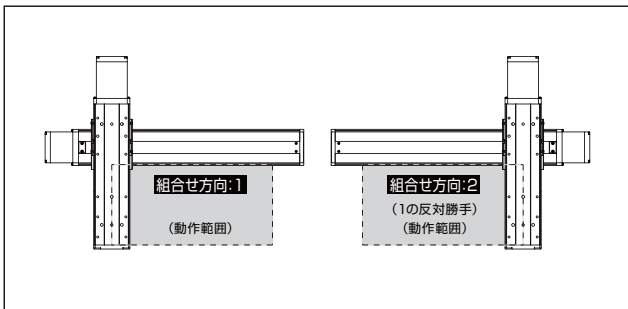
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	

※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	450~500
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	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
	0.3	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
	0.4	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
	0.5	3.0	2.6	2.3	1.9	1.6	1.3	1.0
	0.6	2.1	1.7	1.4	1.0	0.7	0.4	0.1
	0.7	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベースー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

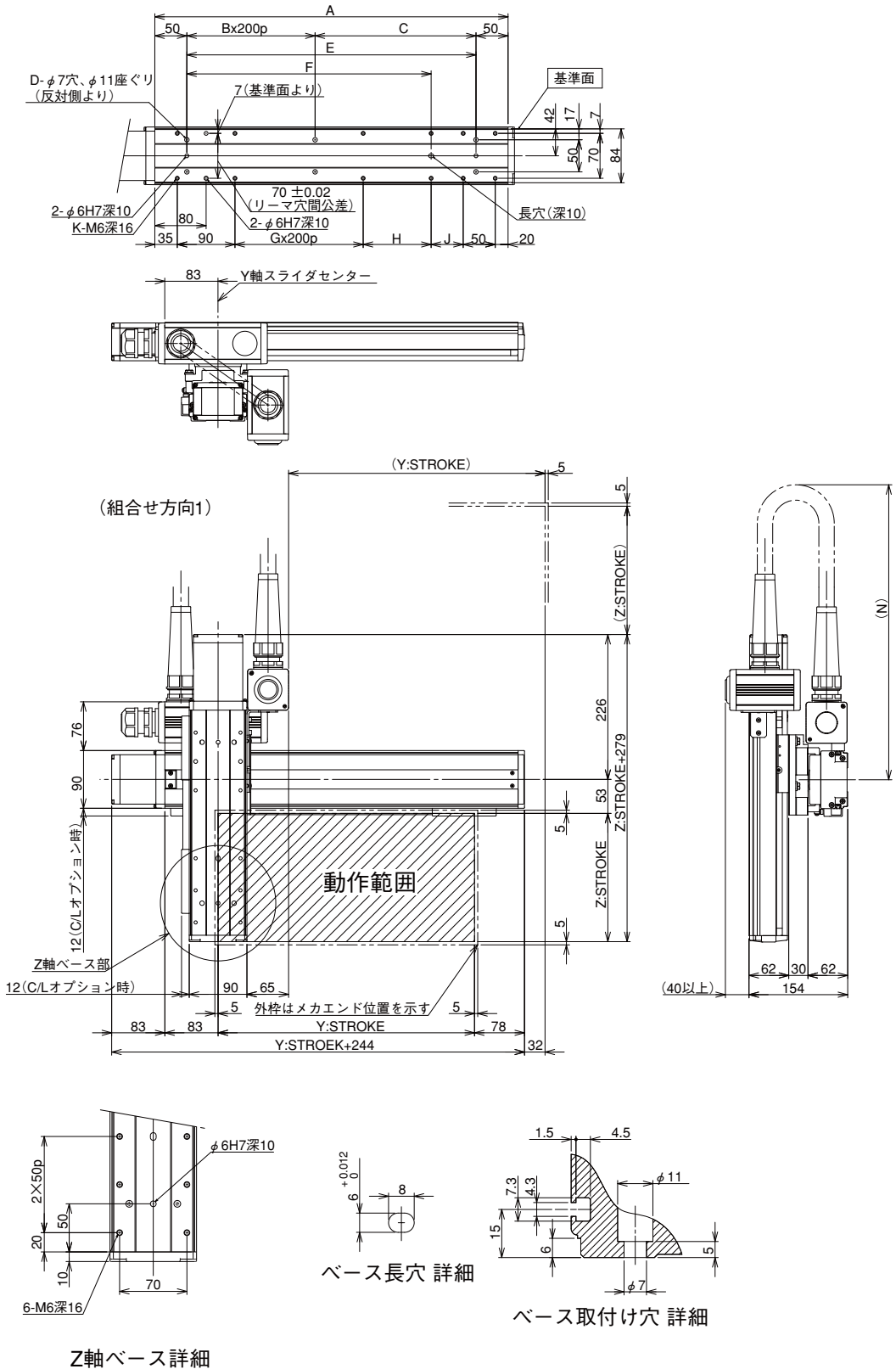
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。

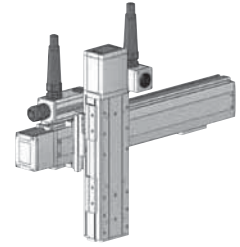


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12

		N									
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	100	550	550	600	600	650	650	700	700	700	
150	100	600	600	650	650	700	700	750	750	750	
200	100	650	650	700	700	750	750	800	800	800	
250	100	700	700	750	750	800	800	850	850	850	
300	100	750	750	800	800	850	850	900	900	900	
350	100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	
400	100	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	

ICSB2-YSA□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-YSA□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

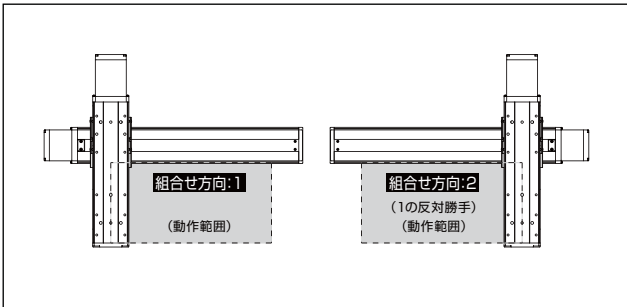
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	

※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	450~500
Y 軸	480	
Z 軸	240	-

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.3	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.4	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.5	10.7	10.4	10.0	9.6	9.3	8.9	8.6
	0.6	9.6	9.2	8.9	8.5	8.2	7.9	7.6
	0.7	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5	5.2	4.9
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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ください。
- (注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

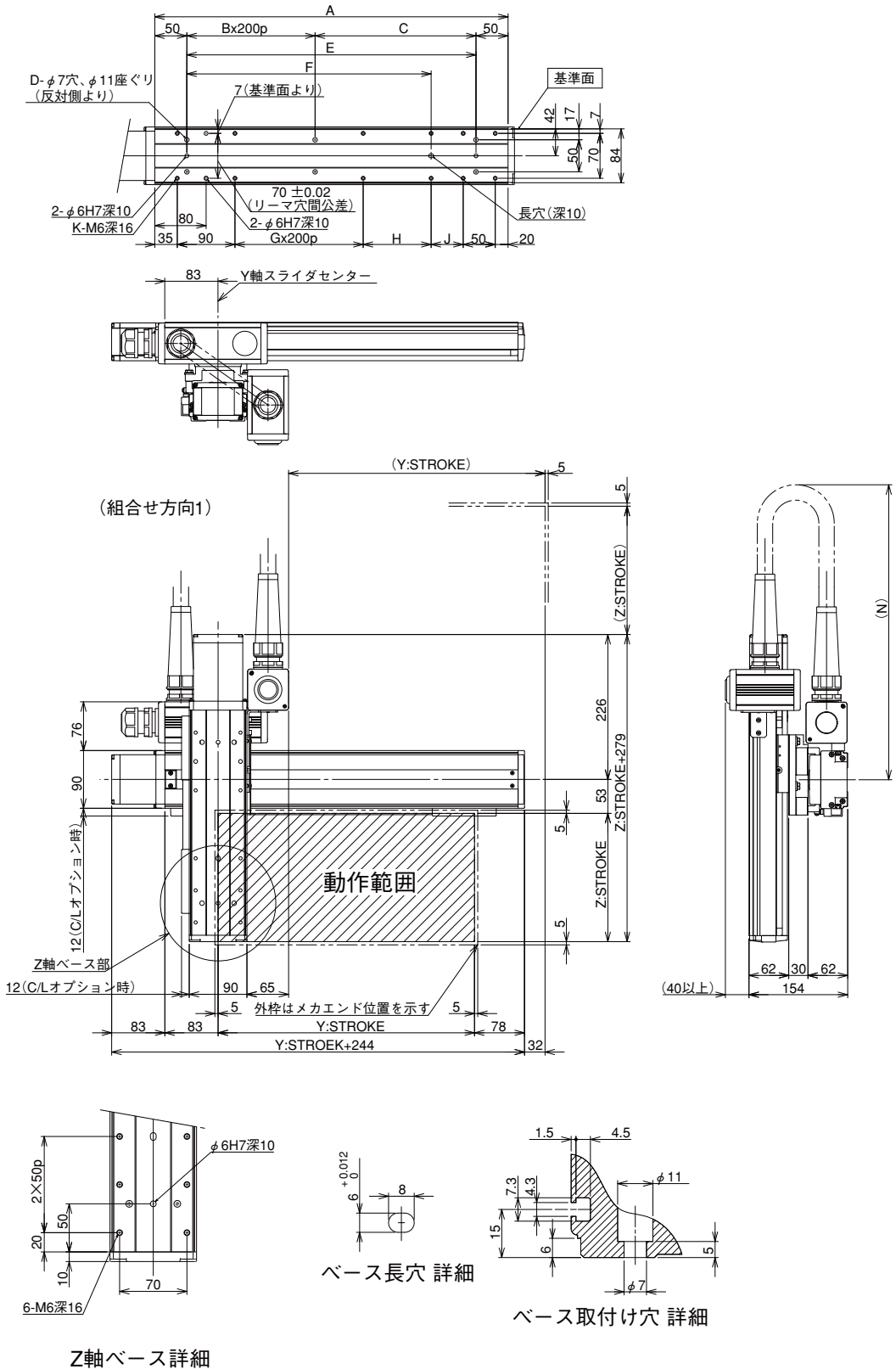
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。

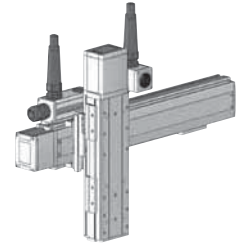


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12

		N									
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
	100	550	550	600	600	650	650	700	700	700	
150	600	600	650	650	700	700	750	750	750		
200	650	650	700	700	750	750	800	800	800		
250	700	700	750	750	800	800	850	850	850		
300	750	750	800	800	850	850	900	900	900		
350	800	800	850	850	900	900	950	950	950		
400	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000		

ICSB2-YSC□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-YSC□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

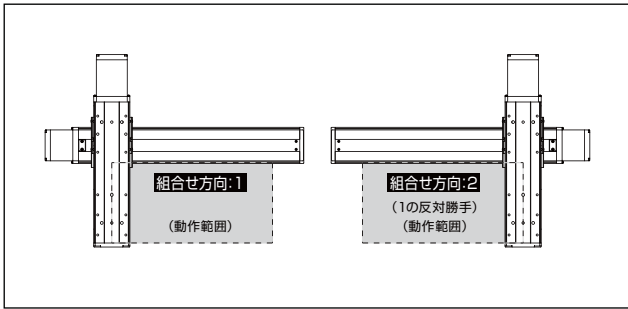
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	

※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	550~700
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.3	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.4	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.5	10.7	10.1	9.5	8.8	8.3	7.7	7.1	6.5	5.9
	0.6	8.8	8.2	7.6	6.9	6.4	5.8	5.2	4.6	4.0
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

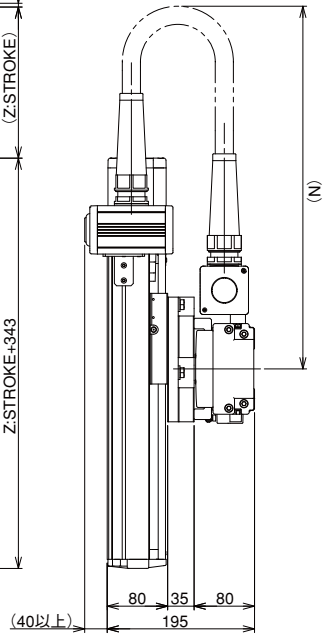
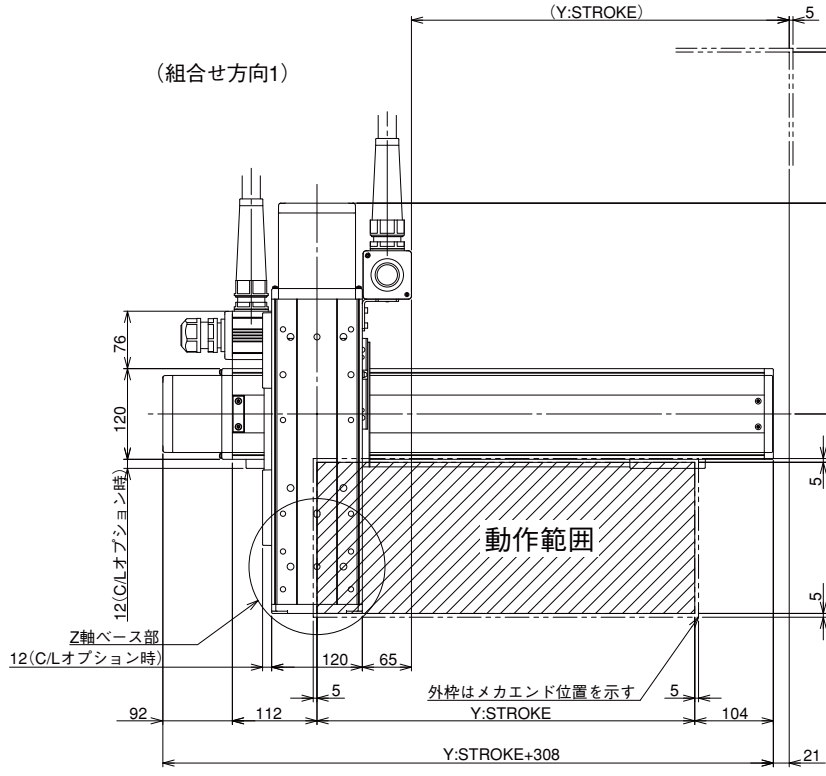
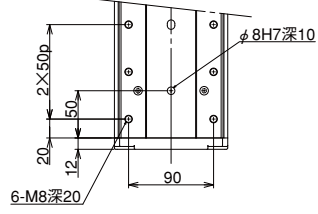
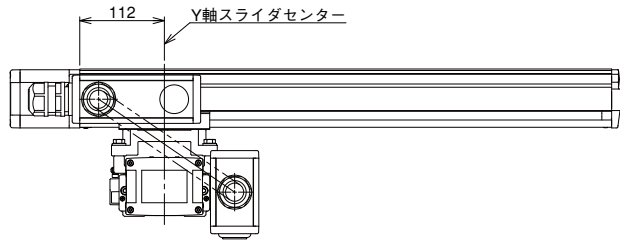
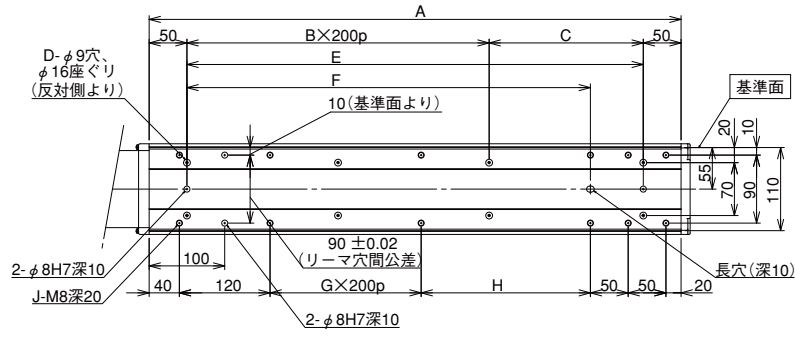
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

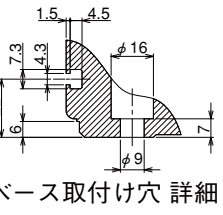
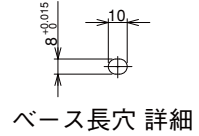
2次元 CAD RoHS

※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ください。



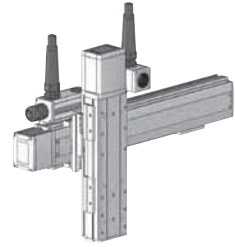
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N												
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
200	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
250	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050
300	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300



ICSB2-YSC□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-YSC□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

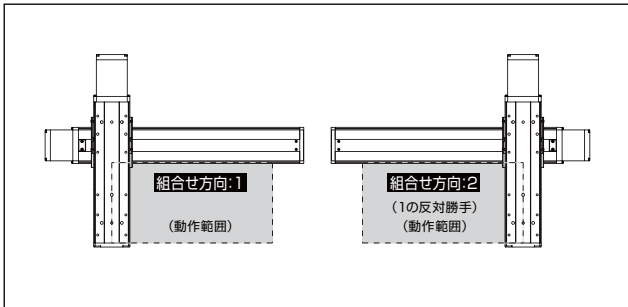
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-5-(ストローク)-B	

※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	550~700
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.3	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.4	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.5	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.6	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.7	10.7	10.1	9.6	9.0	8.4	7.8	7.2	6.7	6.2
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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ください。
- (注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

