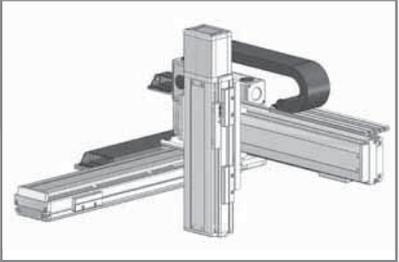


# ICSB3-BA□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BA□MB1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BA□MB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

※100mm (50mm毎) ※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 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BA1MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BA1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BA2MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BA2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BA3MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BA3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BA4MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BA4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

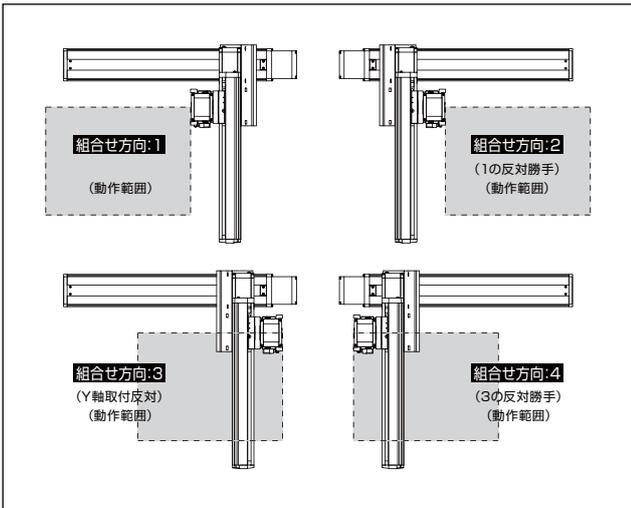
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【】内は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BA □ MB1 □

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

■ BA □ MB1H

		Y軸ストローク			
		100~400			
Z軸ストローク	100	3.5			
	150				
	200				
	250				
	300				

■ BA □ MB1M

		Y軸ストローク				
		100~200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	7.0	7.0	7.0	6.6	5.1
	150		7.0	7.0	6.2	4.7
	200		7.0	7.0	5.8	4.3
	250		7.0	6.8	5.4	3.9
	300		6.7	6.5	5.1	3.6

■ BA □ MB1L

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	8.9	8.7	8.5	8.2	8.0	6.6	5.1
	150	8.5	8.3	8.1	7.8	7.6	6.2	4.7
	200	8.1	7.9	7.7	7.4	7.2	5.8	4.3
	250	7.7	7.5	7.3	7.0	6.8	5.4	3.9
	300	7.4	7.2	7.0	6.7	6.5	5.1	3.6

■ BA □ MB1H

	ストローク別最高速度(mm/s) (注4)					
	100~300	350~400	450~600	650~700	750~800	850~900
X軸	480					
Y軸	480					
Z軸	960	-				

■ BA □ MB1M

	ストローク別最高速度(mm/s) (注4)					
	100~300	350~400	450~600	650~700	750~800	850~900
X軸	480					
Y軸	480					
Z軸	480	-				

■ BA □ MB1L

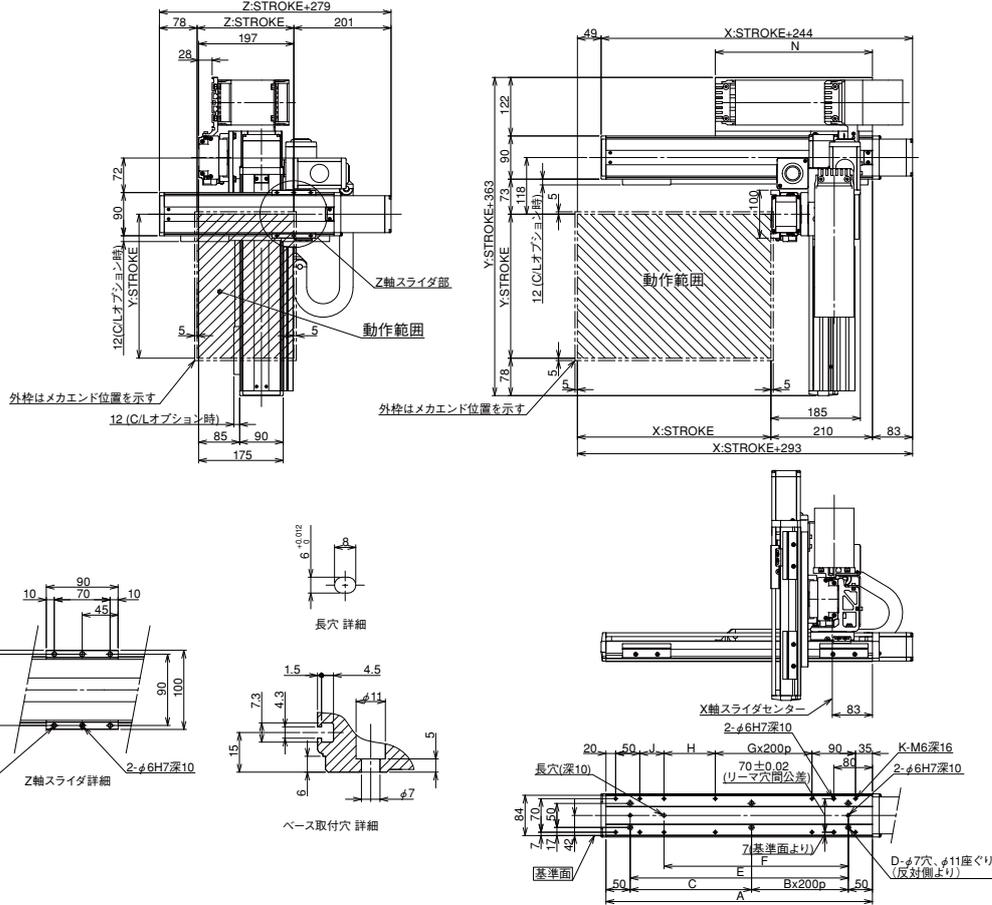
	ストローク別最高速度(mm/s) (注4)					
	100~300	350~400	450~600	650~700	750~800	850~900
X軸	480					
Y軸	480					
Z軸	240	-				

**寸法図** ※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



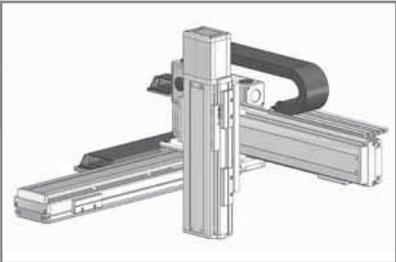
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

# ICSB3-BB □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BB □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BB □ HB1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 110:1100mm (100:1000mm)* (50mm 毎)	下記 オプション表 40:400mm 参照 (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm 参照 30:300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K オプション表 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 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BB1HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB1HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BB2HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB2HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BB3HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB3HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB3HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BB4HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB4HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB4HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

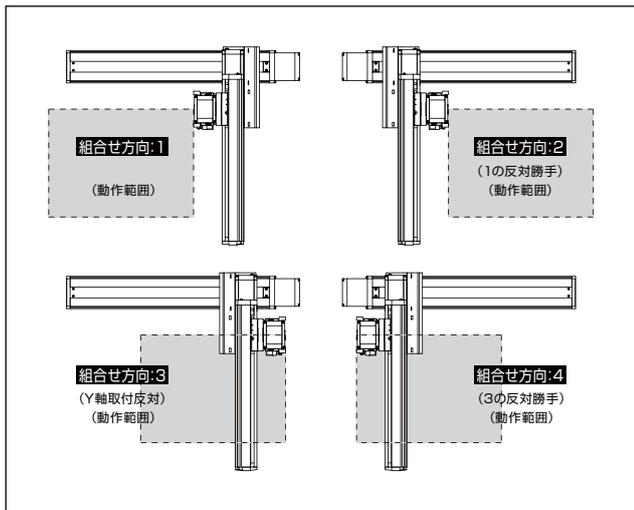
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【】内は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BB □ HB1 □

### 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

#### ■ BB □ HB1H

		Y軸ストローク	
		100~400	
Z軸ストローク	100	3.5	
	150		
	200		
	250		
	300		

#### ■ BB □ HB1M

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0
	150	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0
	200	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
	250	6.6	6.6	6.6	6.5	6.5	6.5	6.5
	300	6.3	6.3	6.3	6.3	6.3	6.2	6.2

#### ■ BB □ HB1L

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	7.7	7.7	7.7	7.6	7.6	7.6	7.6
	150	7.3	7.3	7.3	7.3	7.2	7.2	7.2
	200	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
	250	6.6	6.6	6.6	6.5	6.5	6.5	6.5
	300	6.3	6.3	6.3	6.3	6.3	6.2	6.2

### ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

#### ■ BB □ HB1H

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960			-			
Z軸	960	-					

#### ■ BB □ HB1M

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960			-			
Z軸	480	-					

#### ■ BB □ HB1L

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960			-			
Z軸	240	-					

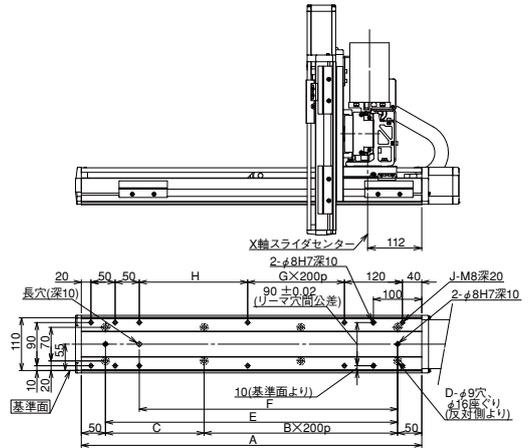
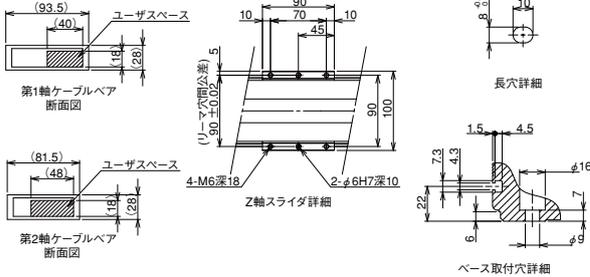
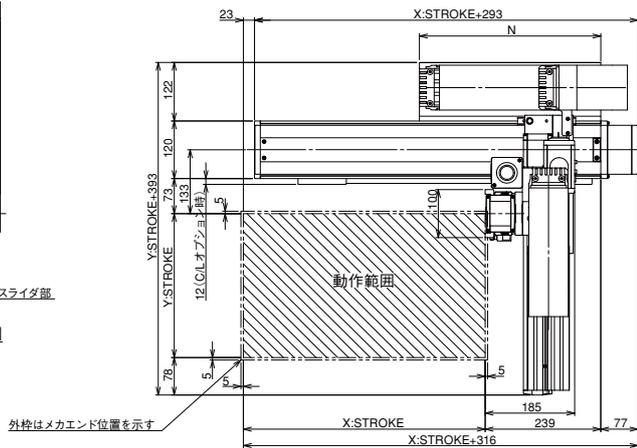
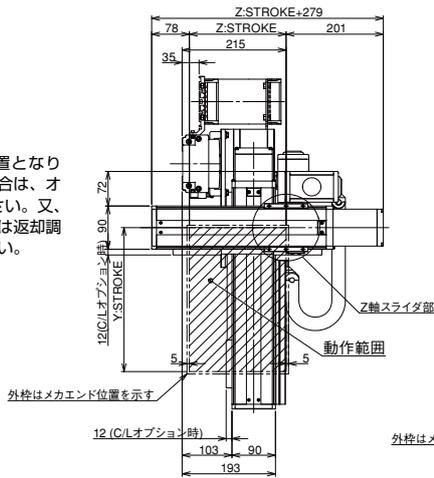
### 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

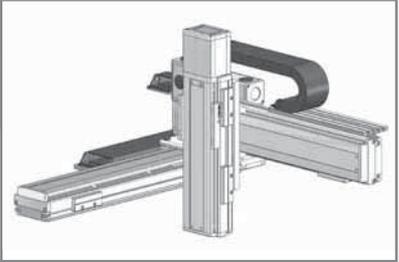
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

# ICSB3-BB MB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BB MB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	10:100mm	10:100mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	I:インクリメンタル仕様	オプション表参照	オプション表参照	オプション表参照	T2:SCON	5L:5m	下記型式内記号説明参照
			110:1100mm (100:1000mm)* (50mm毎)	40:400mm (50mm毎)	30:300mm (50mm毎)	SSEL	□L:長さ指定	

\*自立ケーブル仕様の場合

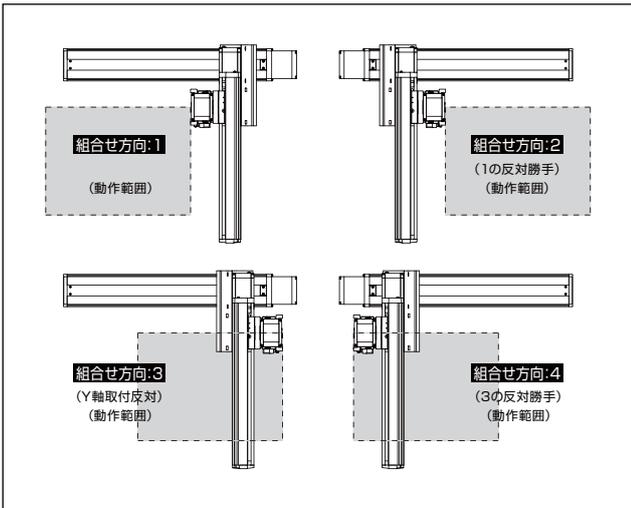
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BB1MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BB2MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BB3MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BB4MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BB4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

**ICSB3 [ICSPB3] -BB □ MB1 □**

**可搬質量(kg) (注3)**

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**BB □ MB1H**

		Y軸ストローク
		100~400
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	

**BB □ MB1M**

		Y軸ストローク
		100~400
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	

**BB □ MB1L**

		Y軸ストローク
		100~400
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**BB □ MB1H**

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			-			
Z軸	960	-					

**BB □ MB1M**

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			-			
Z軸	480	-					

**BB □ MB1L**

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			-			
Z軸	240	-					

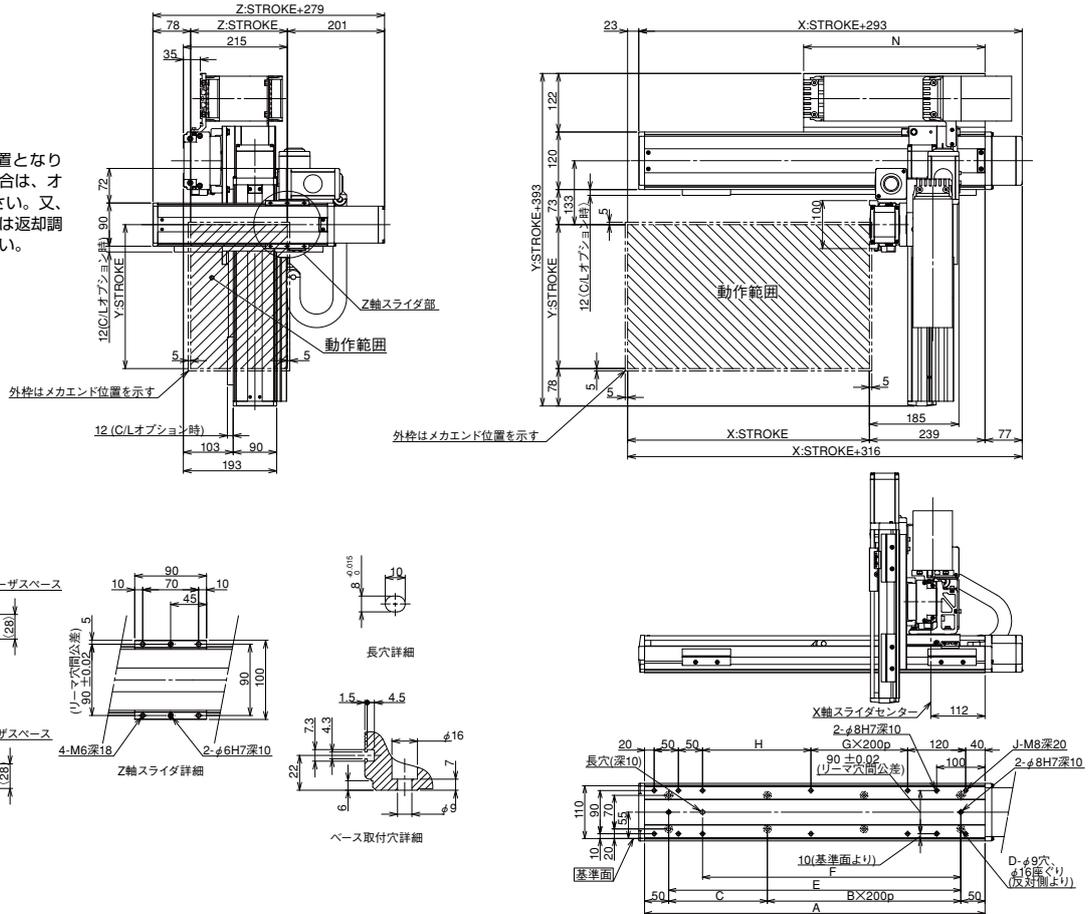
**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