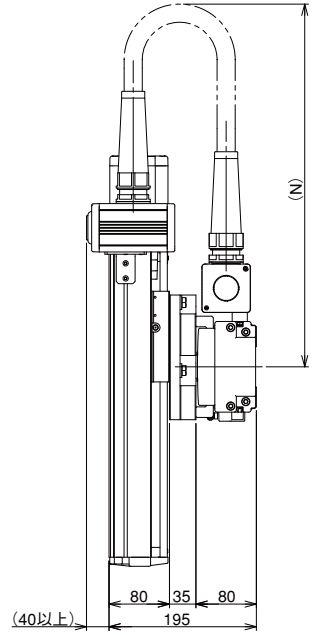
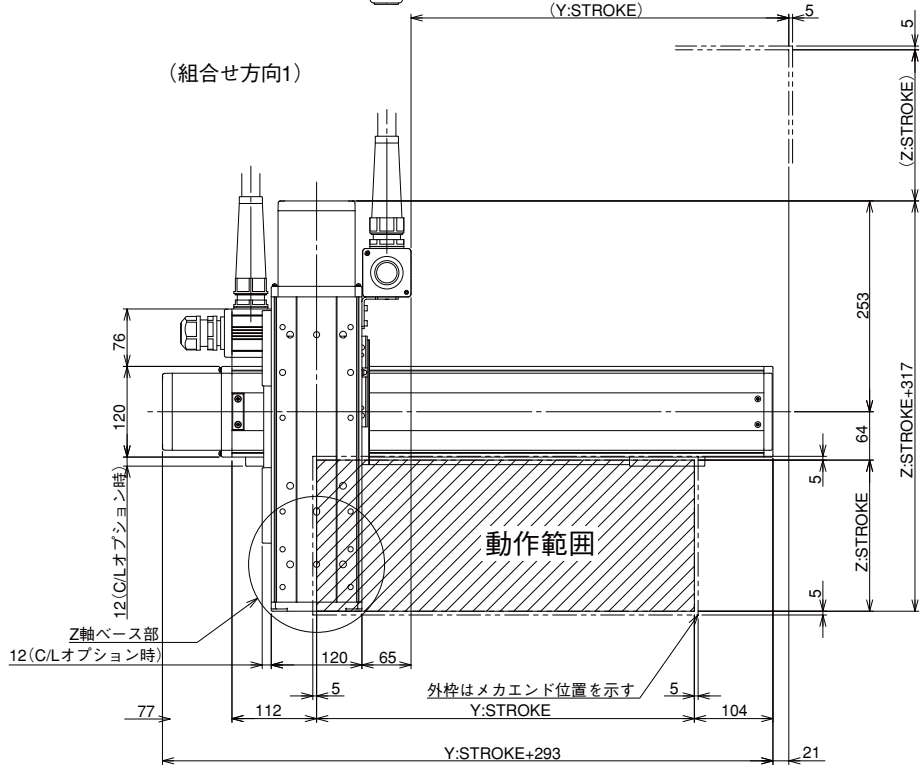
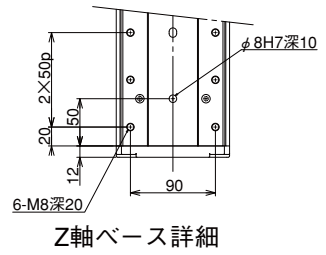
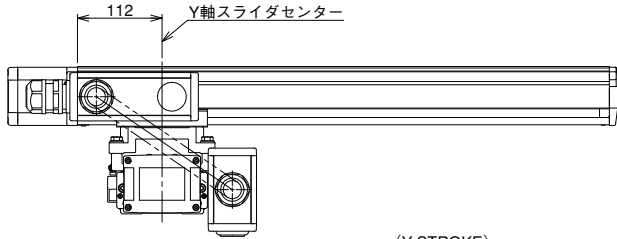
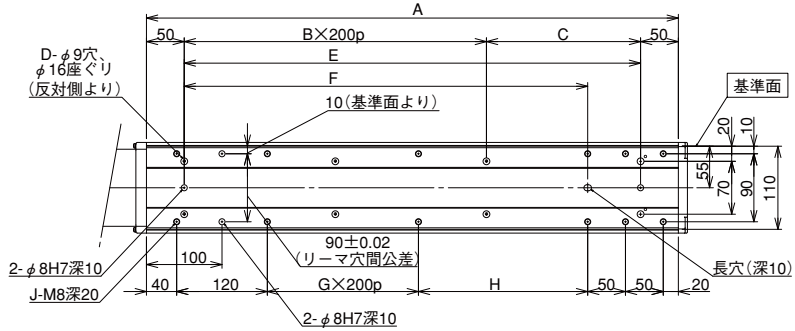
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。

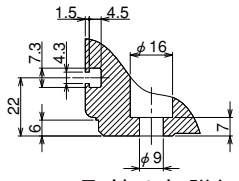
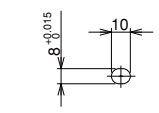
2次元 CAD RoHS

※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ください。



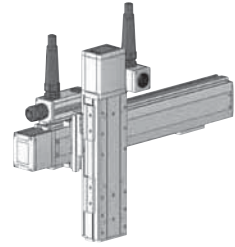
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N												
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	850
150	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	850	900	900
200	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	900	950	950
250	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	950	1000	1000
300	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000	1050	1050
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1050	1100	1100
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100	1150	1150
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1150	1200	1200
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1200	1250	1250



ICSB2-YSG□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-YSG□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS (Z軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

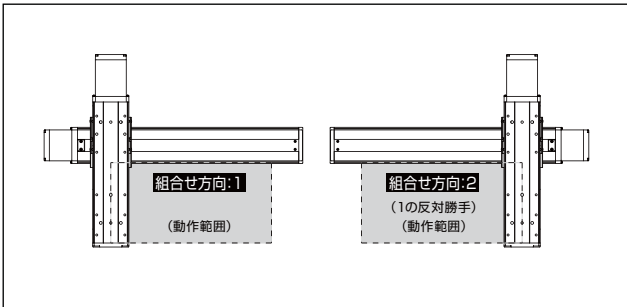
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSG1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSG2H-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-10-(ストローク)-B	

※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	550~700
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	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.3	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.4	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.5	23.4	22.6	21.8	21.0	20.3	19.4	18.7	17.9	17.1
	0.6	19.8	19.0	18.2	17.4	16.7	15.8	15.1	14.3	13.5
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y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ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

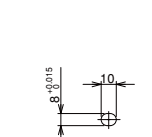
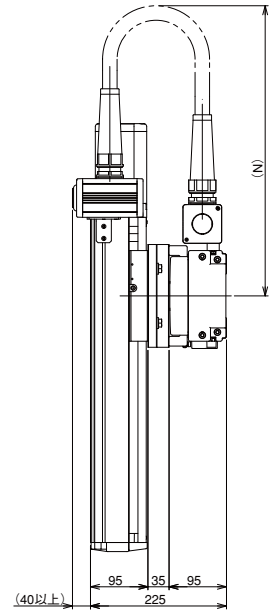
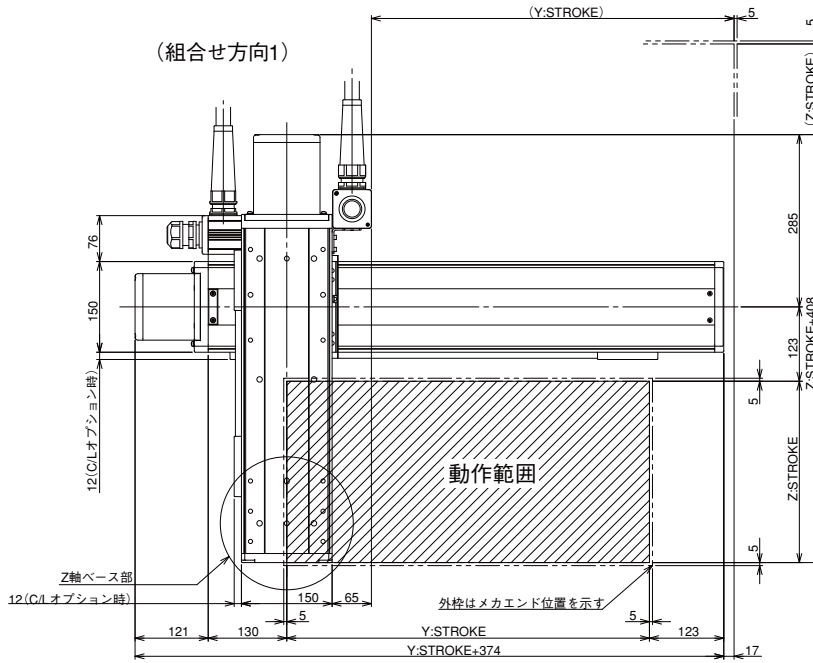
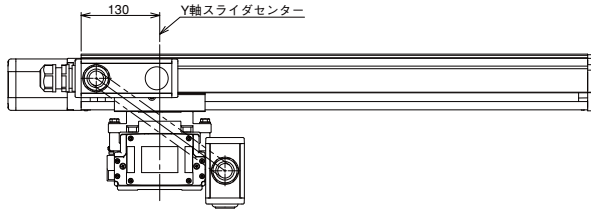
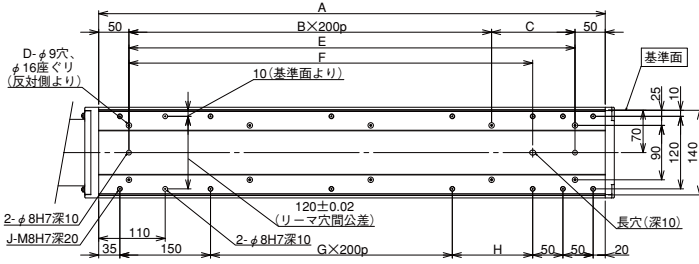
ICSB2 [ICSPB2] -YSG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

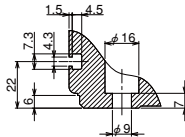
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

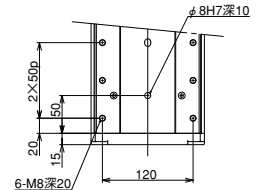
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



ベース長穴 詳細



ベース取り付け穴 詳細



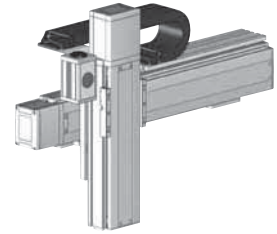
Z軸ベース詳細

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N													
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	800	800	850	850	
150	650	650	700	700	750	750	800	800	800	800	850	850	900	900	
200	700	700	750	750	800	800	850	850	850	850	900	900	950	950	
250	750	750	800	800	850	850	900	900	900	900	950	950	1000	1000	
300	800	800	850	850	900	900	950	950	950	950	1000	1000	1050	1050	
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	

ICSB2-YBA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 90:900mm (60:600mm)* (50mm毎) *自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

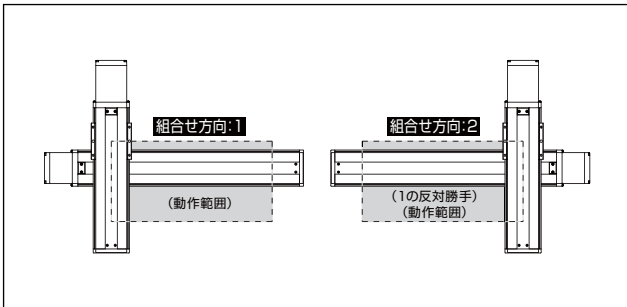
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-YBA1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-YBA2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm(60:600mm)*
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが600mmになります。

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

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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	

※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	450~600	650~700	750~800	850~900
Y 軸	960	655	515	415	
Z 軸	480				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.3	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.4	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.5	5.2	4.8	4.5	4.1	3.8	3.5	3.2
	0.6	3.4	3.0	2.7	2.3	2.0	1.7	1.4
	0.7	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

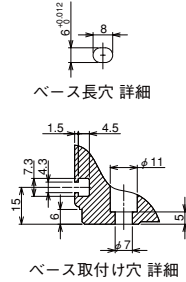
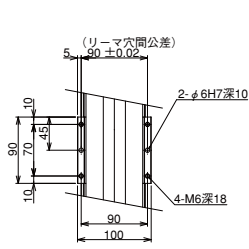
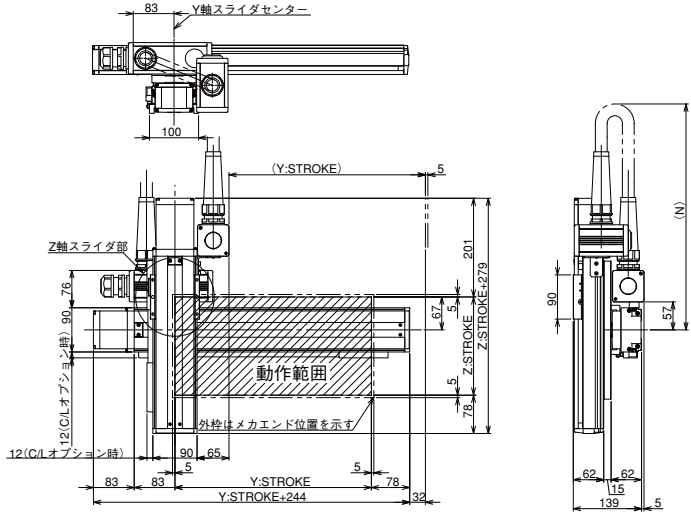
寸法図

(組合せ方向1)

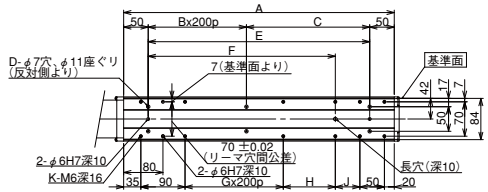
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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ください。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14
N	500	500	550	550	600	600	600	650	650	700	700



ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

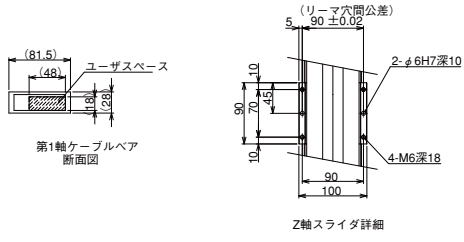
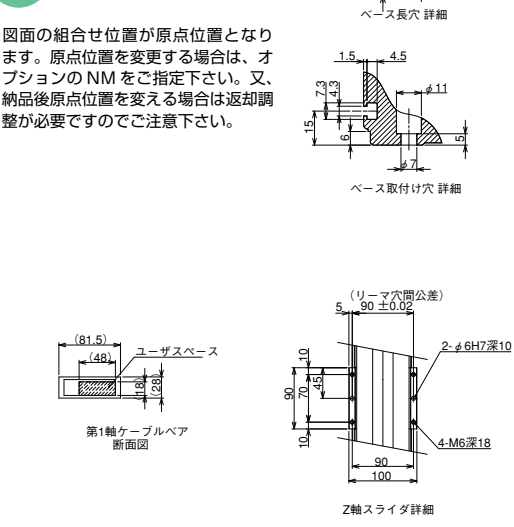
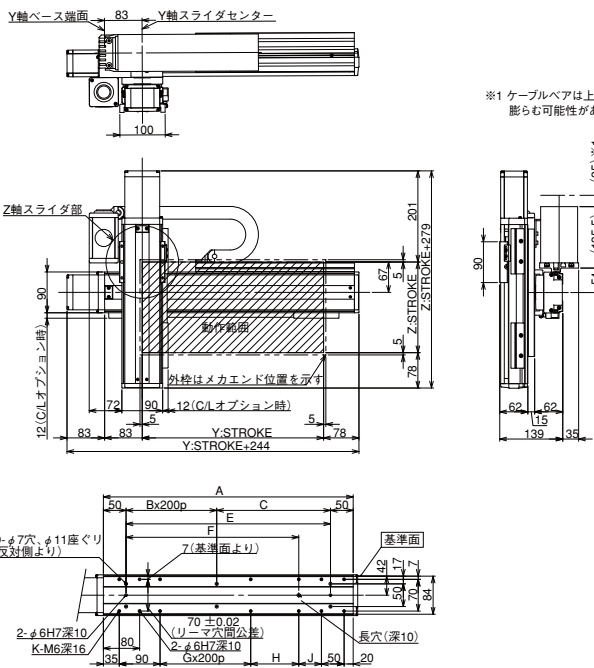
寸法図

(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

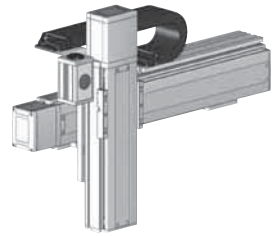
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16

ICSB2-YBA□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBA□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕	10:100mm 90:900mm (60:600mm)* (50mm毎) *自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

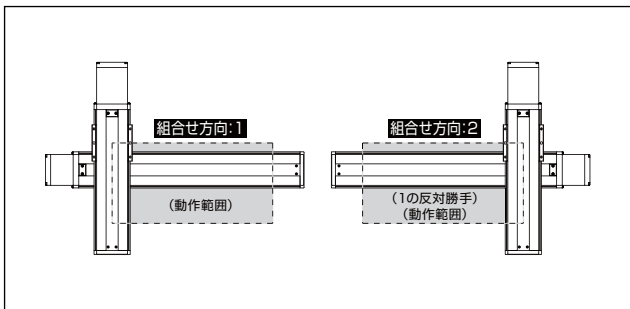
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-YBA1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-YBA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm(60:600mm)*
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル ST:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが600mmになります。

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

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	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	

※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	450~600	650~700	750~800	850~900
Y 軸	480	330	260	210	
Z 軸	240				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.3	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.4	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.5	13.7	13.4	13.0	12.6	12.4	12.0	11.7
	0.6	9.2	8.9	8.5	8.1	7.9	7.5	7.2
	0.7	6.5	6.2	5.8	5.4	5.2	4.8	4.5
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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ください。
- (注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

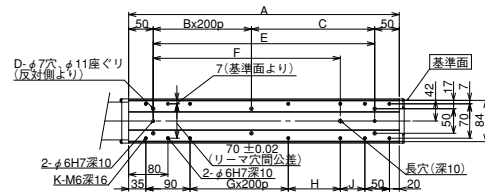
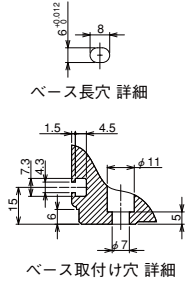
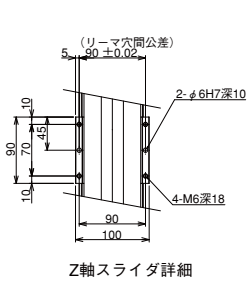
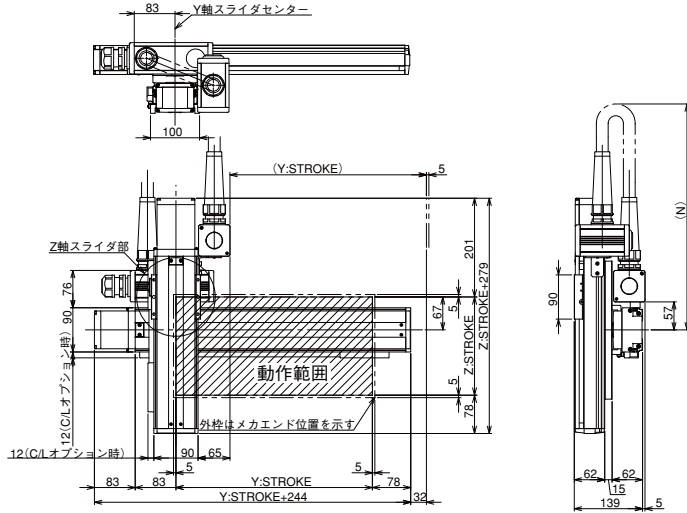
寸法図

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ください。

(組合せ方向1)



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14
N	500	500	550	550	600	600	600	650	650	700	700

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

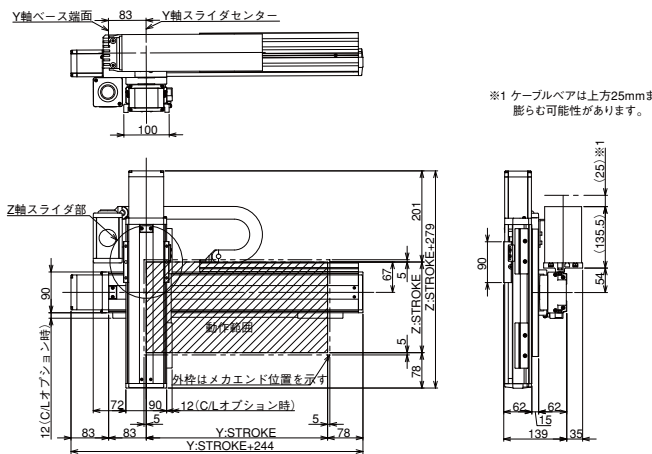
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

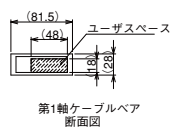
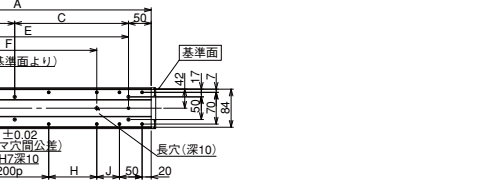
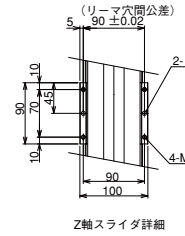
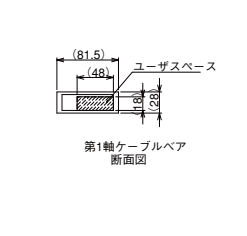
2次元 CAD RoHS

※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ください。

(組合せ方向1)



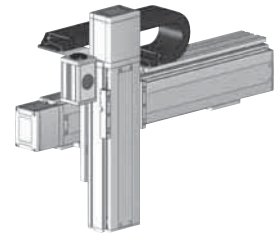
※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らむ可能性があります。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16

ICSB2-YBC□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBC□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

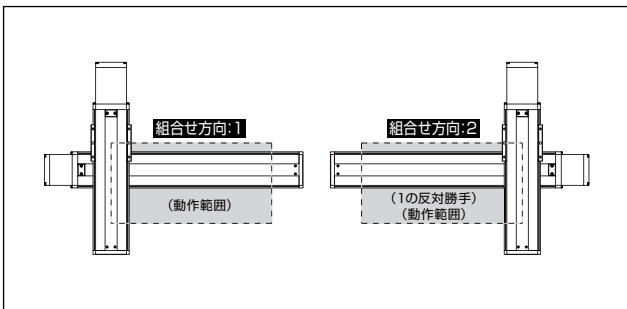
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBC1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBC2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル ST:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	

※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	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
Y 軸	1200	860	695	570	460	
Z 軸	600					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.5	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0
	0.6	15.0	15.0	15.0	15.0	14.5	14.0	13.5	12.8	12.3
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアス一体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



ご注意

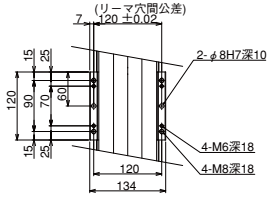
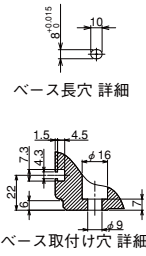
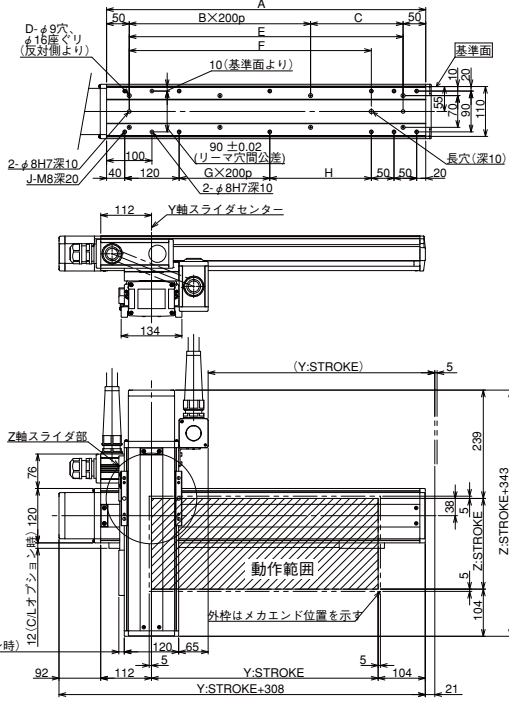
- (注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注2) ケーブル長は、Y軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ 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ください。

(組合せ方向1)



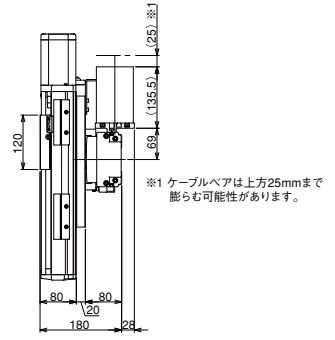
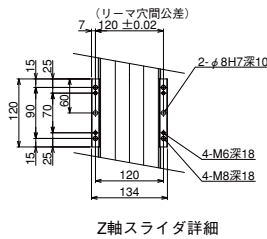
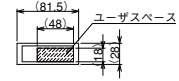
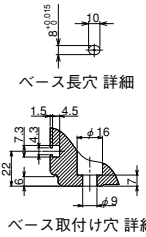
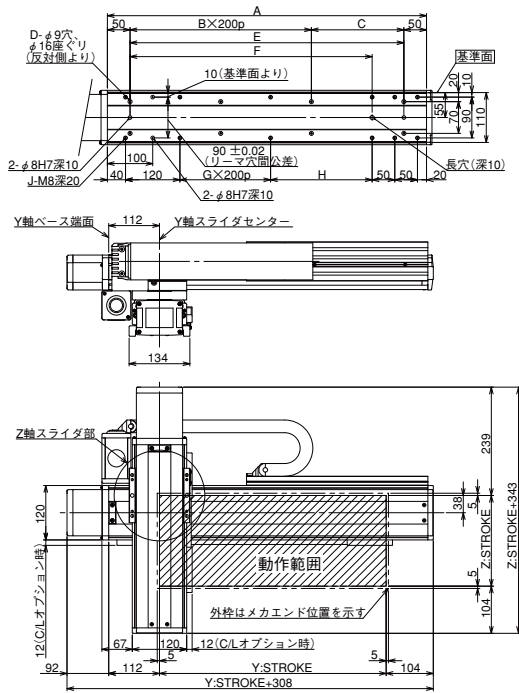
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ 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ください。

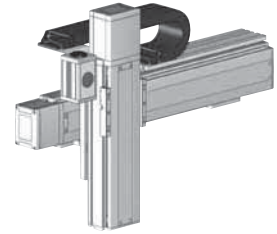
(組合せ方向1)



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

ICSB2-YBC□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBC□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

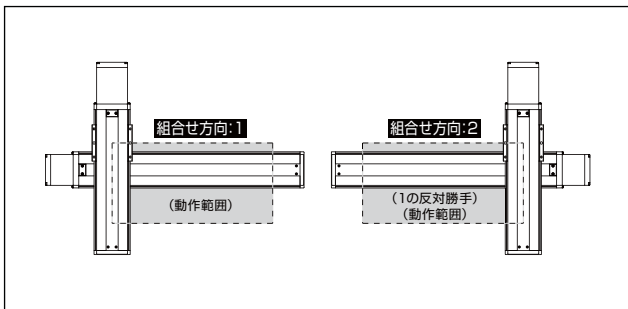
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-YBC1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-YBC2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ YZ 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル ST:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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	ISB [ISPB]-MXM□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB [ISPB]-MXM□-100-5-(ストローク)-B	

※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	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
Y 軸	600	430	430	345	280	230
Z 軸	300					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.5	19.1	18.6	18.0	17.4	16.9	16.2	15.7	15.2	14.6
	0.6	12.8	12.3	11.7	11.1	10.6	9.9	9.4	8.9	8.3
	0.7	10.1	9.6	9.0	8.4	7.9	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸の場合です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

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C10 (転造C5相当)
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



ご注意

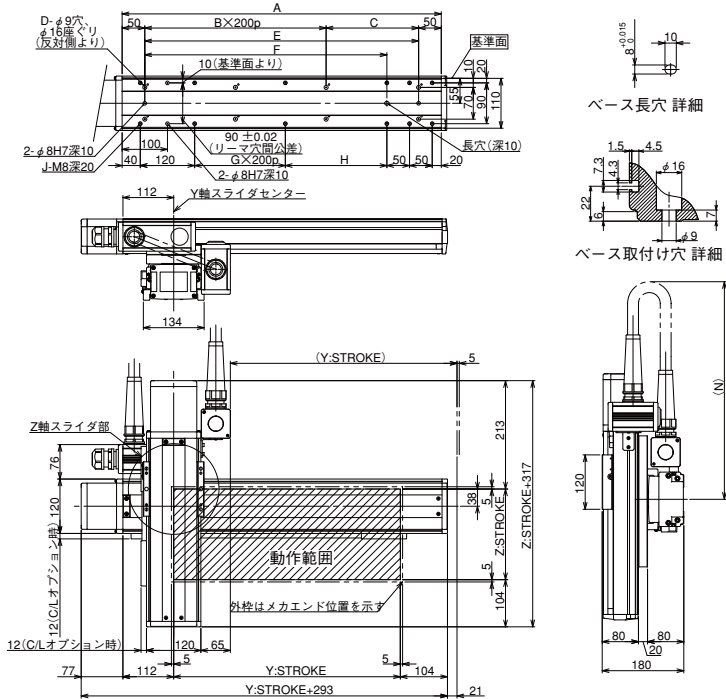
- (注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注2) ケーブル長は、Y 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ 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。

(組合せ方向1)



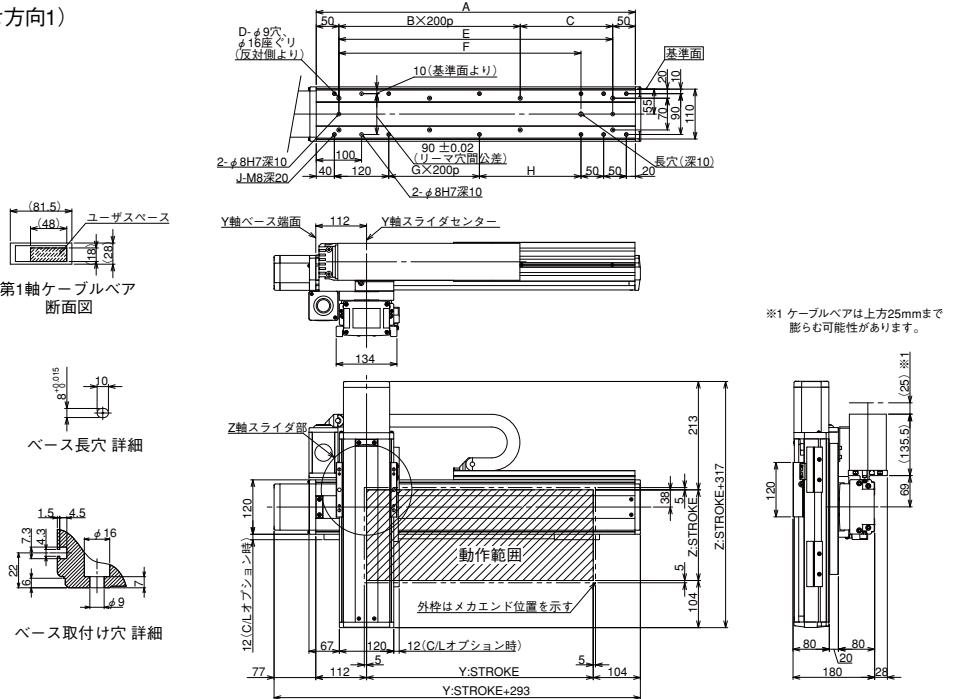
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ 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。

(組合せ方向1)

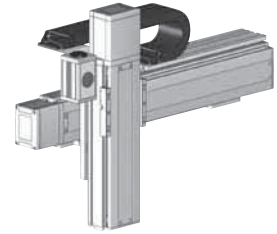


※1 ケーブルベアは上方25mmまで読らむ可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

ICSB2-YBG□S 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBG□S 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

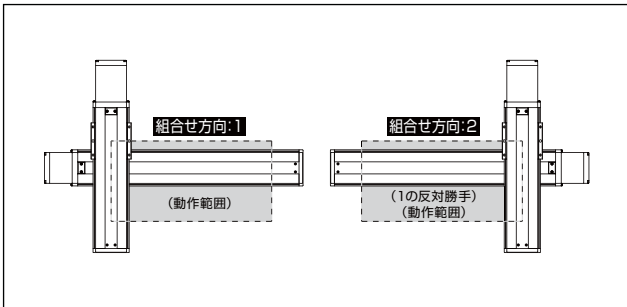
※自立ケーブル仕様の場合

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1S-①-②③④⑤⑥⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2S-①-②③④⑤⑥⑦-⑧

※ YZ 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル ST:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	

※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	550~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
Y 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Z 軸	1200						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0
	0.5	17.0	16.3	15.5	14.7	14.0	13.2	12.5	11.7	10.8
	0.6	12.6	11.8	11.0	10.2	9.5	8.7	8.0	7.2	6.3
	0.7	9.0	8.2	7.4	6.6	5.9	5.1	4.4	3.6	2.7
	0.8	7.2	6.4	5.6	4.8	4.1	3.3	2.6	1.8	0.9
	0.9	5.4	4.6	3.8	3.0	2.3	1.5	0.8	-	-
	1	3.6	2.8	2.0	1.2	0.5	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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/40mm
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

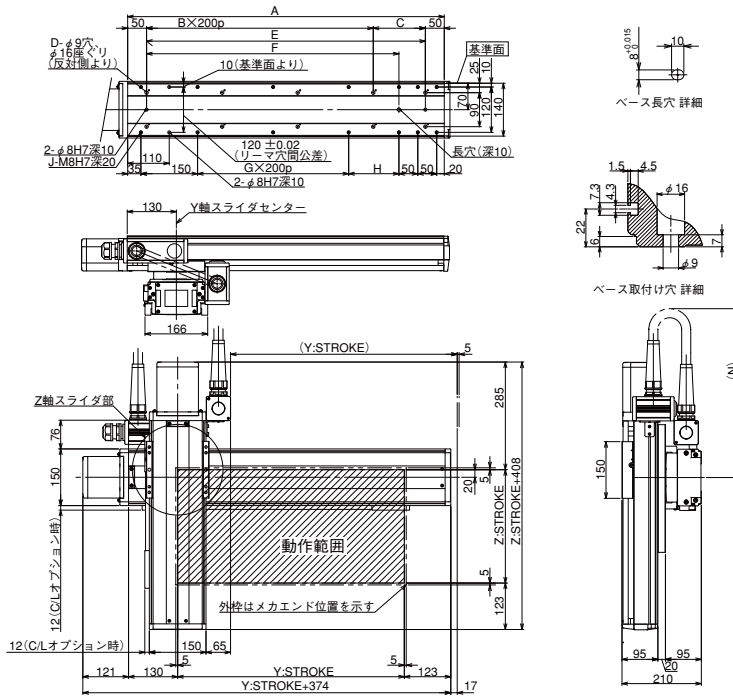
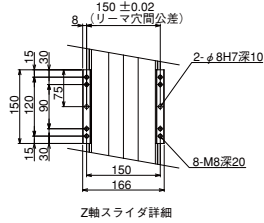
寸法図

(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ください。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	550	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

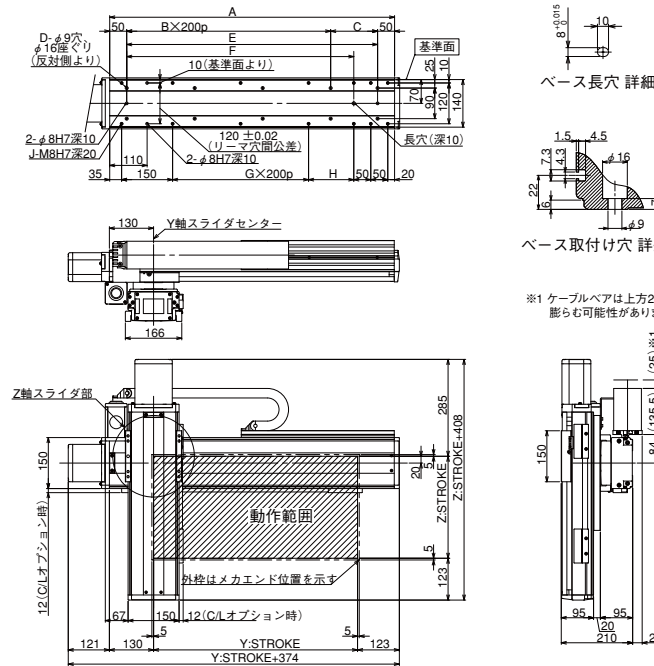
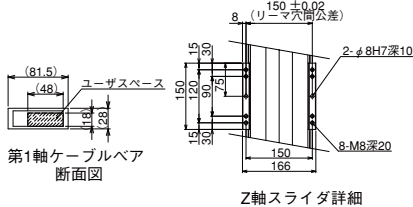
寸法図

(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ください。

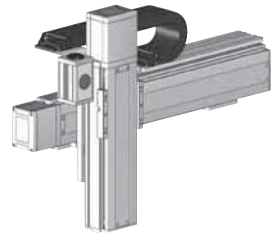


※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らむ可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20

ICSB2-YBG□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-YBG□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

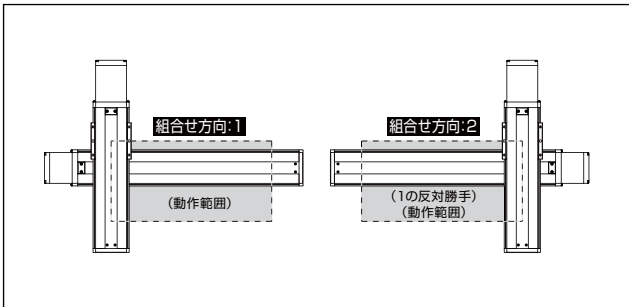
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2H-①-②③-④⑤⑥⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル ST:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-10-(ストローク)-B	

※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	550~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
Y 軸	1200	920	765	645	550	550	440
Z 軸	600						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度 (※)	0.2	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.5	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0
	0.6	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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、Y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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