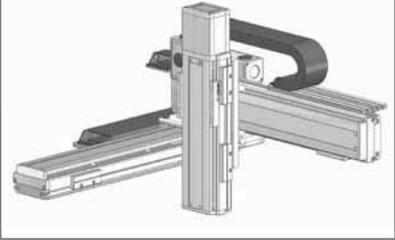
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
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	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
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

# ICSB3-BC HB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BC HB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)* (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 40:400mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K オプション表 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

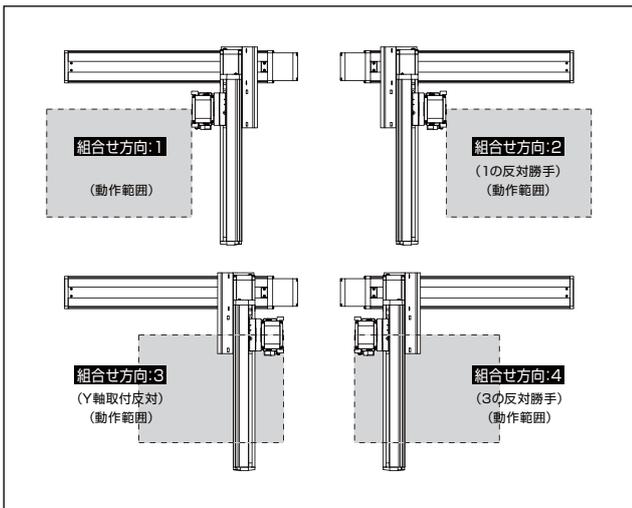
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BC1HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC1HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BC2HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC2HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BC3HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC3HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC3HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BC4HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC4HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC4HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【 】内は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ HB1 □

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**BC □ HB1H**

		Y軸ストローク 100~500	
Z軸ストローク	100	3.5	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

**BC □ HB1M**

		Y軸ストローク 100~500	
Z軸ストローク	100	7.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

**BC □ HB1L**

		Y軸ストローク		
		100~400		
Z軸ストローク	100	450	500	
	150	14.0	13.2	
	200	14.0	12.8	
	250	14.0	12.4	
	300	14.0	12.0	
	350	14.0	11.7	
	400	13.6	11.3	
	400	13.3	11.0	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**BC □ HB1H**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	960	-					

**BC □ HB1M**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	480	-					

**BC □ HB1L**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	240	-					

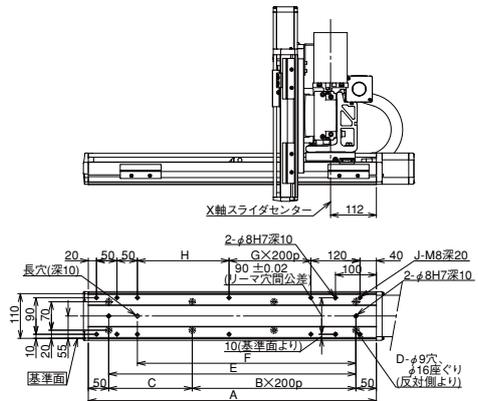
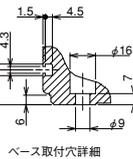
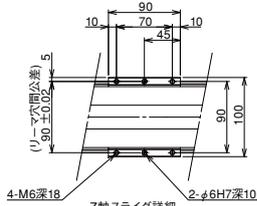
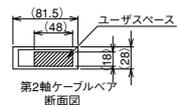
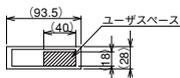
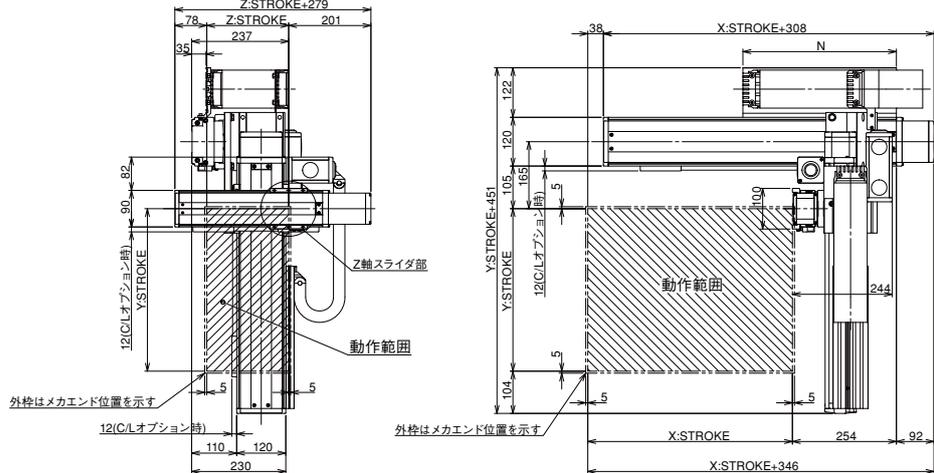
**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

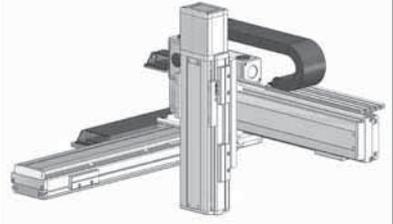
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

# ICSB3-BC □ HB2 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BC □ HB2 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



<b>■型式項目</b>	□ - BC □ HB2 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様
タイプ	下記型式内容表参照
エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
X軸ストロークオプション	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)
Y軸ストロークオプション	下記オプション表参照 10:100mm 50:500mm (50mm毎)
Z軸ストロークオプション	下記オプション表参照 10:100mm 40:400mm (50mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:□m
Y軸-Z軸ケーブル配線	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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BC1HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BC1HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-BC1HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BC2HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BC2HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-BC2HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
3	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BC3HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BC3HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-BC3HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
4	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BC4HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BC4HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-BC4HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕

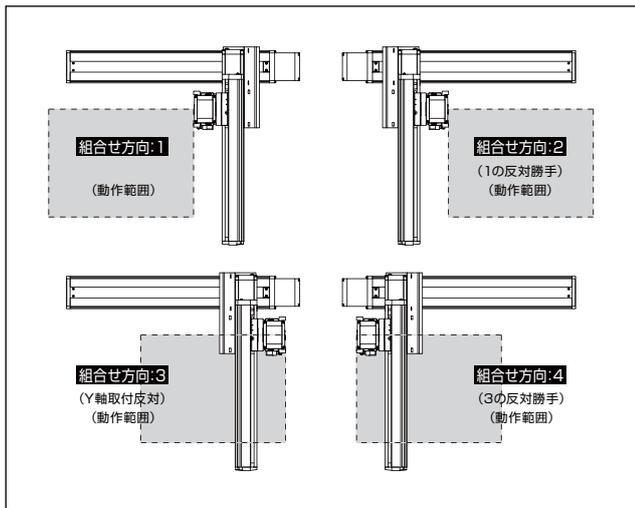
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【】～【】の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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〔ISP〕-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〔ISP〕-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISP〕-MXM-□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BC □ HB2H

		Y軸ストローク	
		100~500	
Z軸ストローク	100	5.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

### BC □ HB2M

		Y軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500					
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.2				
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6				
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0				
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.6	7.3				
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7				
	350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.3	6.0				
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4				

### BC □ HB2L

		Y軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500					
Z軸ストローク	100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	11.5	9.2					
	150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6					
	200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0					
	250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3					
	300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7					
	350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	8.3	6.0					
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4					