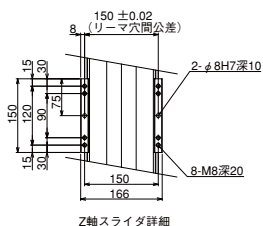
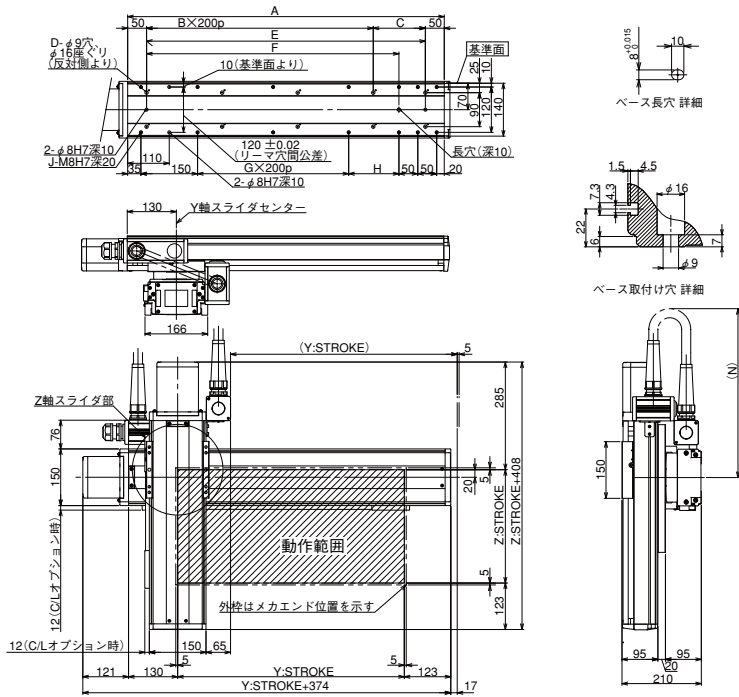
寸法図

(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ください。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	550	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ H-CT (ケーブルベア仕様)

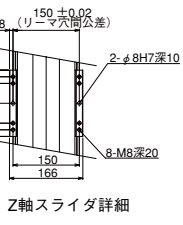
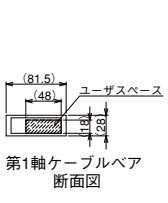
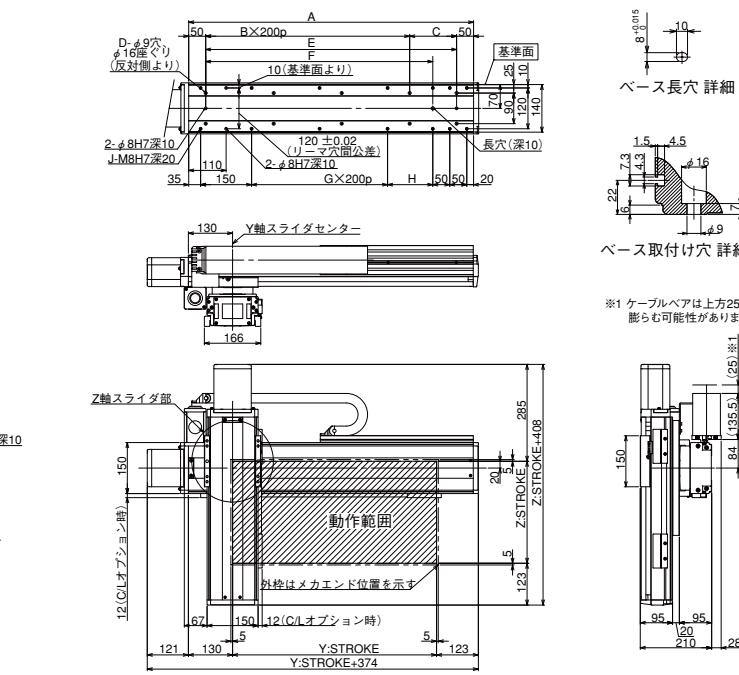
寸法図

(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ください。



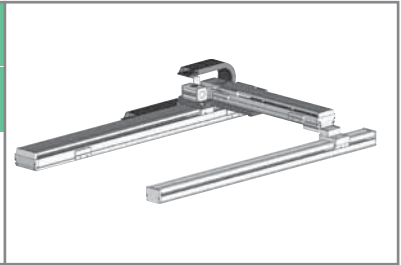
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20

ICSB2-G1J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG (Y軸水平ガントリー) タイプ

ICSPB2-G1J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG (Y軸水平ガントリー) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	50:500mm 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

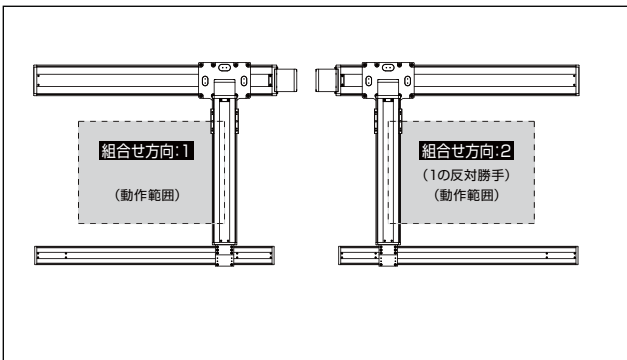


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G1J1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G1J2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア

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

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)	ISB【ISPB】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-O-O-(ストローク)	
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	

※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	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠️ 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) 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ください。

(注 4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -G1J □ H-CT (ケーブルベア仕様)

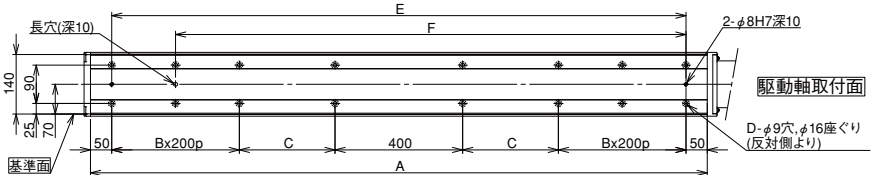
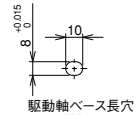
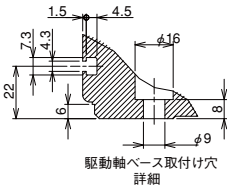
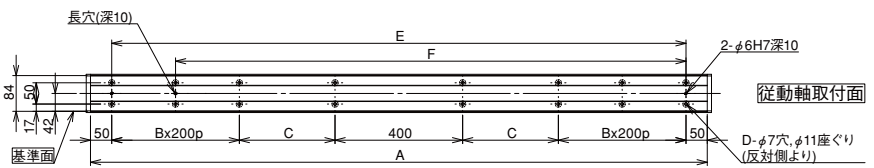
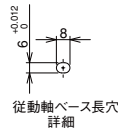
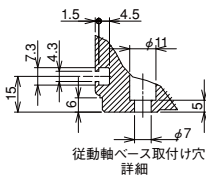
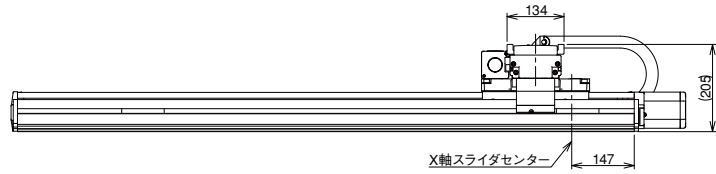
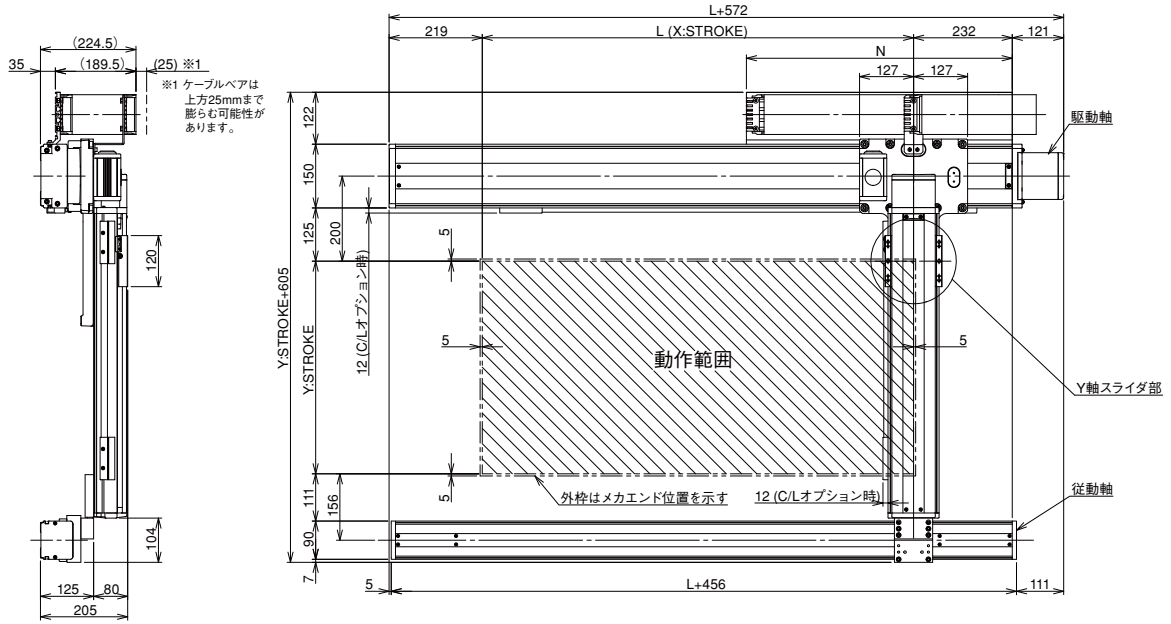
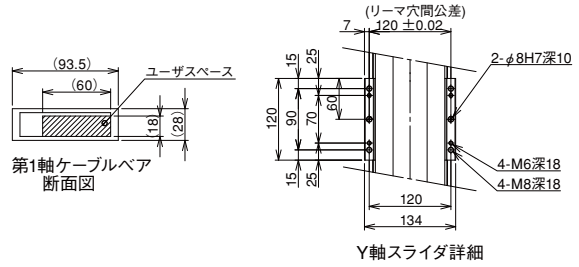
寸法図

(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。



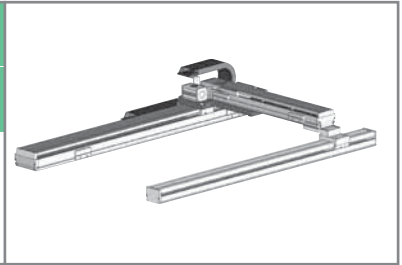
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
E	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
F	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-G2J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG (Y軸水平ガントリー) タイプ

ICSPB2-G2J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG (Y軸水平ガントリー) タイプ 高精度仕様



■型式項目

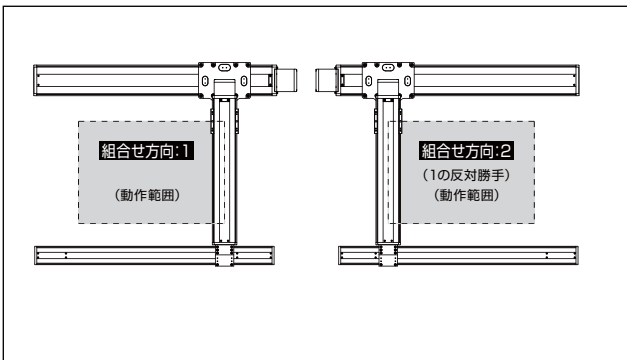
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 80:800mm 120:1200mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G2J1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G2J2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	80:800mm 120:1200mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア

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

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)	ISB【ISPB】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	

※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						

	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 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	44.9
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	44.9
	0.4	45.0	43.6	38.3	33.7	29.6
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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ください。
- (注4) 定格加速度は0.4Gです。(加速度は0.4Gが上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -G2J □ H-CT (ケーブルベア仕様)

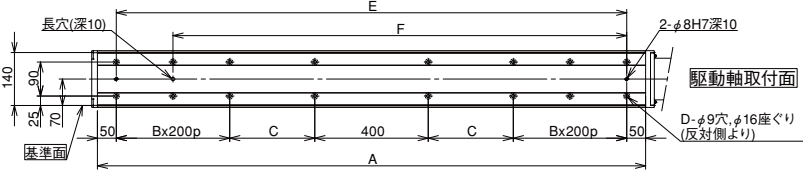
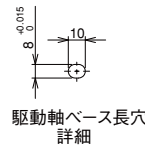
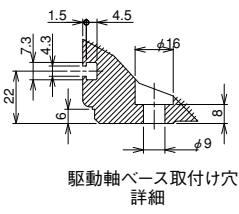
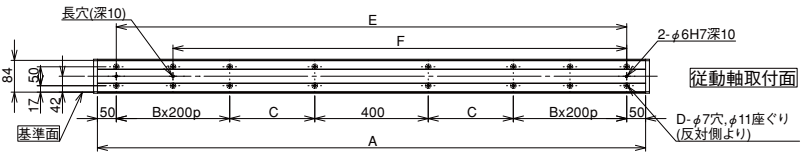
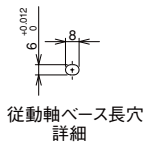
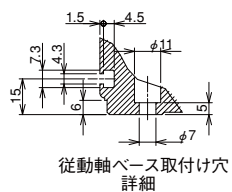
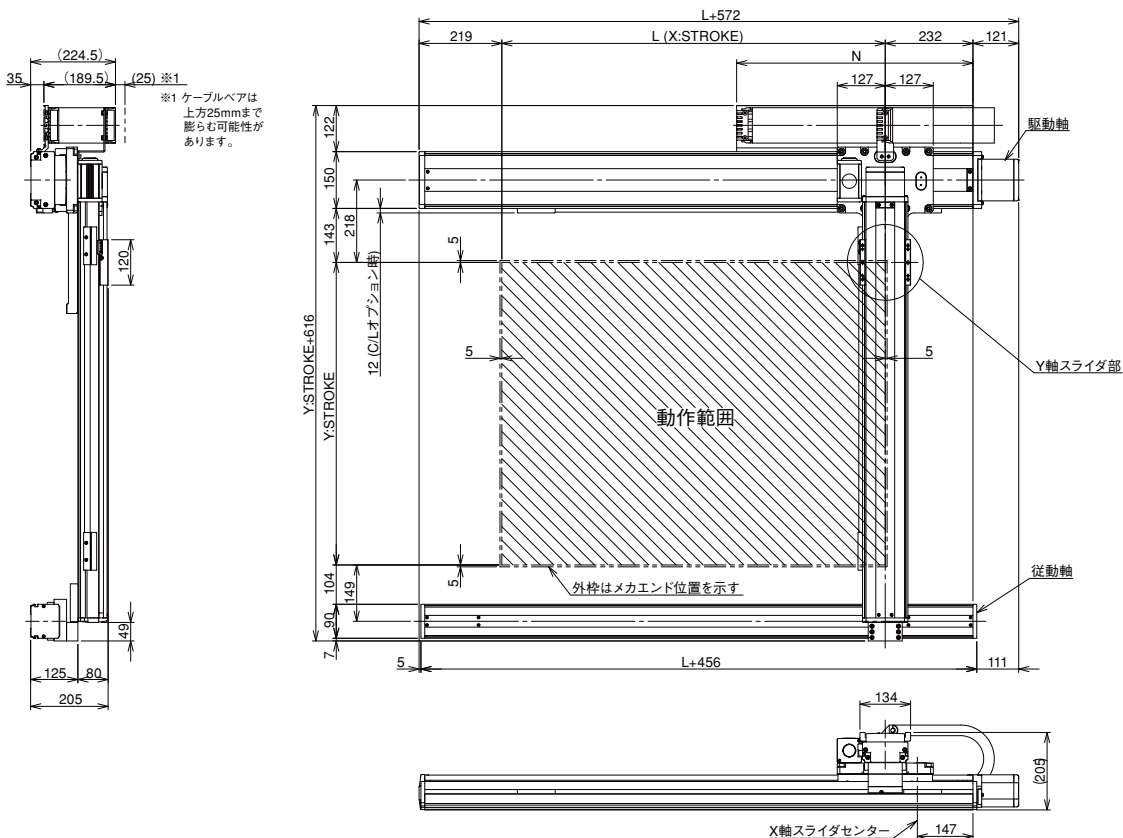
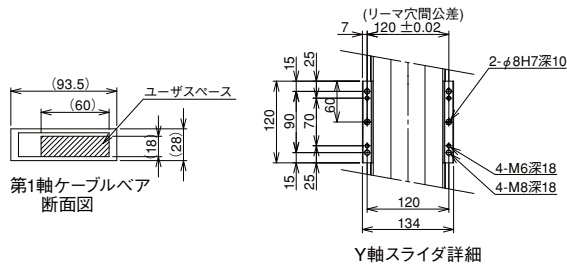
寸法図

(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

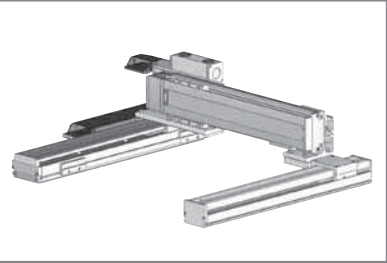
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
E	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
F	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-GB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様



■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 30:300mm 60:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合

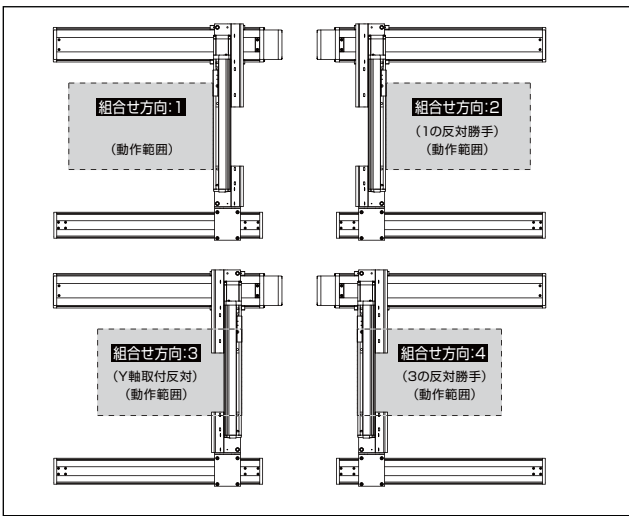
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GB1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-GB2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-GB3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-GB4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB [ISPB]-MXM□-100-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM□-60-16-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200	860	695	570	460		
Y 軸	-	960					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加速度 (※)	0.2	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.3	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.4	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.5	8.2	7.8	7.5	7.1	6.8	6.5	6.2
	0.6	5.3	4.9	4.7	4.3	4.0	3.6	3.3
	0.7	3.4	3.0	2.8	2.4	2.1	1.7	1.4
	0.8	1.5	1.1	0.9	0.5	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベースー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