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BC □ HB2H

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	1200	-					

### BC □ HB2M

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	600	-					

### BC □ HB2L

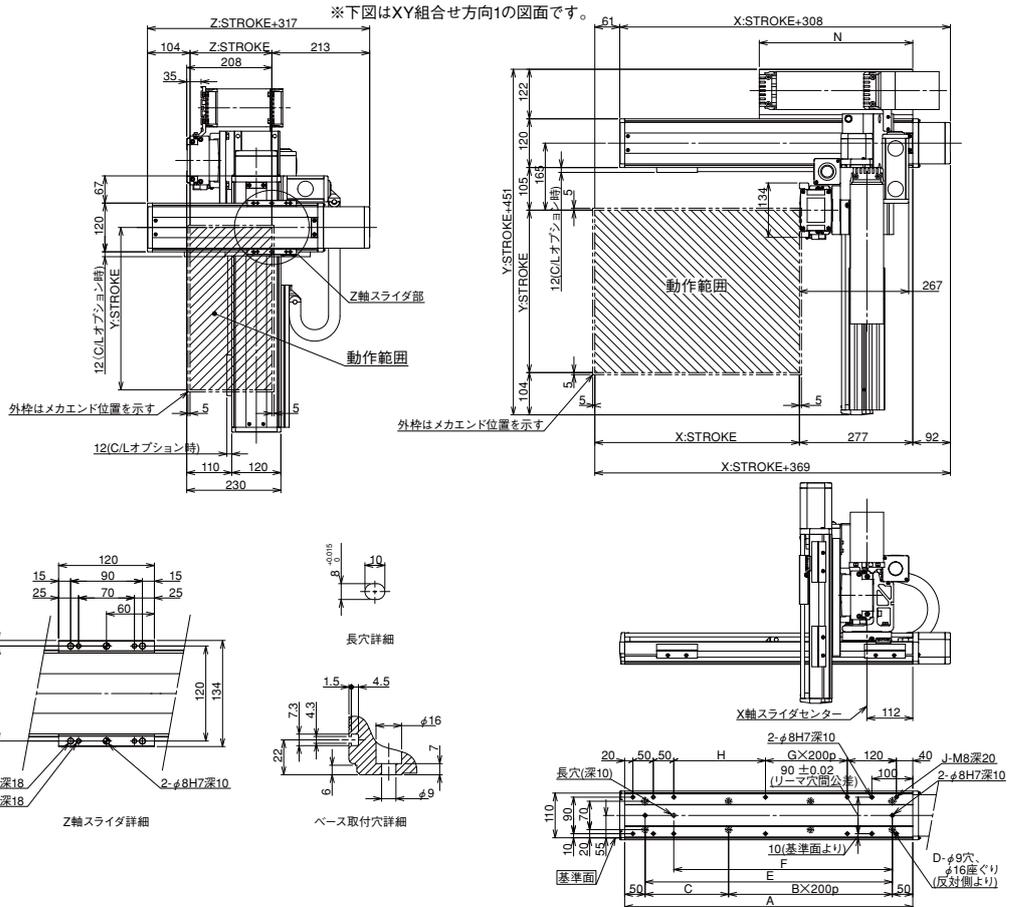
	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	300	-					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



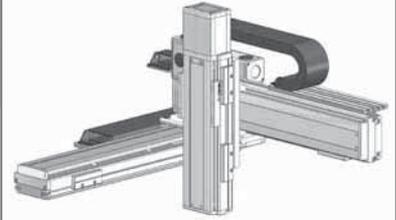
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	3	3	3	3	4	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	3	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

# ICSB3-BC HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BC HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	10:100mm	10:100mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	110:1100mm (100:1000mm)*	50:500mm (50mm毎)	40:400mm (50mm毎)	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	5L:5m	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 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BC1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BC1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BC2HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BC2HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BC3HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BC3HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BC4HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BC4HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]

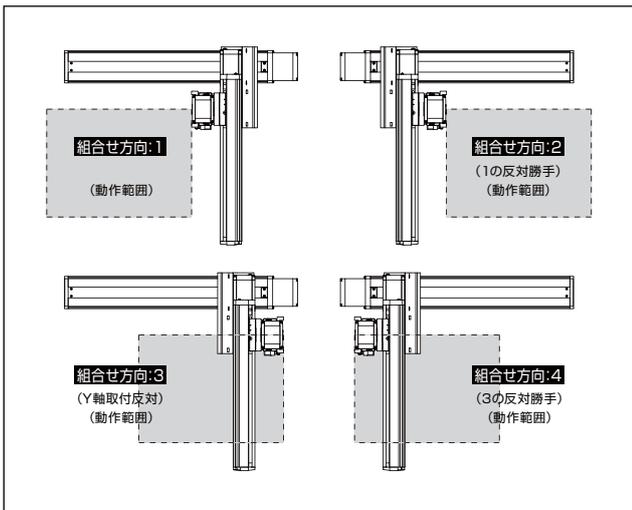
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:-ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20/10-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BC □ HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	7.4	
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7	
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.4	6.1	
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5	
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9	

### BC □ HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	12.6	12.6	12.6	12.6	12.6	12.5	12.5	11.0	8.7	
150	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0	
200	11.5	11.5	11.4	11.4	11.4	11.4	11.3	9.7	7.4	
250	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7	
300	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1	
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5	
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BC □ HB3H

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	1200						

### BC □ HB3M

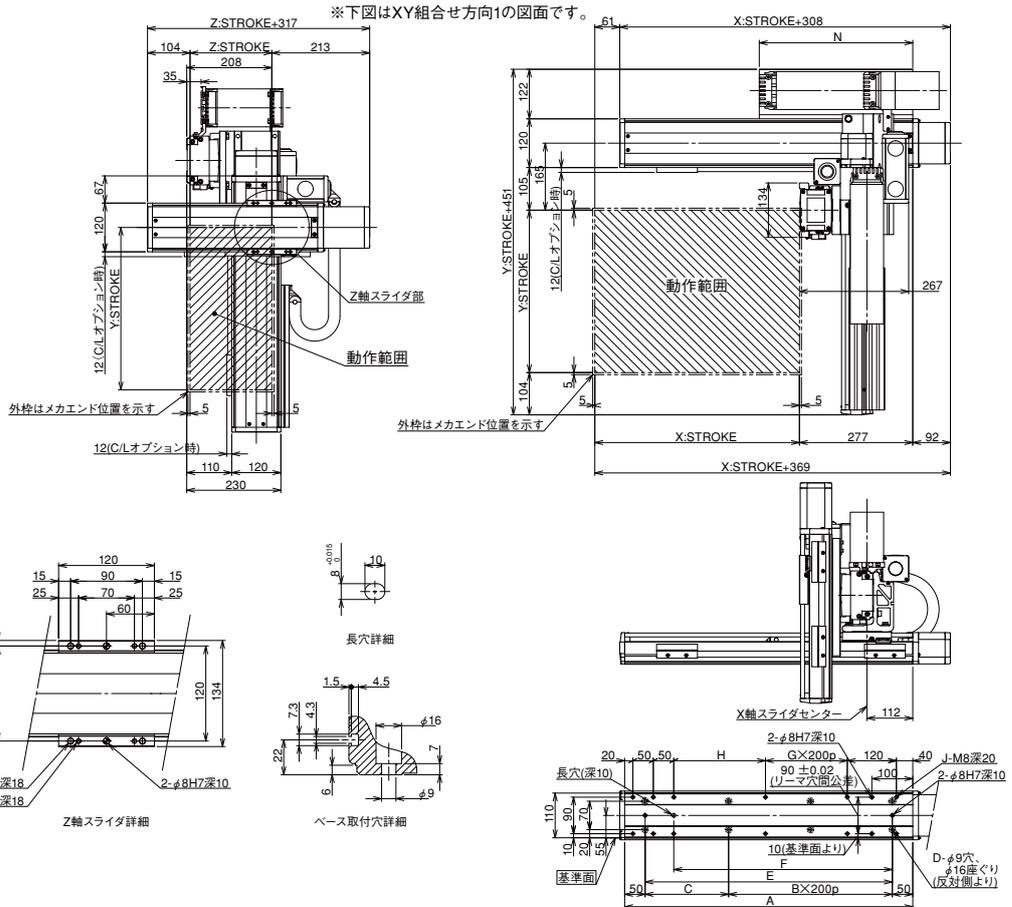
	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	600						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

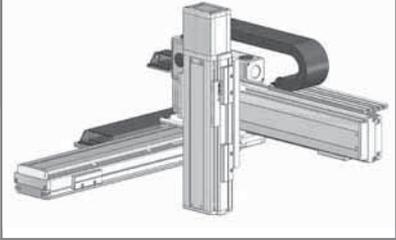
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	4	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

# ICSB3-BC MB2 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BC MB2 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照 110:1100mm (100:1000mm)* (50mm毎)	下記 10:100mm オプション表参照 50:500mm (50mm毎)	下記 10:100mm オプション表参照 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

\*自立ケーブル仕様の場合

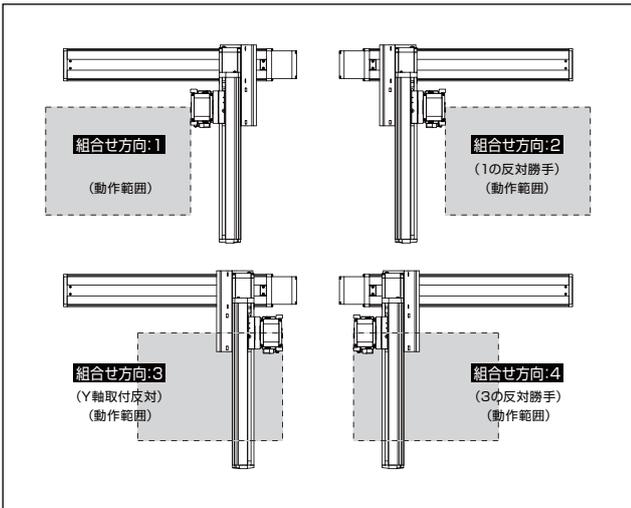
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BC1MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC1MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC1MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BC2MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC2MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC2MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BC3MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC3MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC3MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BC4MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BC4MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC4MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

**ICSB3 [ICSPB3] -BC □ MB2 □**

**可搬質量(kg) (注3)**

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**BC □ MB2H**

		Y軸ストローク	
		100~500	
Z軸ストローク	100	5.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

**BC □ MB2M**

		Y軸ストローク		
		100~400	450	500
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	9.2
	150		10.0	8.6
	200		10.0	8.0
	250		9.6	7.3
	300		9.0	6.7
	350		8.3	6.0
	400		7.7	5.4

**BC □ MB2L**

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.7	18.3	17.9	17.6	17.2	14.2	11.5	9.2
	150	18.4	18.1	17.7	17.3	17.0	16.6	13.6	10.9	8.6
	200	17.8	17.5	17.1	16.7	16.4	16.0	13.0	10.3	8.0
	250	17.1	16.8	16.4	16.0	15.7	15.3	12.3	9.6	7.3
	300	16.5	16.2	15.8	15.4	15.1	14.7	11.7	9.0	6.7
	350	15.8	15.5	15.1	14.7	14.4	14.0	11.0	8.3	6.0
	400	15.2	14.9	14.5	14.1	13.8	13.4	10.4	7.7	5.4

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**BC □ MB2H**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			-			
Z軸	1200	-					

**BC □ MB2M**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			-			
Z軸	600	-					

**BC □ MB2L**

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			-			
Z軸	300	-					

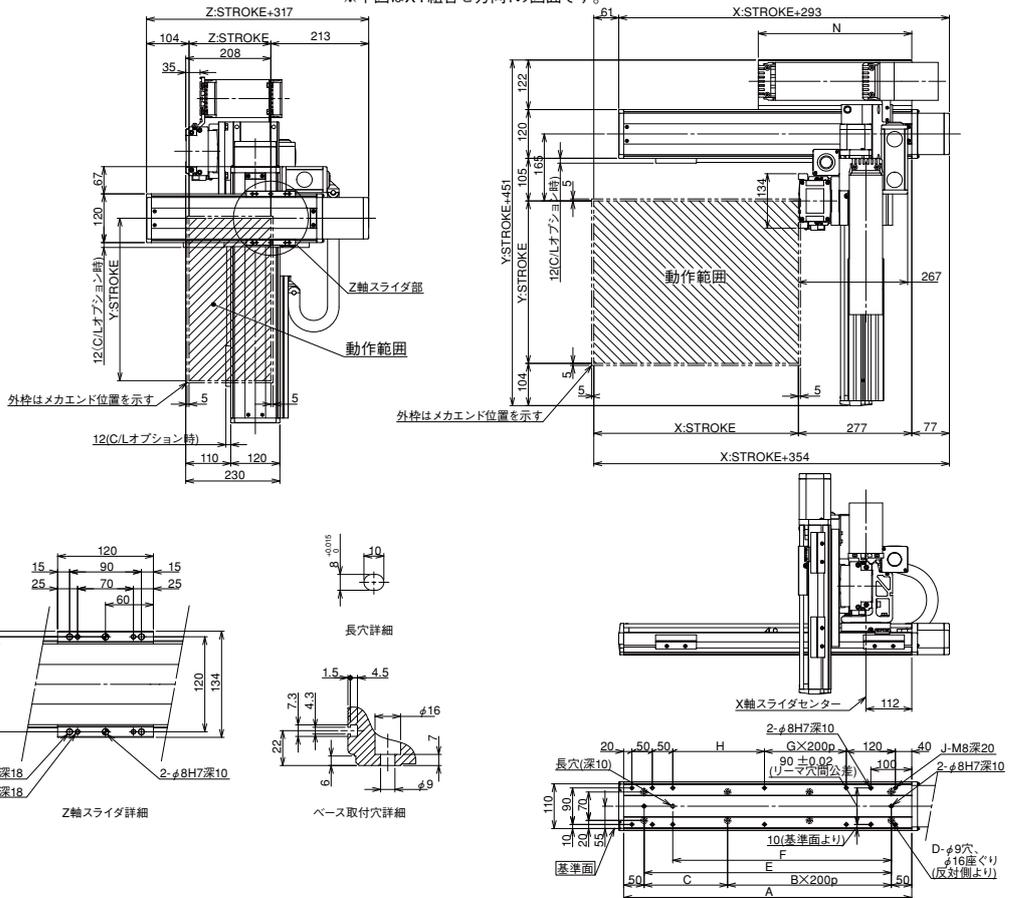
**寸法図**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

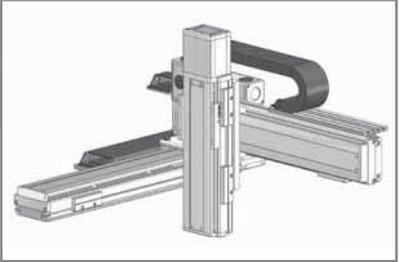
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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
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

# ICSB3-BC MB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BC MB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	10:100mm	10:100mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	110:1100mm (100:1000mm)* (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)	40:400mm (50mm毎)	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	5L:5m □L:長さ指定	

\*自立ケーブル仕様の場合は

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3] -BC1MB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC1MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3 [ICSPB3] -BC2MB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC2MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3 [ICSPB3] -BC3MB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC3MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3 [ICSPB3] -BC4MB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC4MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

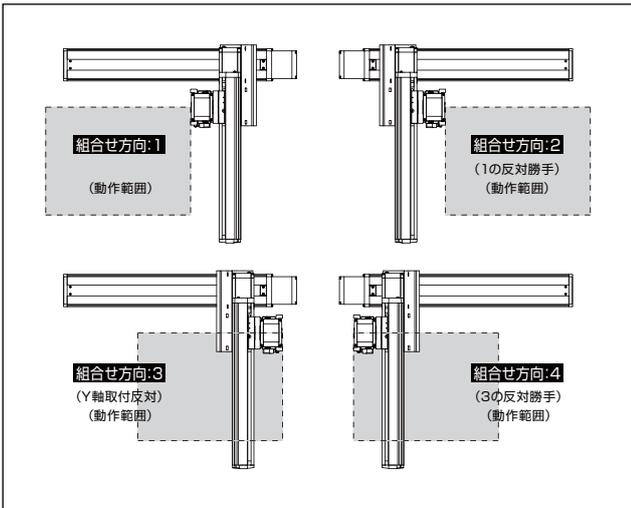
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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]-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)	
Z軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-20/10-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ MB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BC □ MB3H

		Y軸ストローク		
		100~350	400	450
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	8.7
	150	10.0	10.0	8.0
	200	10.0	9.7	7.4
	250	10.0	9.0	6.7
	300	10.0	8.4	6.1
	350	10.0	7.8	5.5
	400	9.9	7.2	4.9

### BC □ MB3M

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	18.5	18.2	17.8	17.4	17.1	16.7	13.7	11.0	8.7
	150	17.8	17.5	17.1	16.7	16.4	16.0	13.0	10.3	8.0
	200	17.2	16.9	16.5	16.1	15.8	15.4	12.4	9.7	7.4
	250	16.5	16.2	15.8	15.4	15.1	14.7	11.7	9.0	6.7
	300	15.9	15.6	15.2	14.8	14.5	14.1	11.1	8.4	6.1
	350	15.3	15.0	14.6	14.2	13.9	13.5	10.5	7.8	5.5
	400	14.7	14.4	14.0	13.6	13.3	12.9	9.9	7.2	4.9

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BC □ MB3H

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600		430	345	280	230	
Y軸	600		-				
Z軸	1200	-					

### BC □ MB3M

	100~400	450~500	500~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600		430	345	280	230	
Y軸	600		-				
Z軸	600	-					