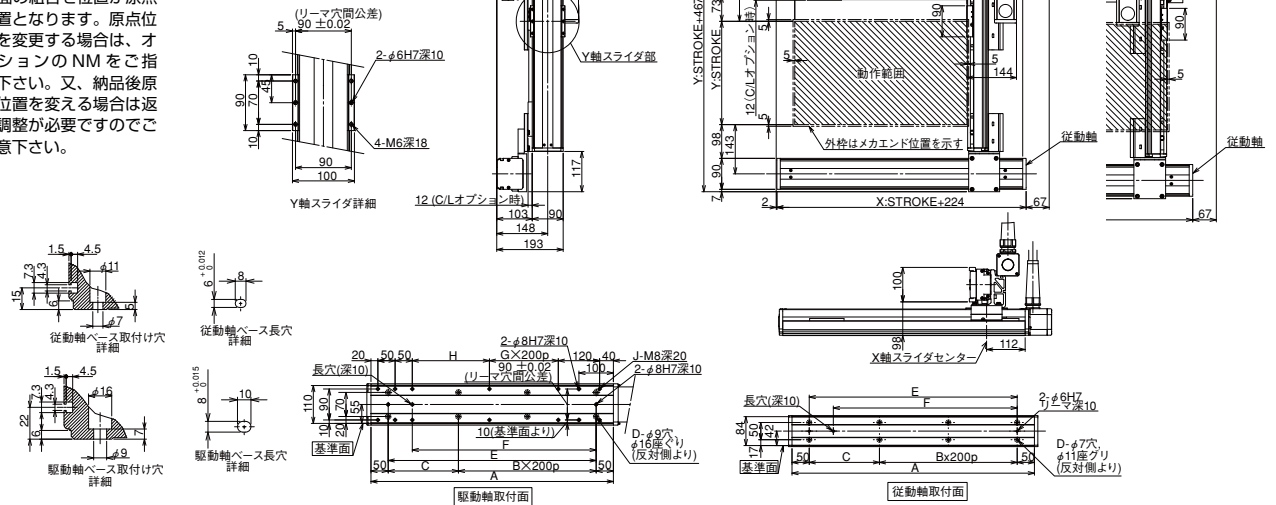
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	

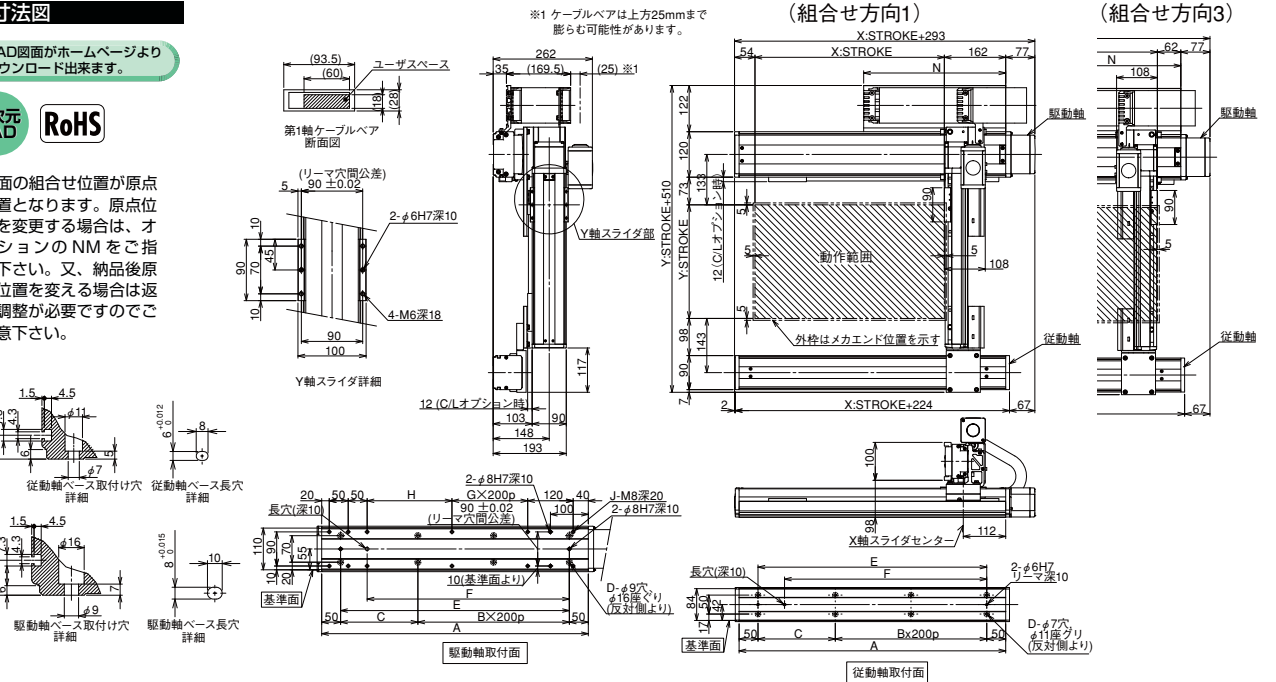
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

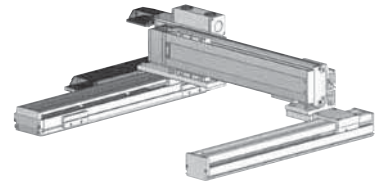
ICSB2-GB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 30:300mm 60:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合

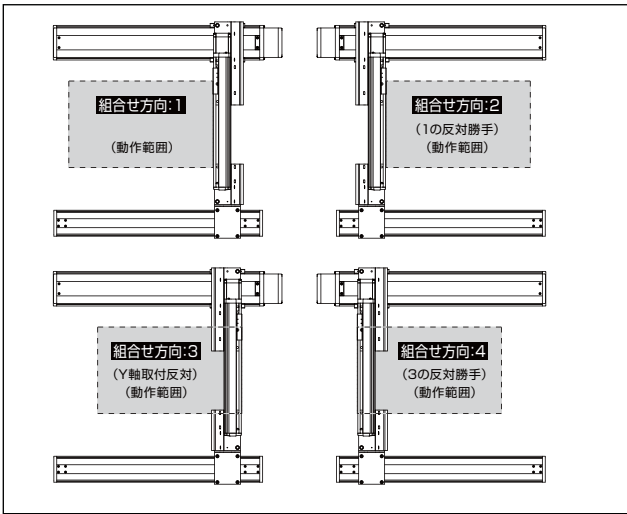


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GB1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GB2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GB3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GB4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	600	430	345	280	230		
Y 軸	-	480					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加速度 (※)	0.2	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0
	0.3	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0
	0.4	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	26.8
	0.5	18.5	18.2	17.9	17.6	17.3	16.9	16.7
	0.6	12.2	11.9	11.6	11.3	11.0	10.6	10.4
	0.7	9.5	9.2	8.9	8.6	8.3	7.9	7.7
	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

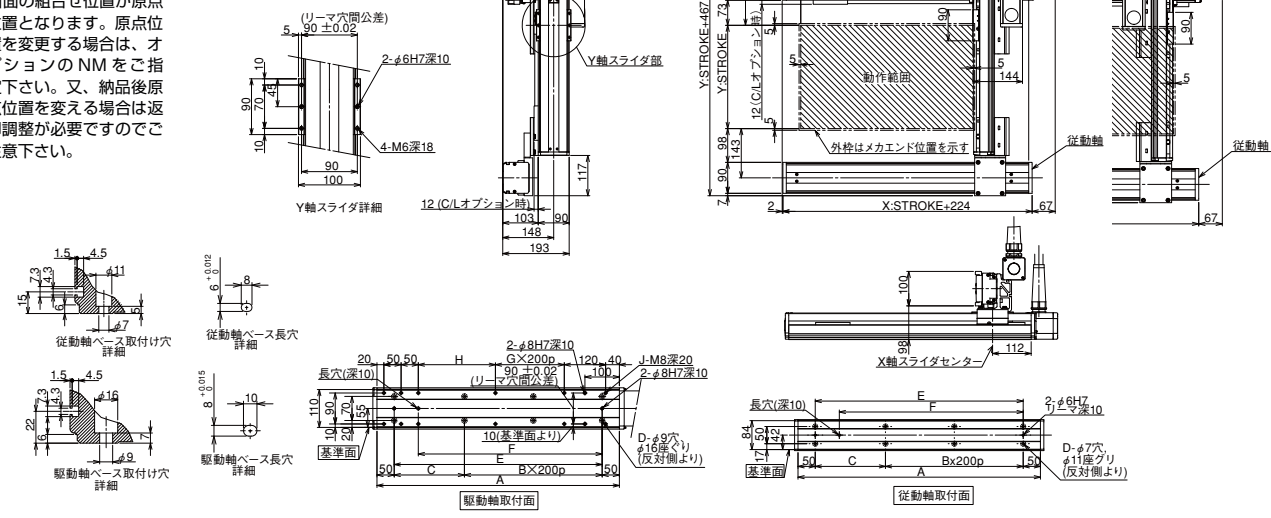
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	

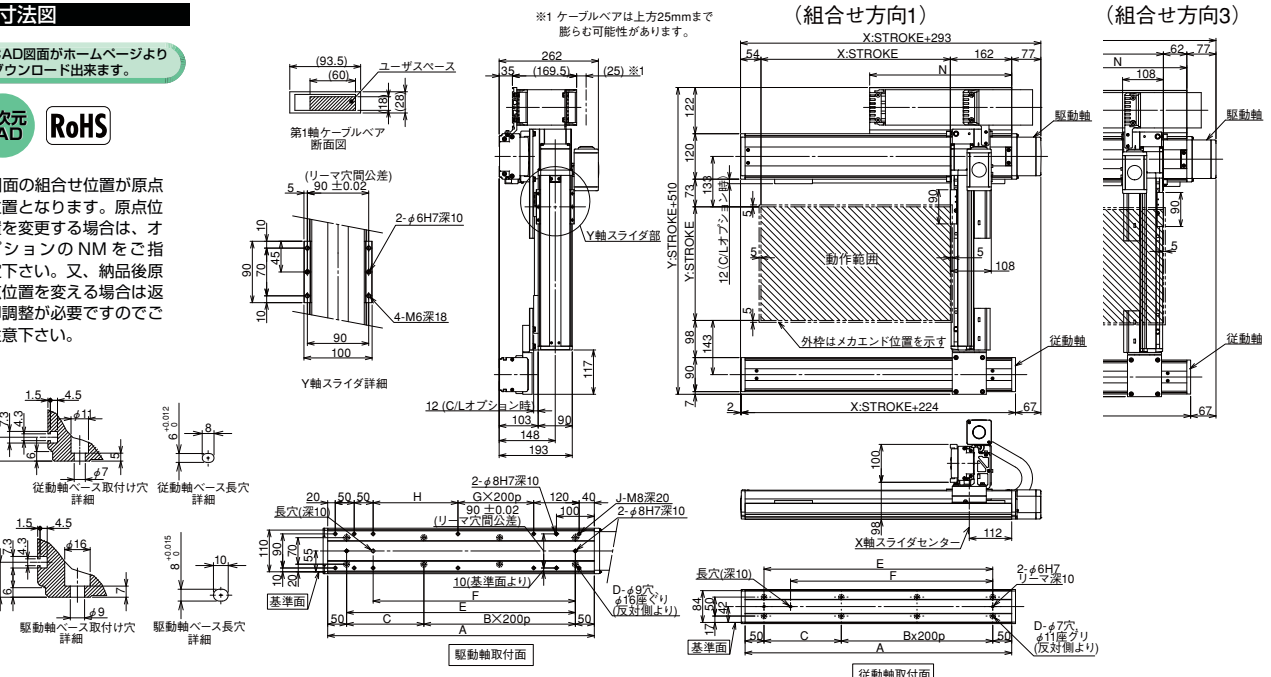
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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

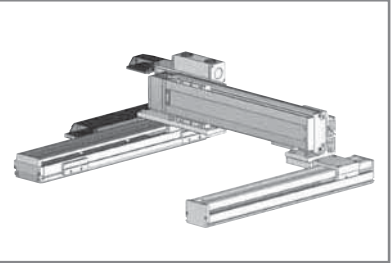
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ

ICSPB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ 高精度仕様



■型式項目

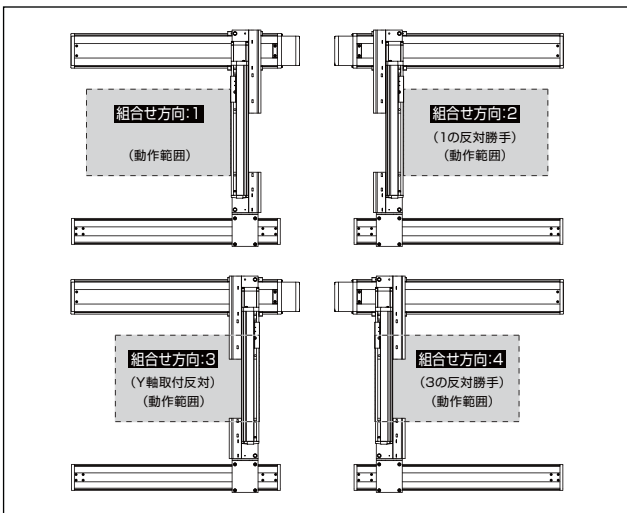
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 30:300mm 70:700mm (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GC1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-GC2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-GC3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-GC4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB [ISPB]-MXM□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM□-100-20-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200	860	695	570	460	
Y 軸	-	1200				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.3	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.4	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	21.8	19.5	17.5	15.7
	0.5	17.6	17.0	16.4	15.9	15.4	14.7	13.5	11.8	10.3
	0.6	11.3	10.7	10.1	9.6	9.1	8.4	7.9	7.3	6.6
	0.7	6.8	6.2	5.6	5.1	4.6	3.9	3.4	2.8	2.2
	0.8	4.1	3.5	2.9	2.4	1.9	1.2	0.7	-	-
	0.9	1.4	0.8	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

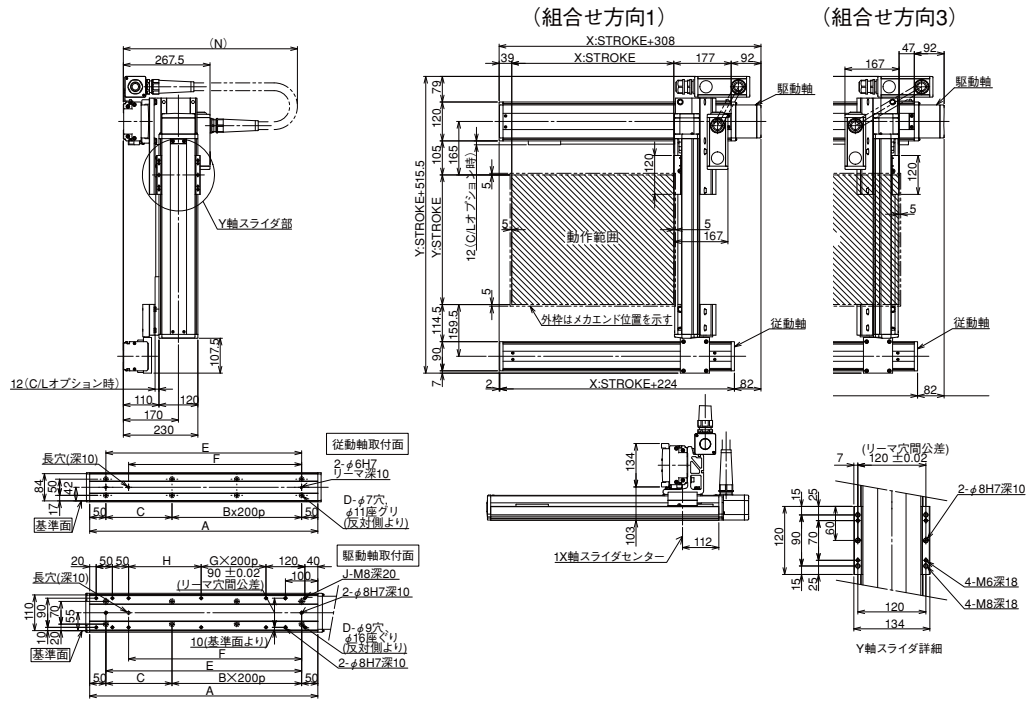
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

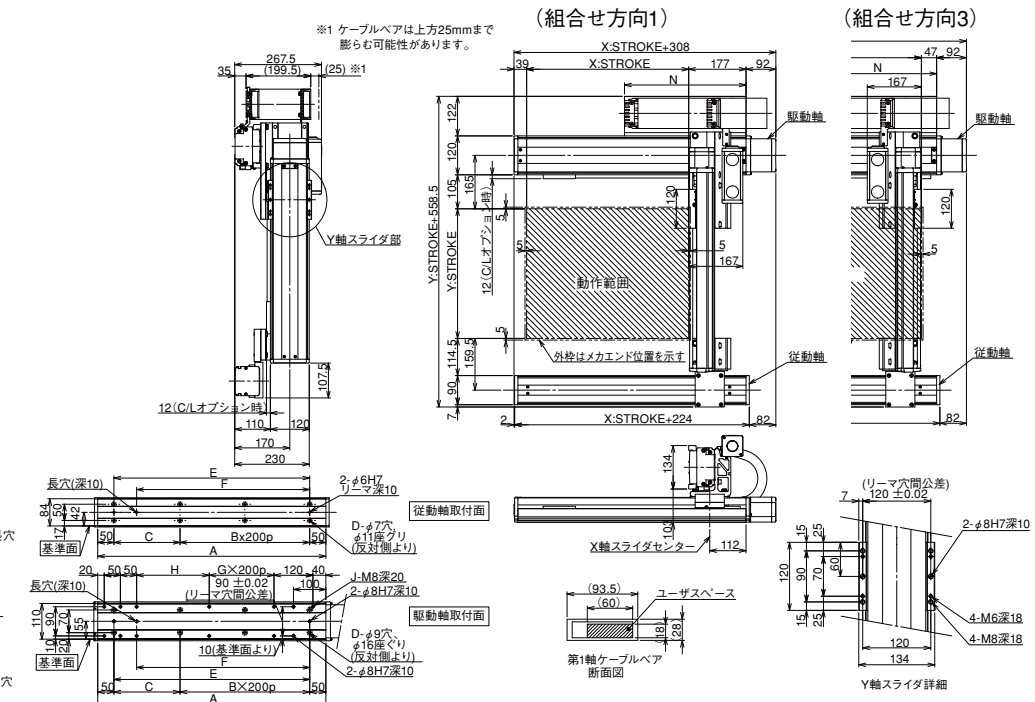
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



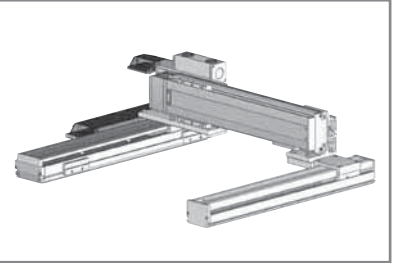
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ

ICSPB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 30:300mm 70:700mm (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照



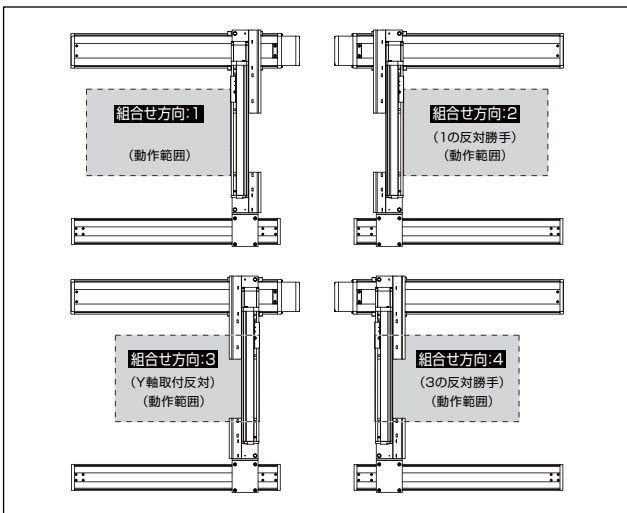
型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GC1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-GC2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-GC3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-GC4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600	430	345	280	230	
Y軸	-	600				

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	26.6	26.0	25.4	24.9	24.4	23.7	23.2	22.6	22.0
	0.3	26.6	26.0	25.4	24.9	24.4	23.7	23.2	22.6	22.0
	0.4	26.6	26.0	25.4	24.9	24.3	21.8	19.5	17.5	15.7
	0.5	13.1	12.5	11.9	11.4	10.9	10.2	9.7	9.1	8.5
	0.6	6.8	6.2	5.6	5.1	4.6	3.9	3.4	2.8	2.2
	0.7	4.1	3.5	2.9	2.4	1.9	1.2	0.7	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

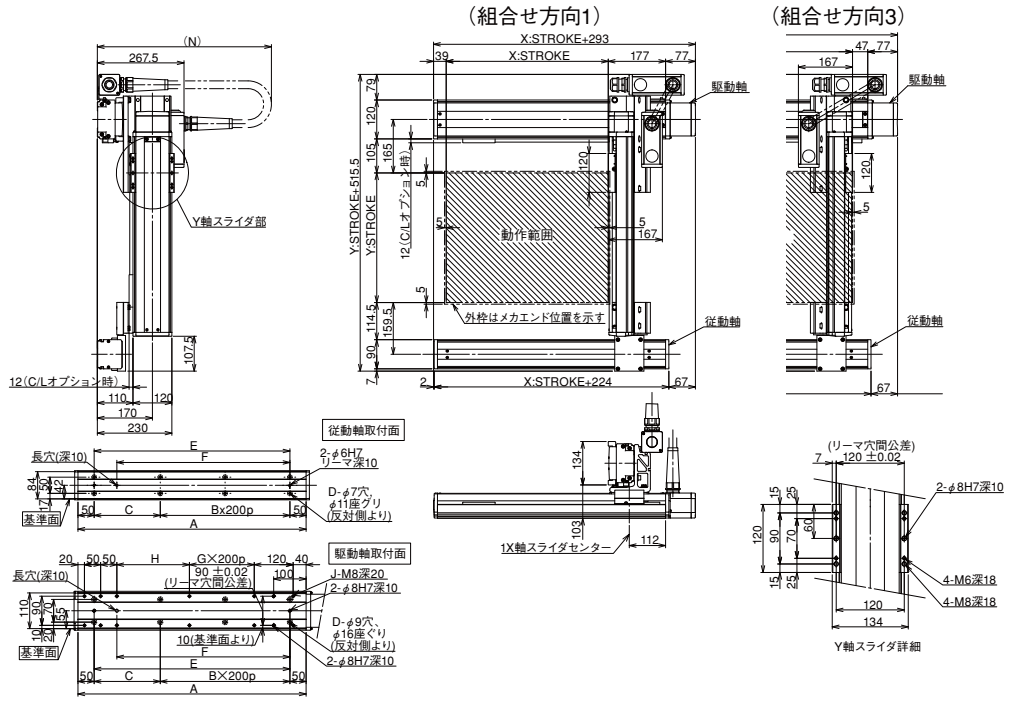
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

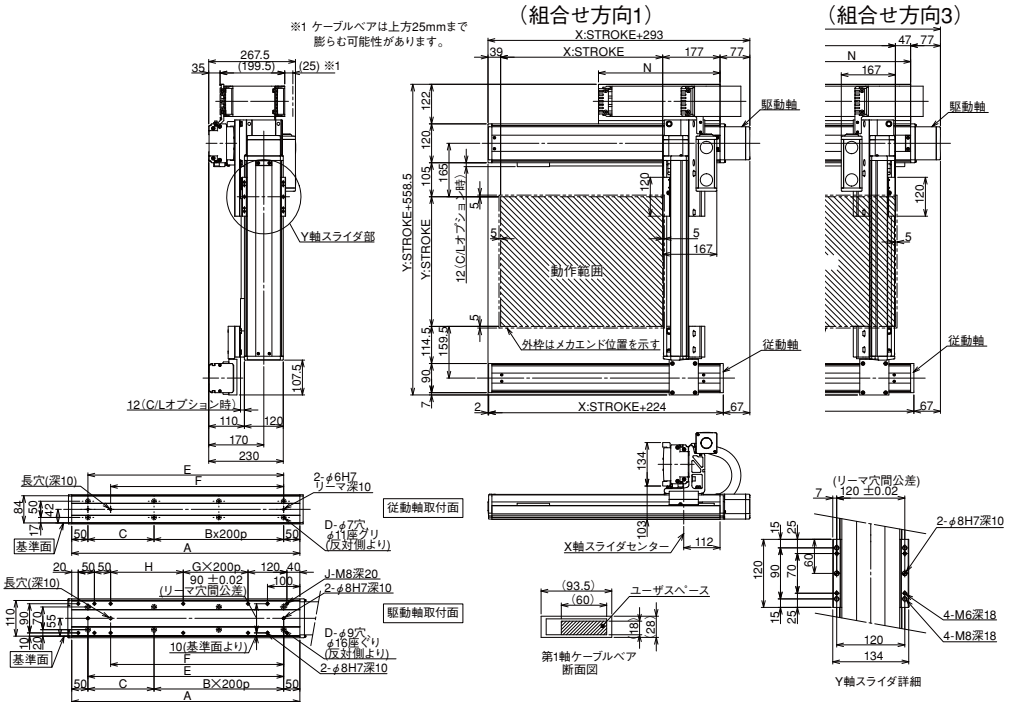
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



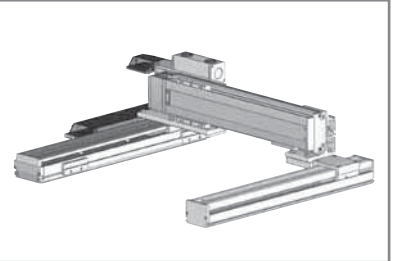
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ

ICSPB2-GD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	30:300mm 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

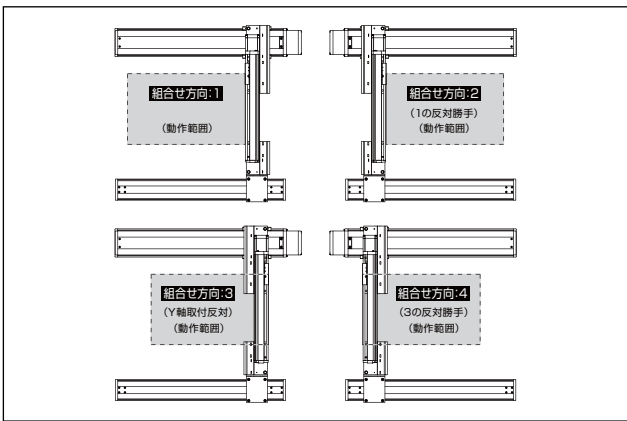


型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GD1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GD2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GD3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GD4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXMO2-N-O-O-(ストローク)	
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	

※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)

	300~700	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								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.3	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.4	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	21.8	19.5	17.5	15.7
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



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) 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 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -GD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

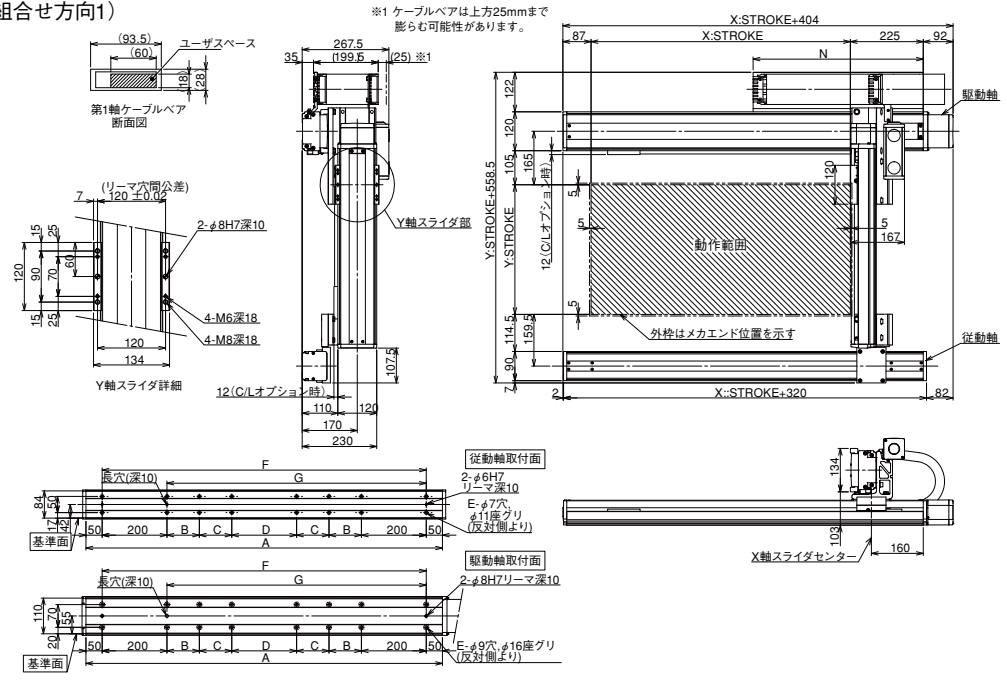
寸法図

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ください。

(組合せ方向1)



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

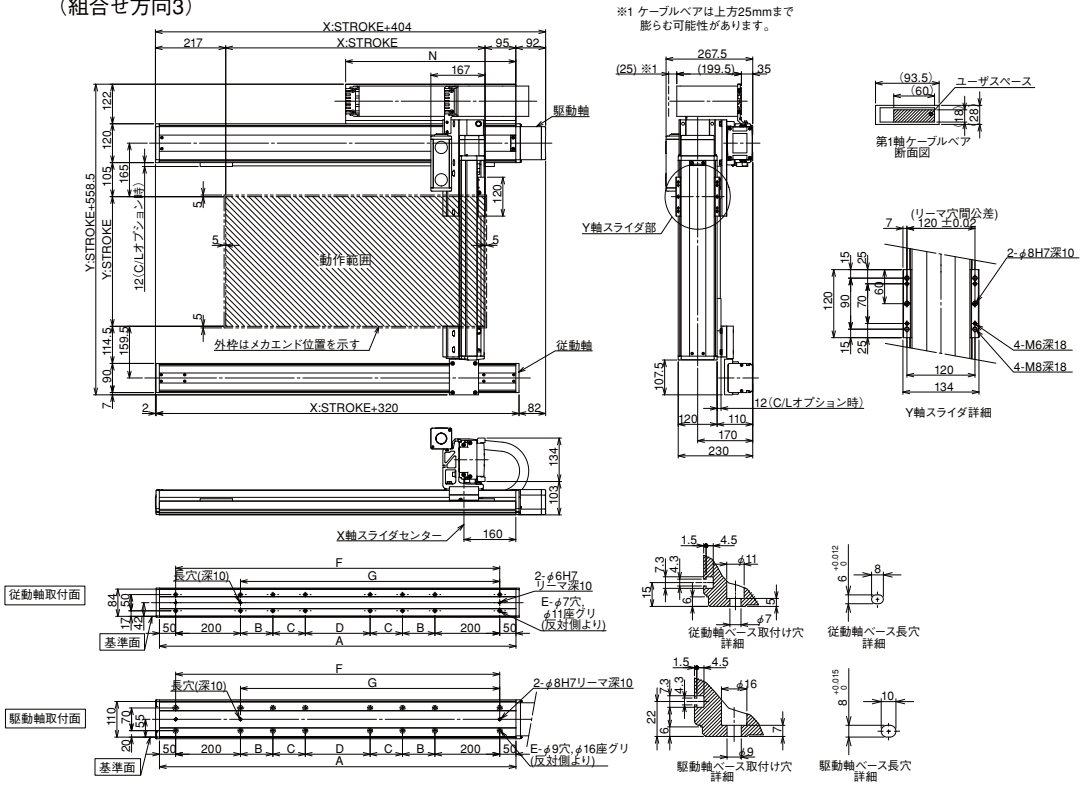
寸法図

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ください。

(組合せ方向3)



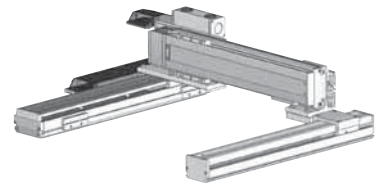
X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

ICSB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 参照 30:300mm 90:900mm (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



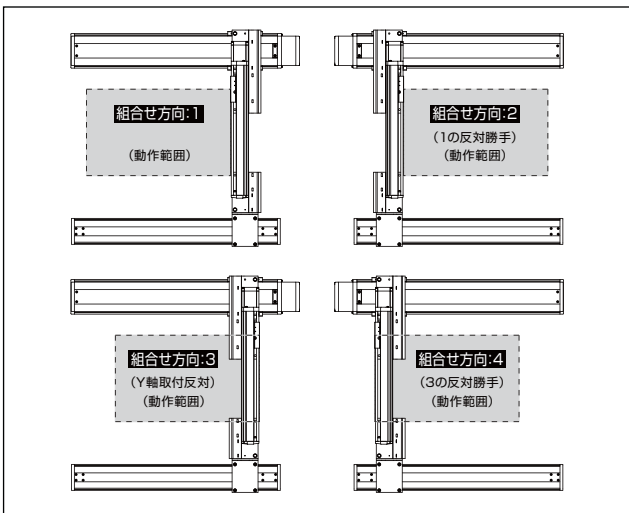
型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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)	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸		1200		920	765	645	550	440
Y軸	-	1200	860	695				-

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク													
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	41.5	37.8	34.6	31.7	29.1	26.7	24.5	22.5	20.7	
	0.5	35.0	35.0	35.0	34.3	31.0	28.0	25.4	23.0	20.9	18.9	17.1	15.4	13.9	
	0.6	28.0	28.0	28.0	26.8	24.0	21.5	19.2	17.2	15.4	13.7	12.2	10.7	9.4	
	0.7	23.0	23.0	23.0	21.5	19.0	16.8	14.9	13.1	11.5	10.0	8.6	7.3	6.2	
	0.8	20.0	20.0	20.0	17.4	15.3	13.3	11.6	10.0	8.6	7.2	6.0	4.8	3.7	
	0.9	16.7	16.1	15.6	14.3	12.4	10.6	9.0	7.6	6.3	5.0	3.9	2.8	1.9	
	1	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	8.4	7.0	5.7	4.5	3.3	2.3	1.3	-	
	1.1	9.5	8.9	8.4	7.7	7.2	6.6	5.3	4.1	3.0	1.9	0.9	-	-	
	1.2	6.8	6.2	5.7	5.0	4.5	3.9	3.3	2.8	1.7	0.7	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

⚠ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

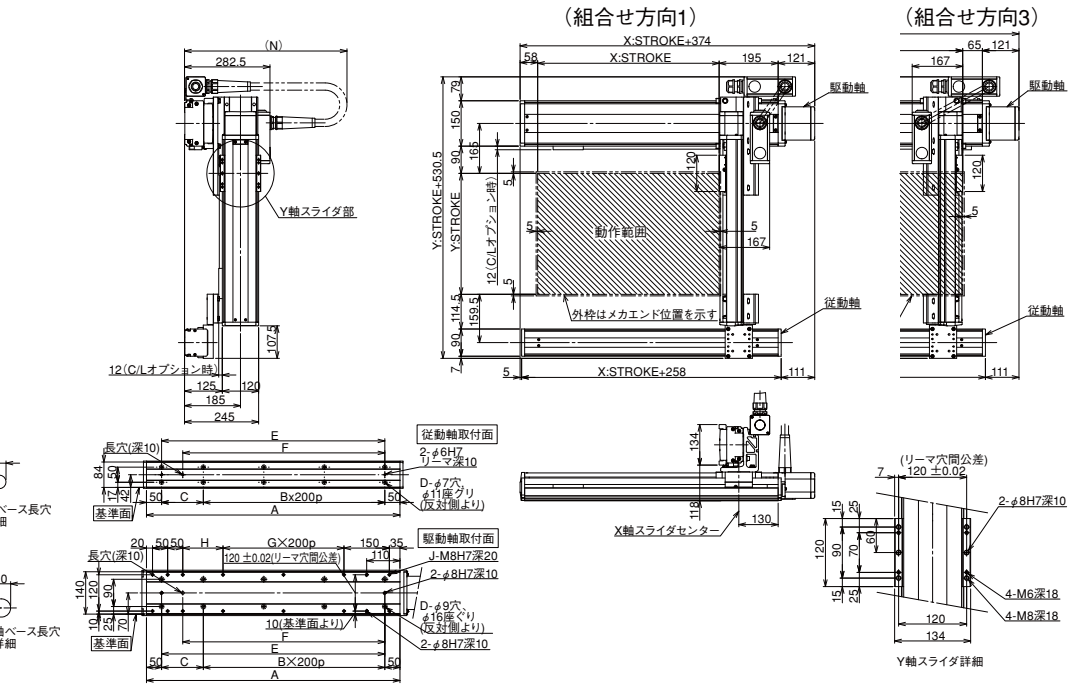
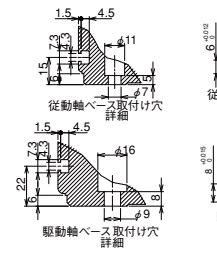
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