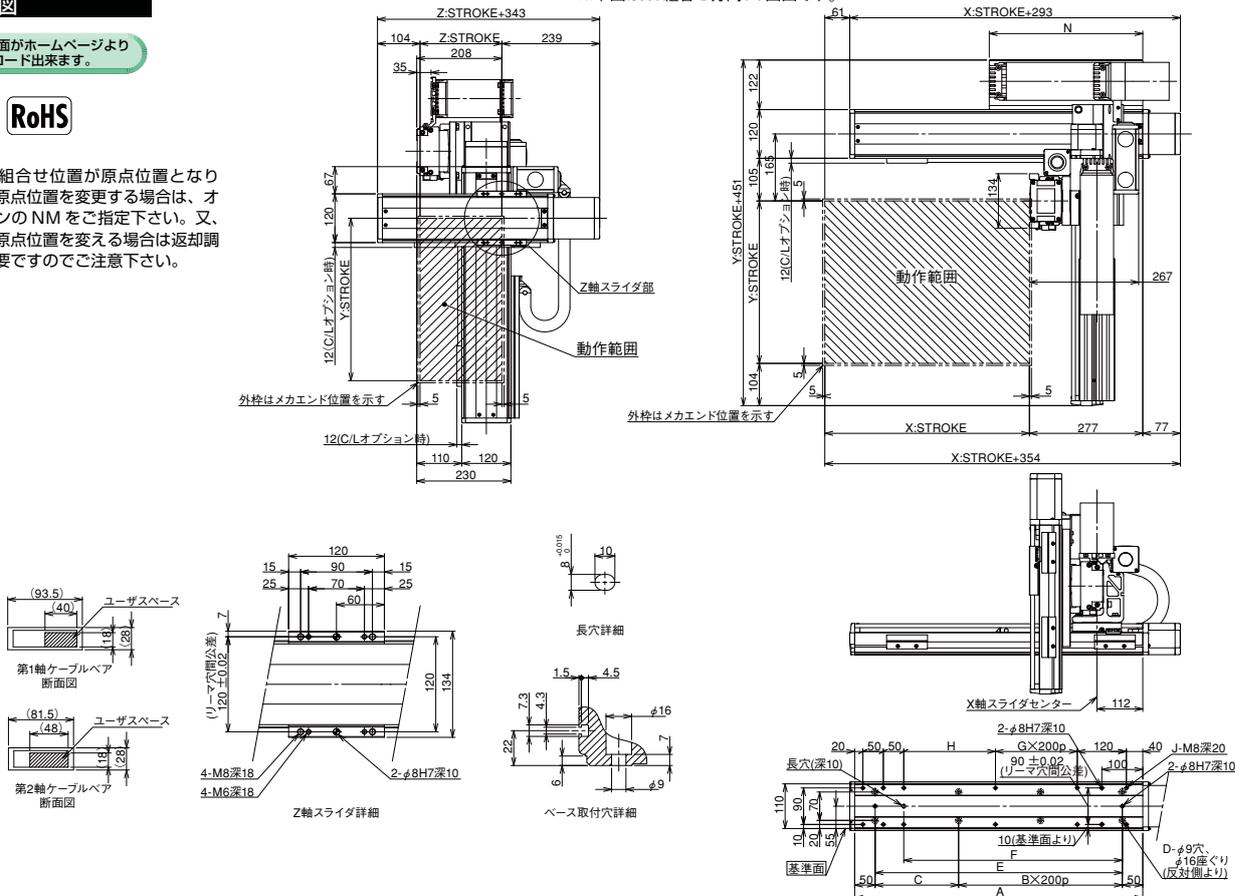
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

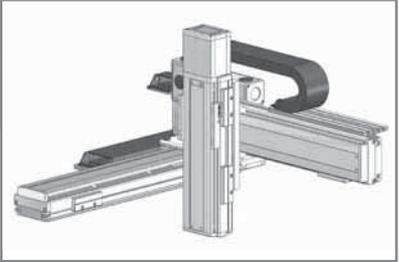
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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
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	4	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

# ICSB3-BD HB1 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BD HB1 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	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

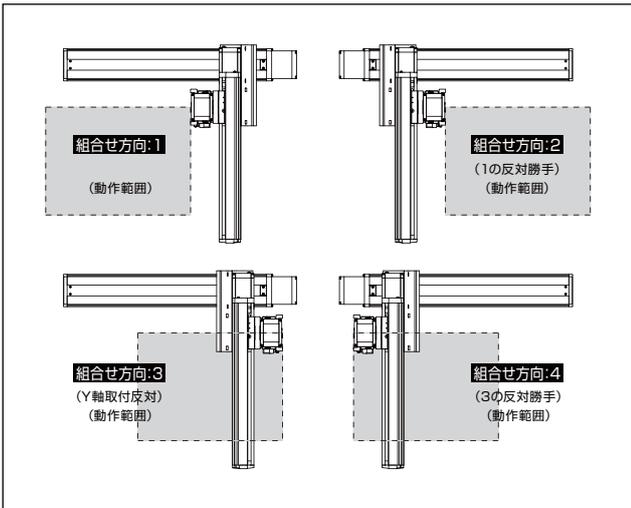
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BD1HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BD1HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BD2HB1H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BD2HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BD3HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BD3HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD3HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BD4HB1H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BD4HB1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD4HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BD □ HB1 □

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

■ BD □ HB1H

		Y軸ストローク 100~500	
Z軸ストローク	100	3.5	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

■ BD □ HB1M

		Y軸ストローク 100~500	
Z軸ストローク	100	7.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

■ BD □ HB1L

		Y軸ストローク 100~400			450	500
Z軸ストローク	100	14.0			14.0	13.2
	150					
	200					
	250					
	300					
	350					
	400					

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

■ BD □ HB1H

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	-
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	960	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

■ BD □ HB1M

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	-
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

■ BD □ HB1L

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	-
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

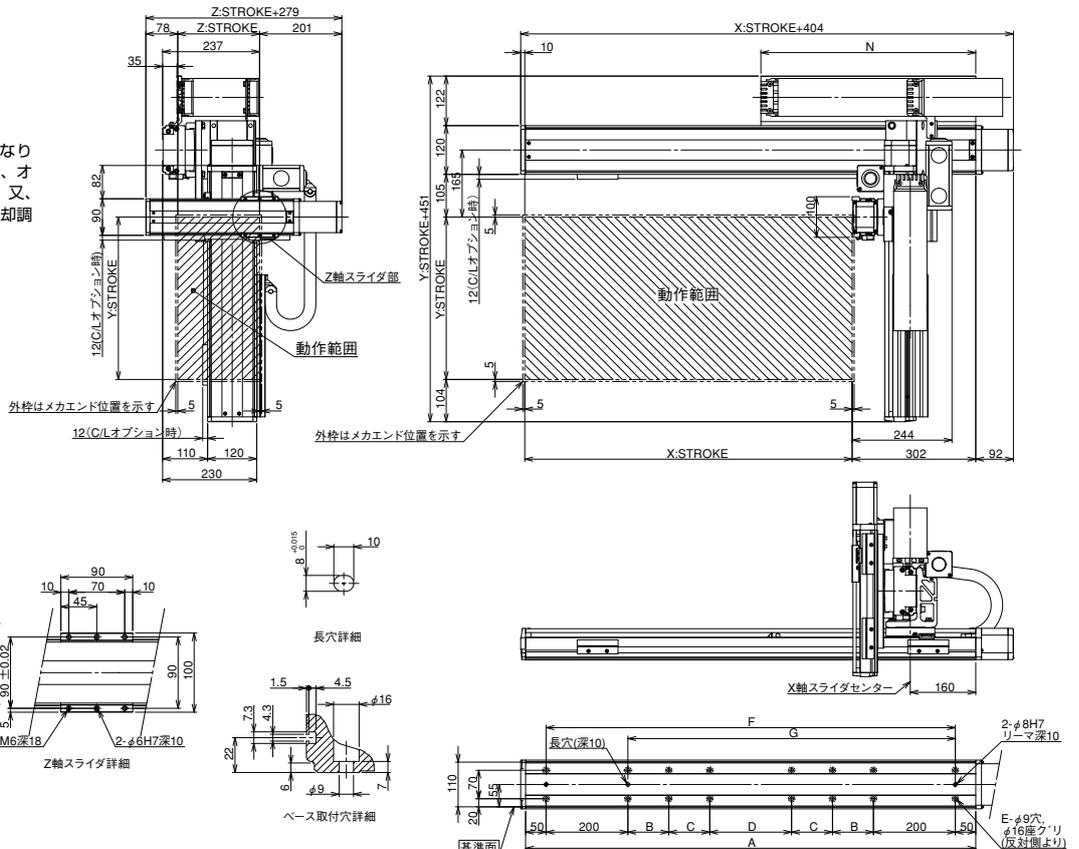
**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

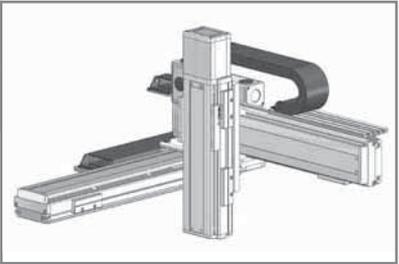
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

# ICSB3-BD HB2 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BD HB2 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記オプション表参照 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下記オプション表参照 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