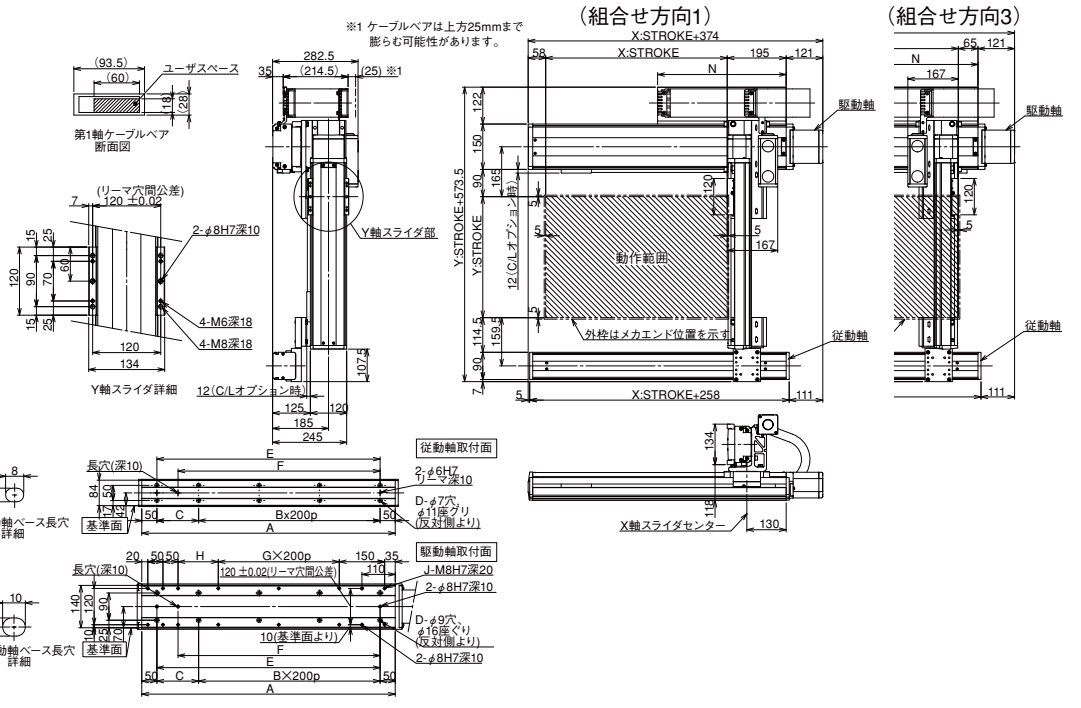
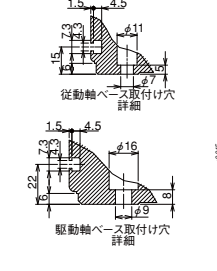
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



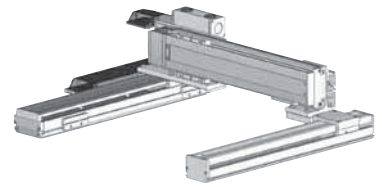
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ

ICSPB2-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 参照 30:300mm 90:900mm (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



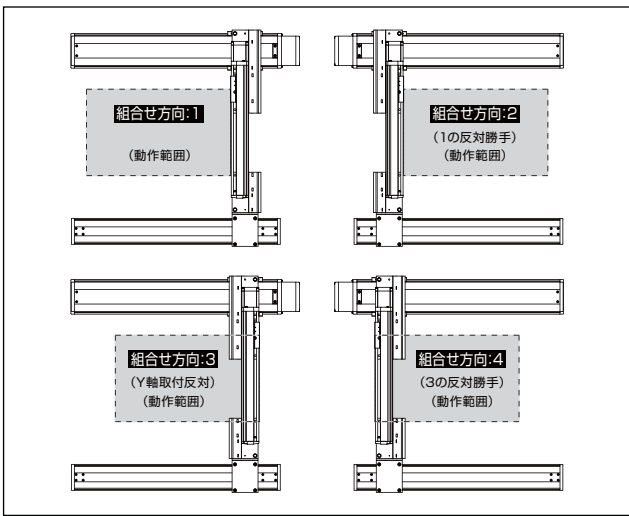
型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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)	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)	

※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)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸		600		460	380	320	270	220
Y軸	-	600	430	345				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク												
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
加速度 (※)	0.2	60.0	60.0	60.0	60.0	58.9	54.2	50.0	46.2	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.3	60.0	60.0	60.0	60.0	58.9	54.2	50.0	46.2	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.4	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
	0.5	44.6	42.6	38.2	34.3	31.0	28.0	25.4	23.0	20.9	18.9	17.1	15.4	13.9
	0.6	31.1	30.5	30.0	26.8	24.0	21.5	19.2	17.2	15.4	13.7	12.2	10.7	9.4
	0.7	21.2	20.6	20.1	19.4	18.9	16.8	14.9	13.1	11.5	10.0	8.6	7.3	6.2
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。


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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。



(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が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ください。

(注4) 定格加速度は0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

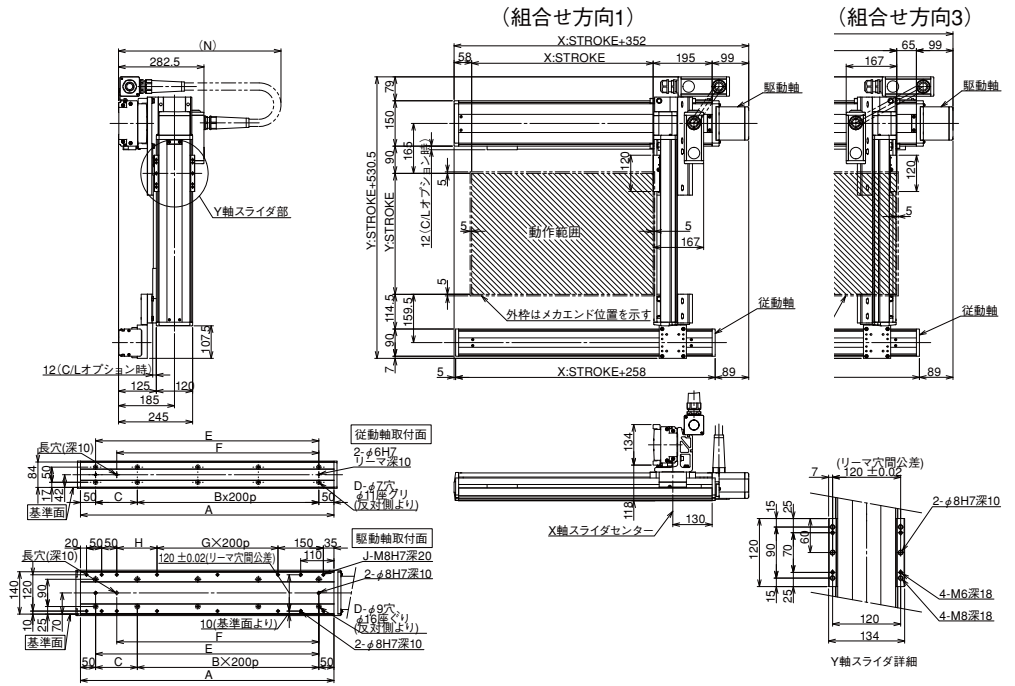
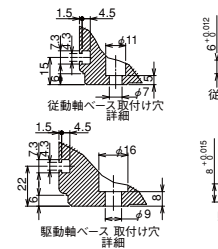
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

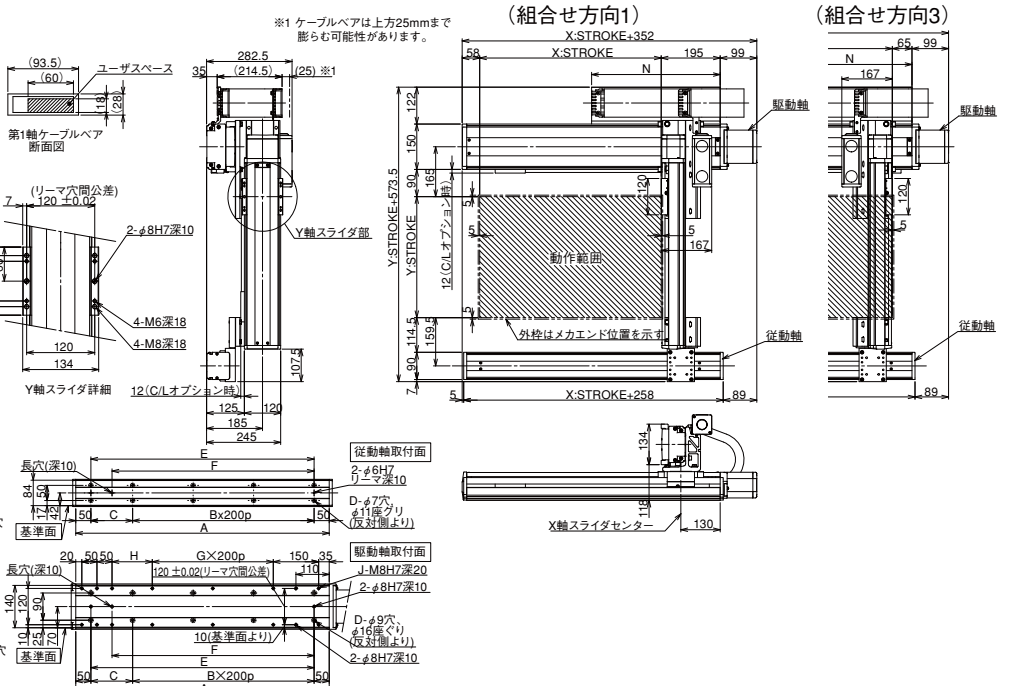
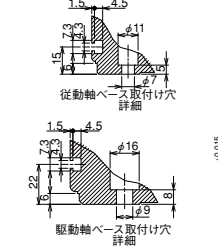
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



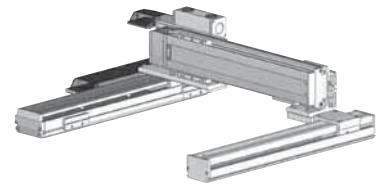
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 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 30:300mm 90:900mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照



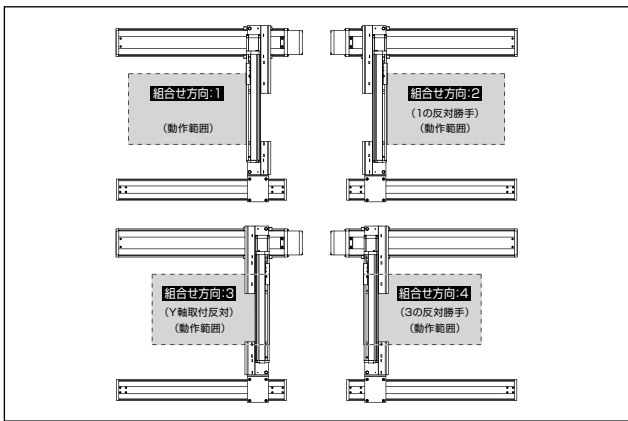
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GF1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GF2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GF3H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GF4H-①-②③④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM□-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-(ストローク)	
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-□-200-20-(ストローク)	

※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)

	300~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400
X 軸	-	-	-	1200	1150	1000
Y 軸	1200	860	695	-	-	-

	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	950	830	740	650	590	540
Y 軸	-	-	-	-	-	-

	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	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												
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	41.5	37.8	34.6	31.7	29.1	26.7	24.5	22.5	20.7
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm } 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm } 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -GF □ H-CT (ケーブルベア仕様)

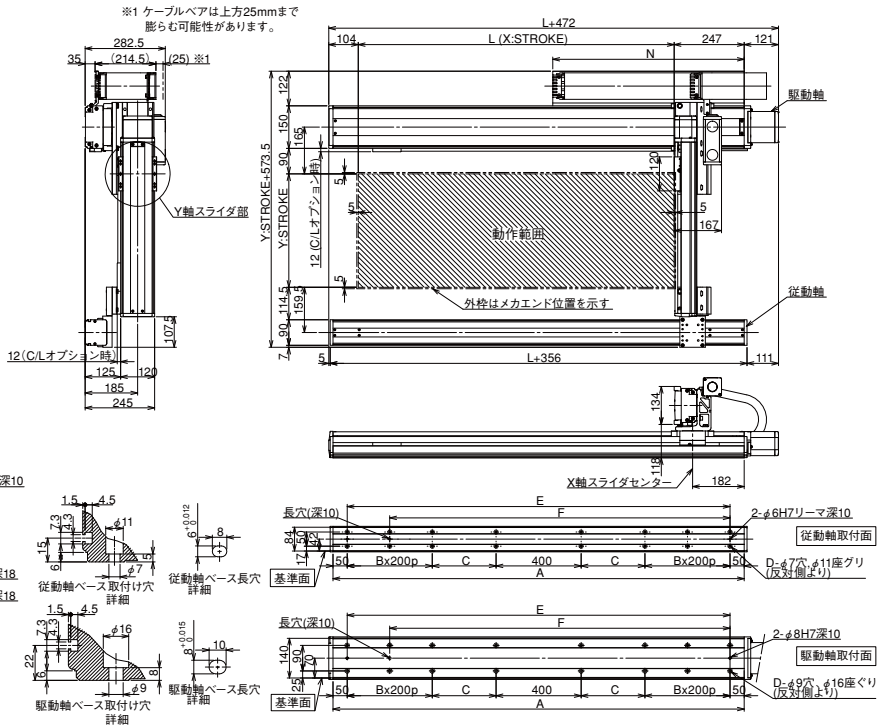
寸法図

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ください。

(組合せ方向1)



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

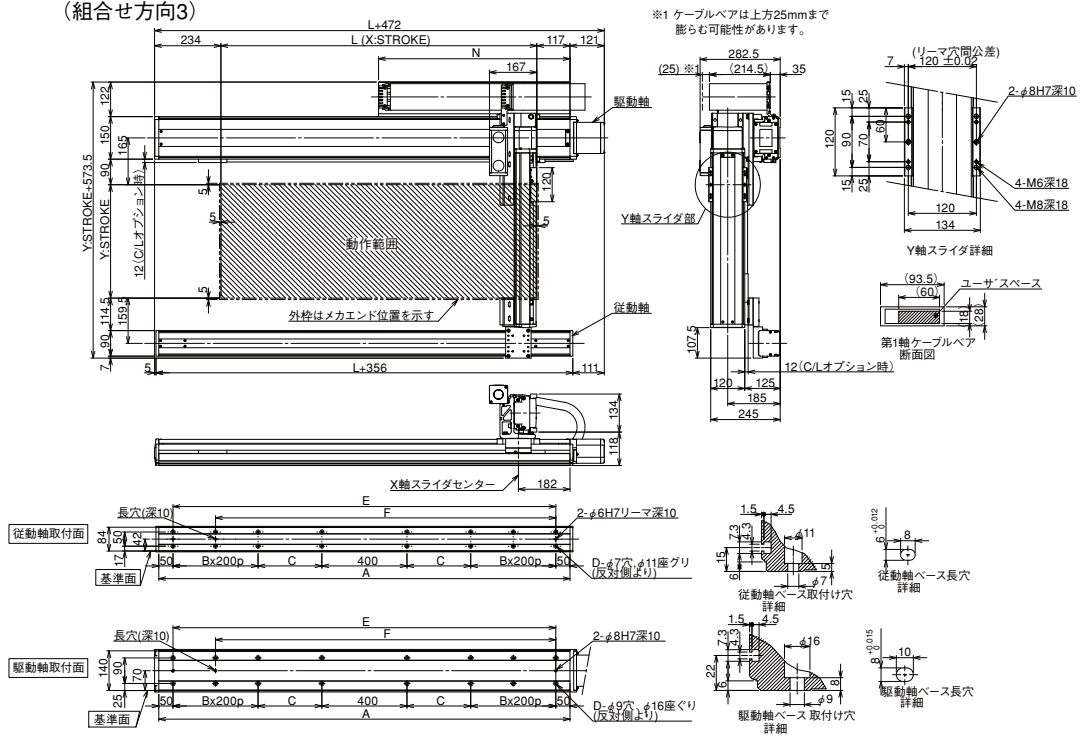
寸法図

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ください。

(組合せ方向3)



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

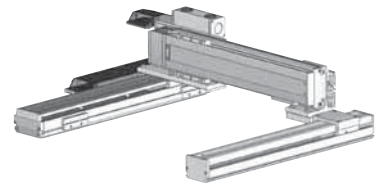
ICSB2-GG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ

ICSPB2-GG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 50:500mm 110:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



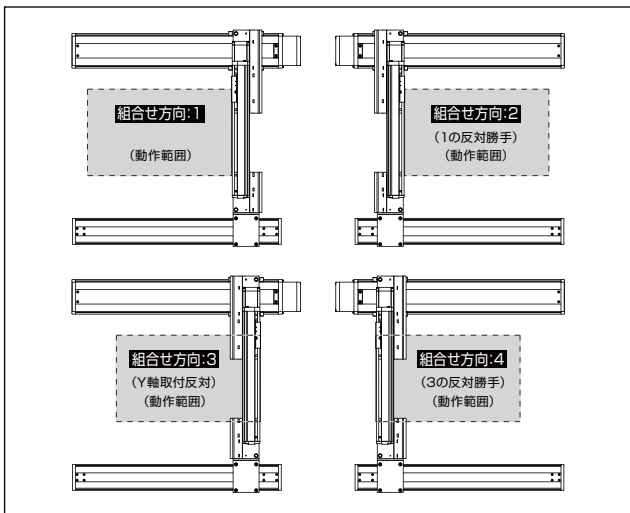
型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GG1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2 [ICSPB2]-GG2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2 [ICSPB2]-GG3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2 [ICSPB2]-GG4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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)	ISB [ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-O-0-(ストローク)	
Y軸	ISB [ISPB]-LXM-□-200-20-(ストローク)	

※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)

	100~450	500~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	920	765	645	550	440	
Y軸	-	1200	920	765	645	-	-

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク												
		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	45.0	45.0	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	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
	0.5	24.6	21.8	19.3	17.0	14.9	12.9	11.2	9.5	7.9	6.4	5.0	3.7	2.5
	0.6	18.0	15.5	13.4	11.4	9.6	7.9	6.4	4.9	3.6	2.3	1.0	-	-
	0.7	13.2	11.1	9.2	7.5	5.9	4.3	3.0	1.7	0.5	-	-	-	-
	0.8	9.7	7.8	6.1	4.5	3.0	1.7	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	6.9	5.2	3.7	2.2	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	3.5	2.7	1.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠️ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

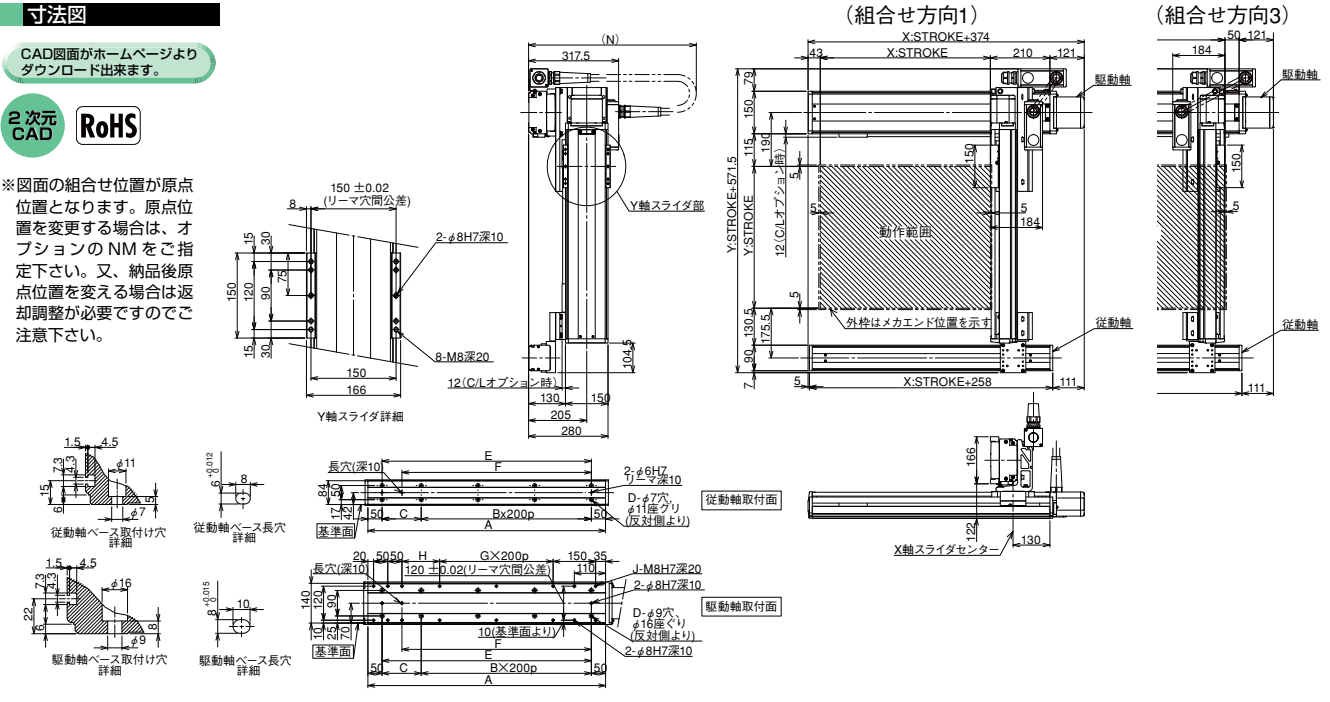
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050

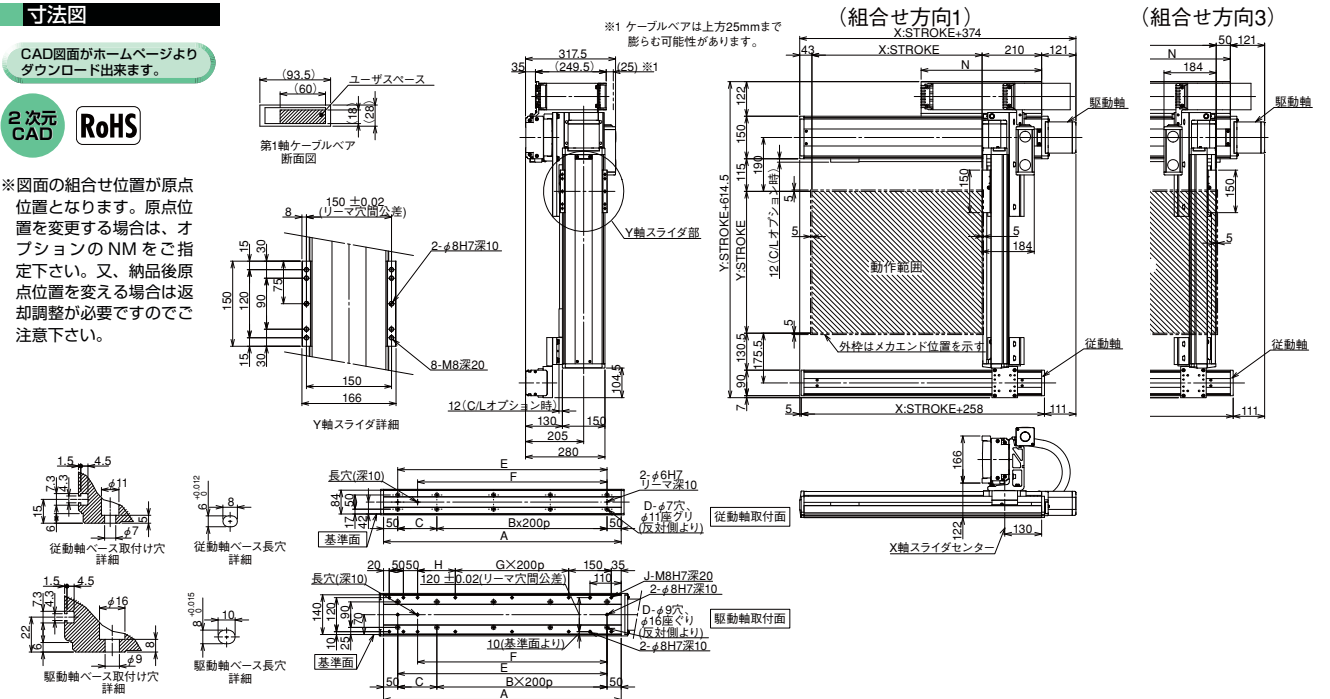
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

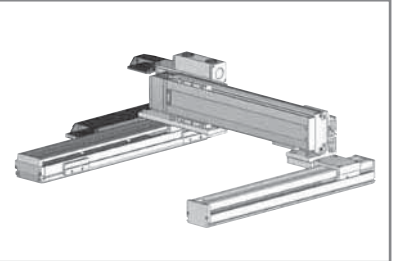
ICSB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表 50:500mm 110:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

※自立ケーブル仕様の場合



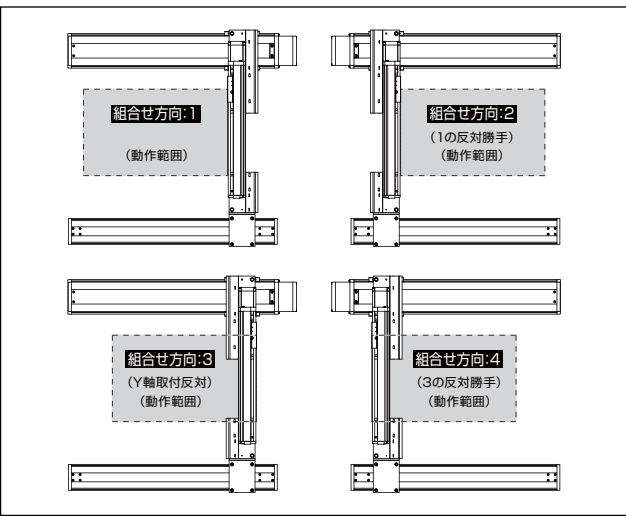
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GG1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GG2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GG3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GG4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

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)	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
X 軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	

※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)

	100~450	500~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	600	460	380	320	270	220	-
Y 軸	-	600	460	380	320	-	-

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加速度 (※)	0.2	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	57.9	54.0	50.4	47.2	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	51.1	46.6	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	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
	0.5	24.6	21.8	19.3	17.0	14.9	12.9	11.2	9.5	7.9	6.4	5.0	3.7	2.5
	0.6	18.0	15.5	13.4	11.4	9.6	7.9	6.4	4.9	3.6	2.3	1.0	-	-
	0.7	13.2	11.1	9.2	7.5	5.9	4.3	3.0	1.7	0.5	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠️ 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 かつ 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ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

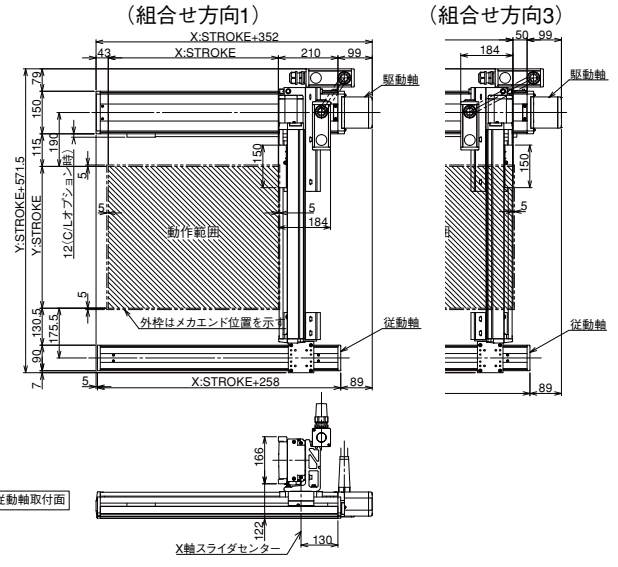
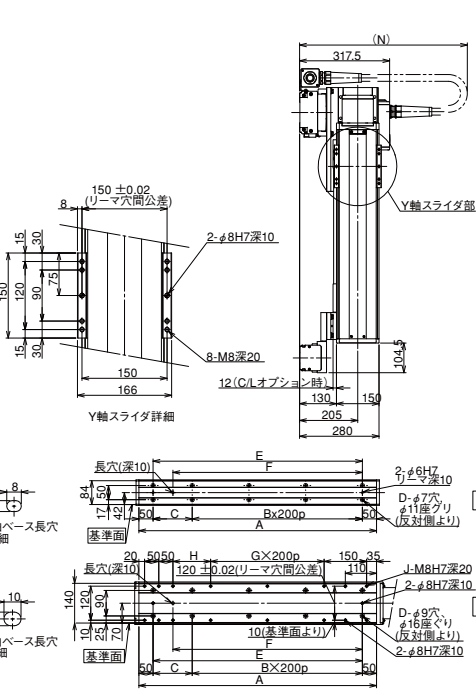
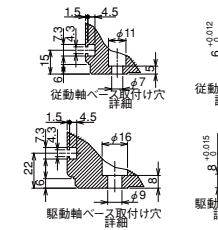
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050

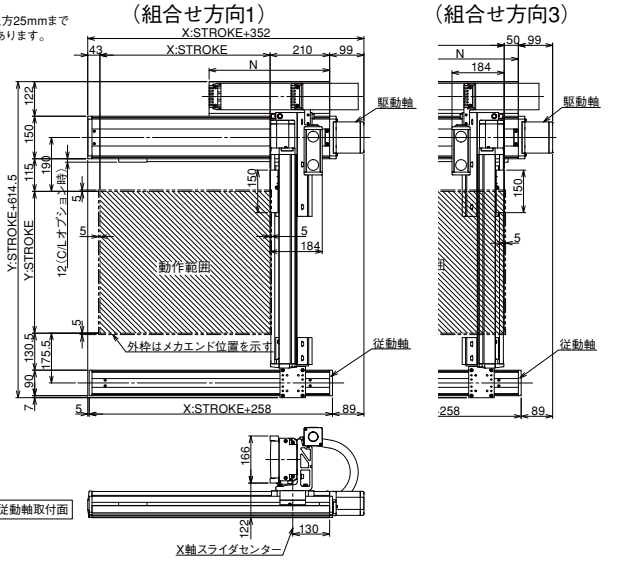
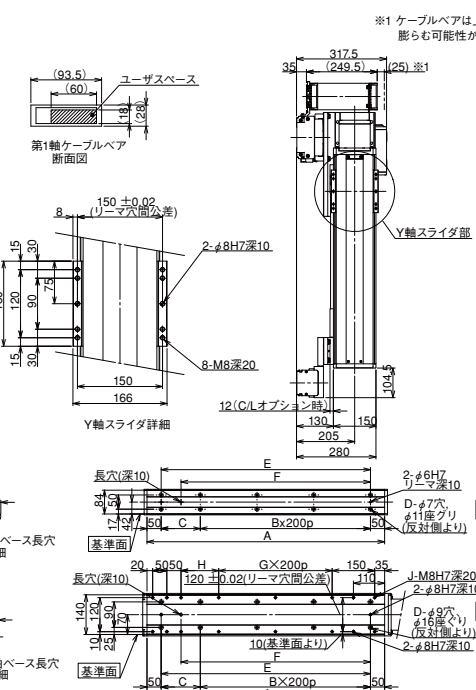
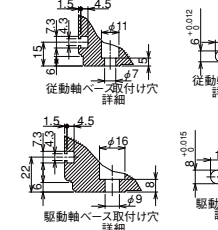
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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ください。



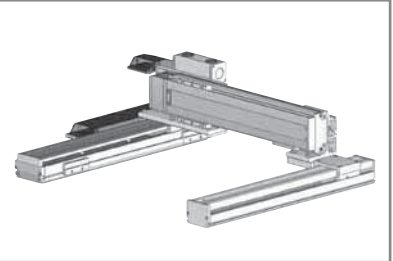
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GH□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てベース固定) タイプ

ICSPB2-GH□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目

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
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2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 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 50:500mm 110:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

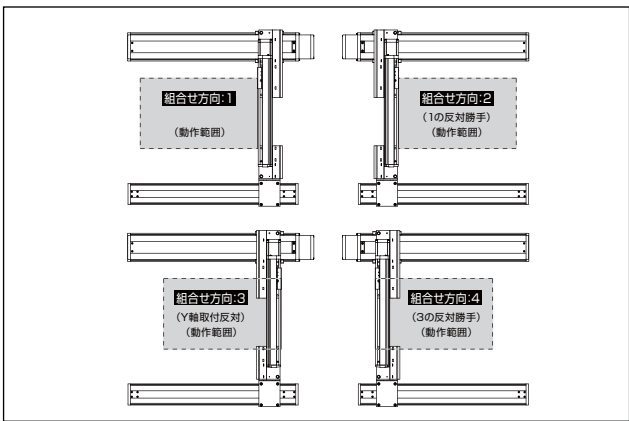


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GH1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GH2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GH3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GH4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

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(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM□-400-20-(ストローク)	産業用ロボット 総合カタログを ご参照下さい。
X軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB【ISPB】-LXM□-200-20-(ストローク)	

※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)

	500~800	850~900	950	1000	1050	1100
X軸	-					1200
Y軸	1200	920	765	645		

	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
X軸	1200	1150	1000	950	830	740	650	590
Y軸	-							

	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	45.0	45.0	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	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
	0.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	1.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

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

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C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

産業用ロボット総合カタログをご参照下さい。
(※)コントローラは、別途販売となります。

⚠ 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) 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ください。

(注4) 定格加速度は0.4Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -GH □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

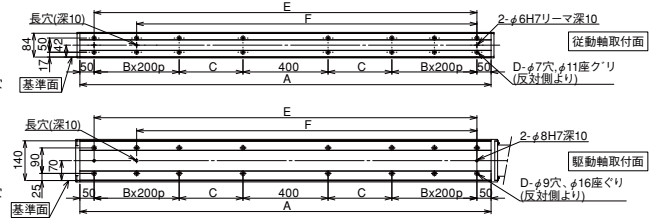
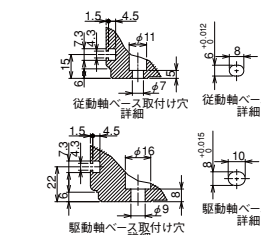
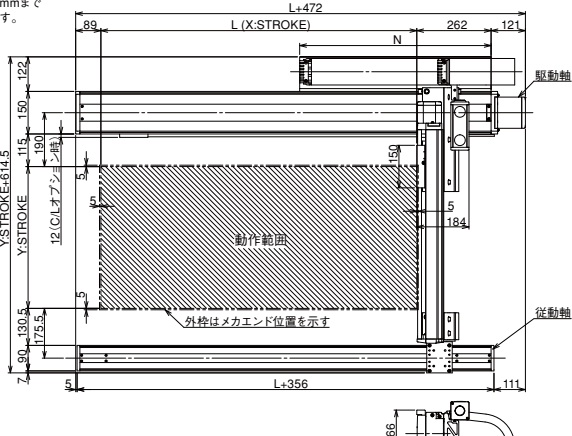
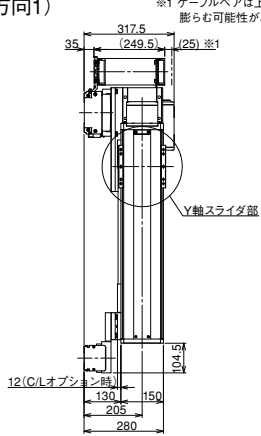
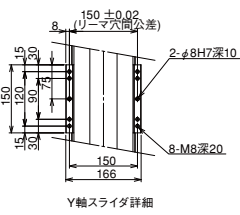
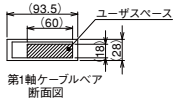
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

(組合せ方向1)

※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らも可能性があります。

※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ください。



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

寸法図

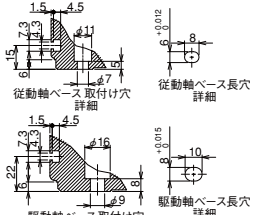
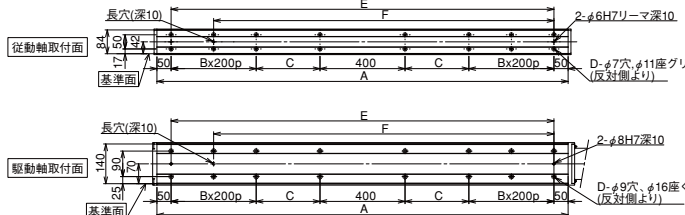
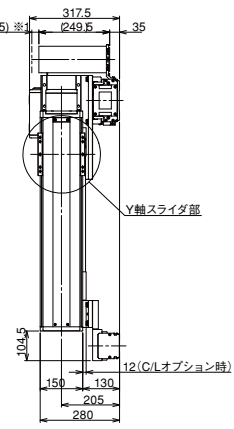
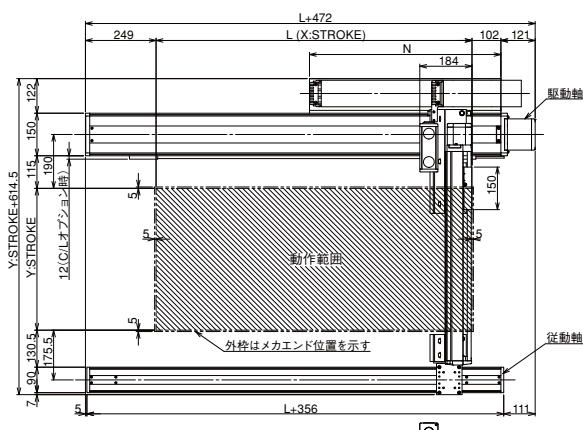
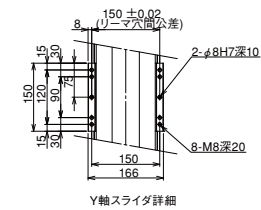
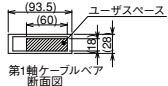
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

(組合せ方向3)

※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らも可能性があります。

※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ください。



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375