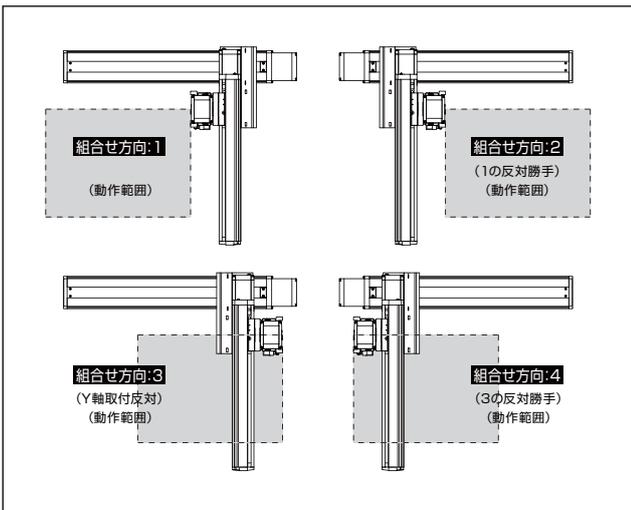
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD1HB2H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD1HB2M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BD1HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD2HB2H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD2HB2M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BD2HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD3HB2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD3HB2M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BD3HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD4HB2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD4HB2M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BD4HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BD □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BD □ HB2H

		Y軸ストローク	
		100~500	
Z軸ストローク	100	5.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		

### BD □ HB2M

		Y軸ストローク									
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.2	
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6	
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0	
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.6	7.3	
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7	
	350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.3	6.0	
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4	

### BD □ HB2L

		Y軸ストローク									
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	
Z軸ストローク	100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	11.5	9.2	
	150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6	
	200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0	
	250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3	
	300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7	
	350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	8.3	6.0	
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BD □ HB2H

		100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

### BD □ HB2M

		100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

### BD □ HB2L

		100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

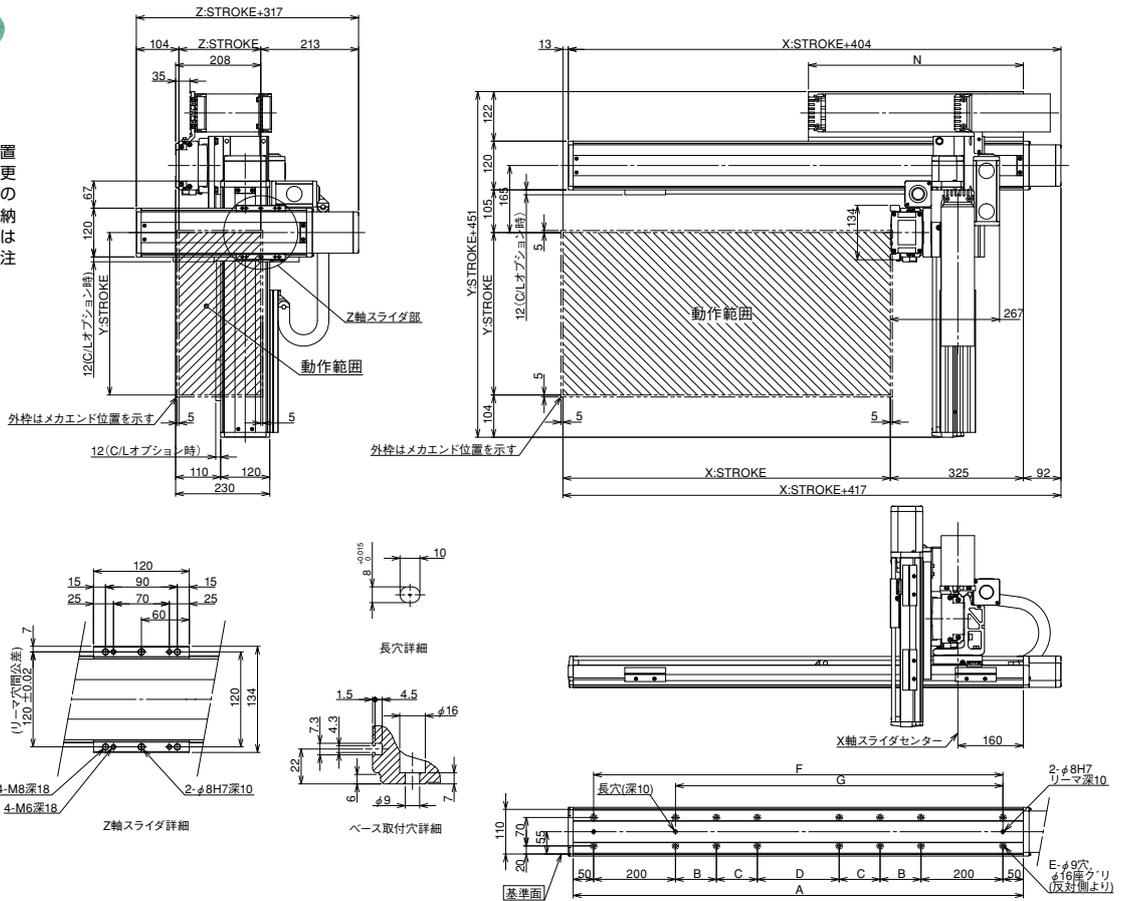
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

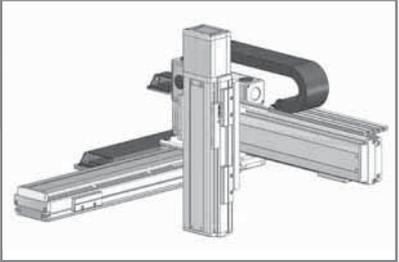
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



X軸ストローク	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

# ICSB3-BD HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BD HB3 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K 3L:3m T2:SCON 5L:5m SSEL □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。

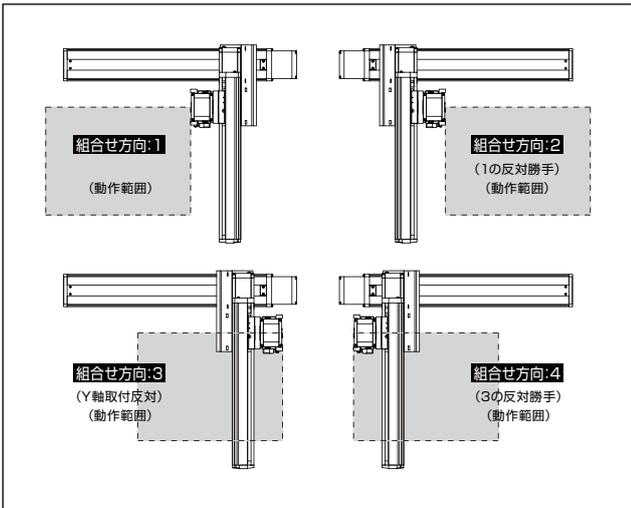
XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BD4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BD4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【】～【】の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM□-200-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BD □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BD □ HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	7.4
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7	
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.4	6.1	
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5	
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9	

### BD □ HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	12.6	12.6	12.6	12.6	12.6	12.5	12.5	11.0	8.7	
150	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0	
200	11.5	11.5	11.4	11.4	11.4	11.4	11.3	9.7	7.4	
250	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7	
300	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1	
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5	
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BD □ HB3H

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200											
Z軸	1200											

### BD □ HB3M

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200											
Z軸	600											

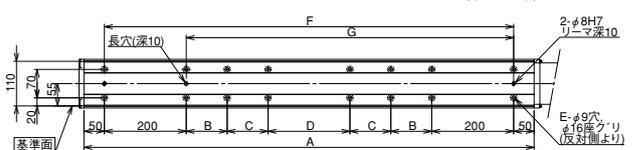
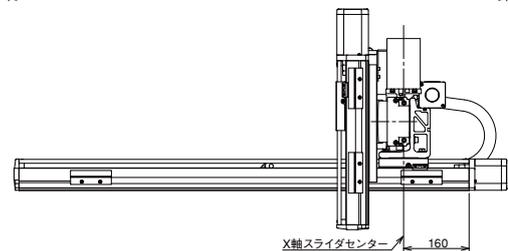
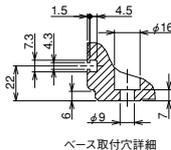
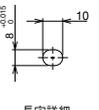
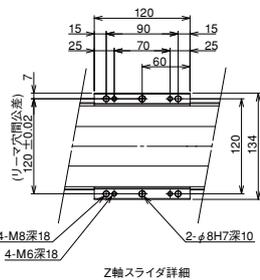
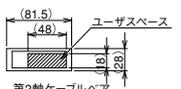
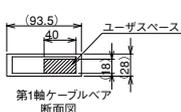
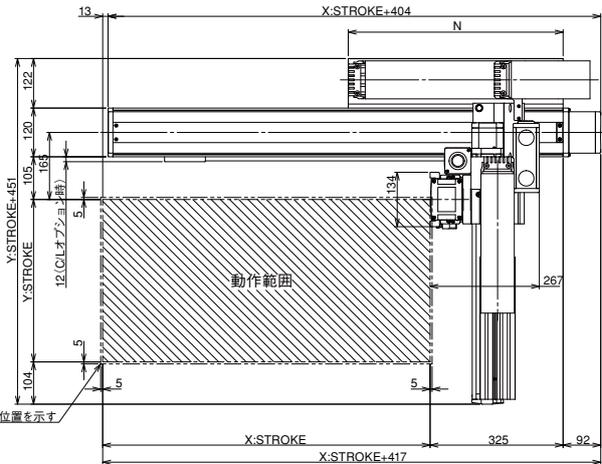
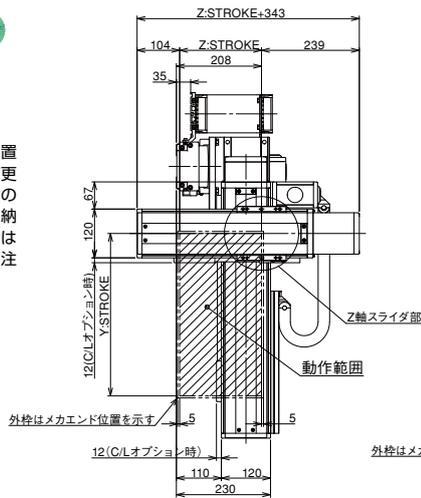
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

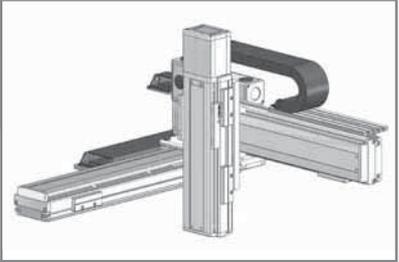
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



X軸ストローク	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

# ICSB3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BE□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm オプション表参照 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 オプション表参照 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表参照 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

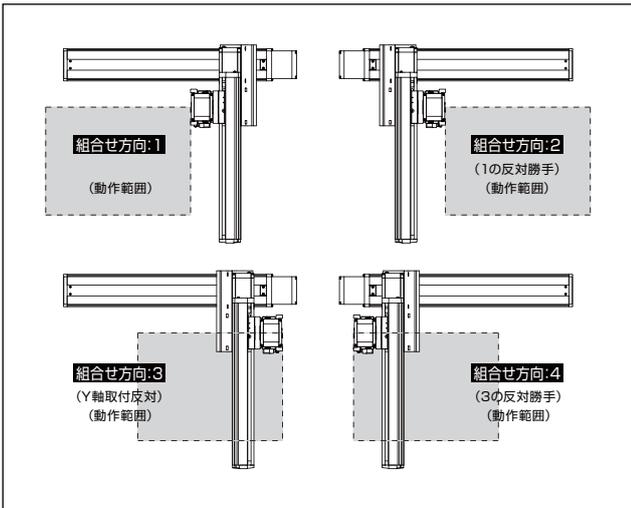
※自立ケーブル仕様の場合は ※自立ケーブル仕様の場合

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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-□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BE □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BE □ HB1H

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

### BE □ HB1M

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

### BE □ HB1L

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BE □ HB1H

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	960	-						

### BE □ HB1M

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	480	-						

### BE □ HB1L

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	240	-						

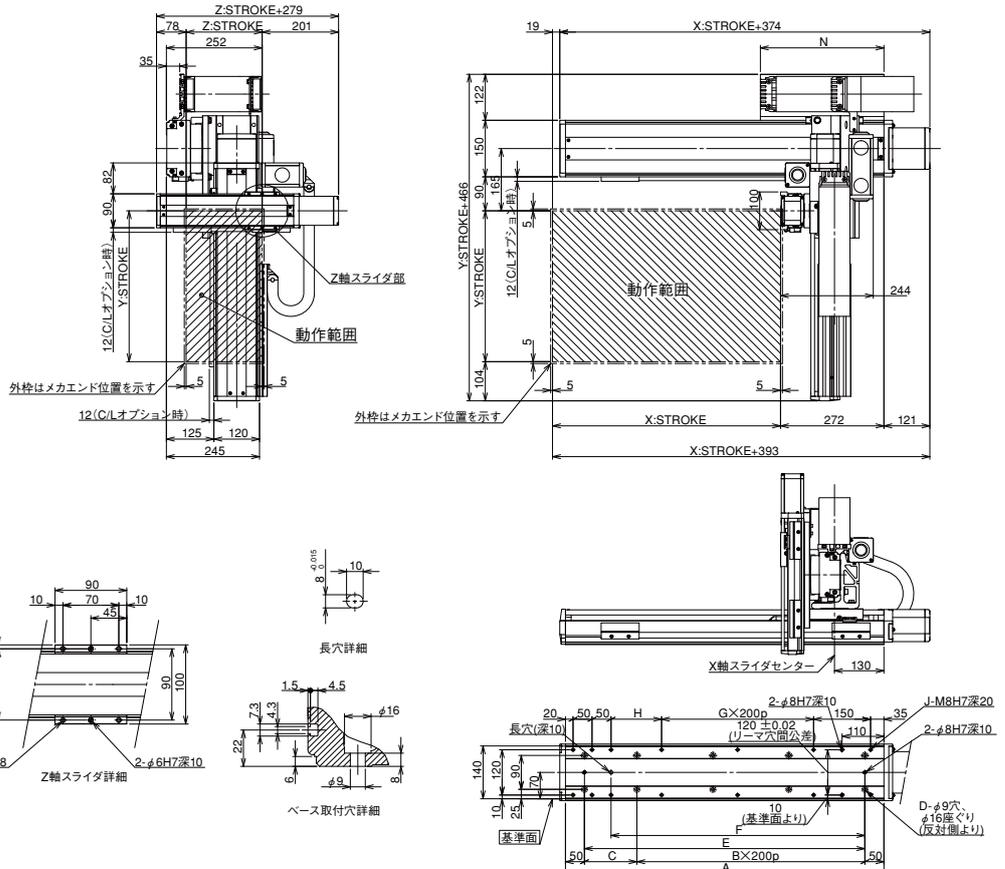
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

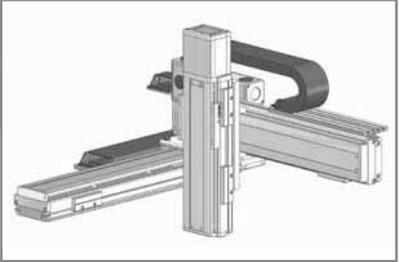
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	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
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

# ICSB3-BE□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BE□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BE□HB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)* (50mm毎)	下記オプション表参照 70:700mm (50mm毎)	下記オプション表参照 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

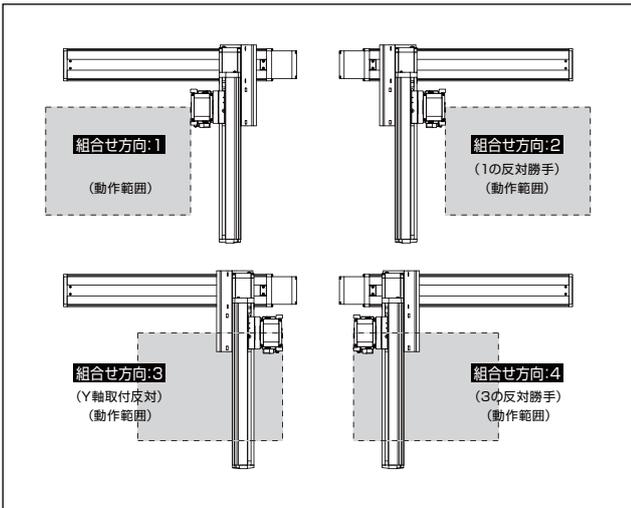
\*自立ケーブル仕様の場合

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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-□-400-20-(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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20/10/5-(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。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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) 定格加速度はZ軸のリード5が0.2G、それ以外は0.4Gです。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BE □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BE □ HB2H

		Y軸ストローク	
		100~700	
Z軸ストローク	100	5.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		

### BE □ HB2M

		Y軸ストローク			
		100~600	650	700	
Z軸ストローク	100	10.0			
	150				
	200				
	250				
	300				
	350				
	400				
	450				
	500				

### BE □ HB2L

		Y軸ストローク					
		100~450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0					
	150						
	200						
	250						
	300						
	350						
	400						
	450						
	500						

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BE □ HB2H

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	960	-						

### BE □ HB2M

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	480	-						

### BE □ HB2L

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200							
Y軸	1200							
Z軸	240	-						

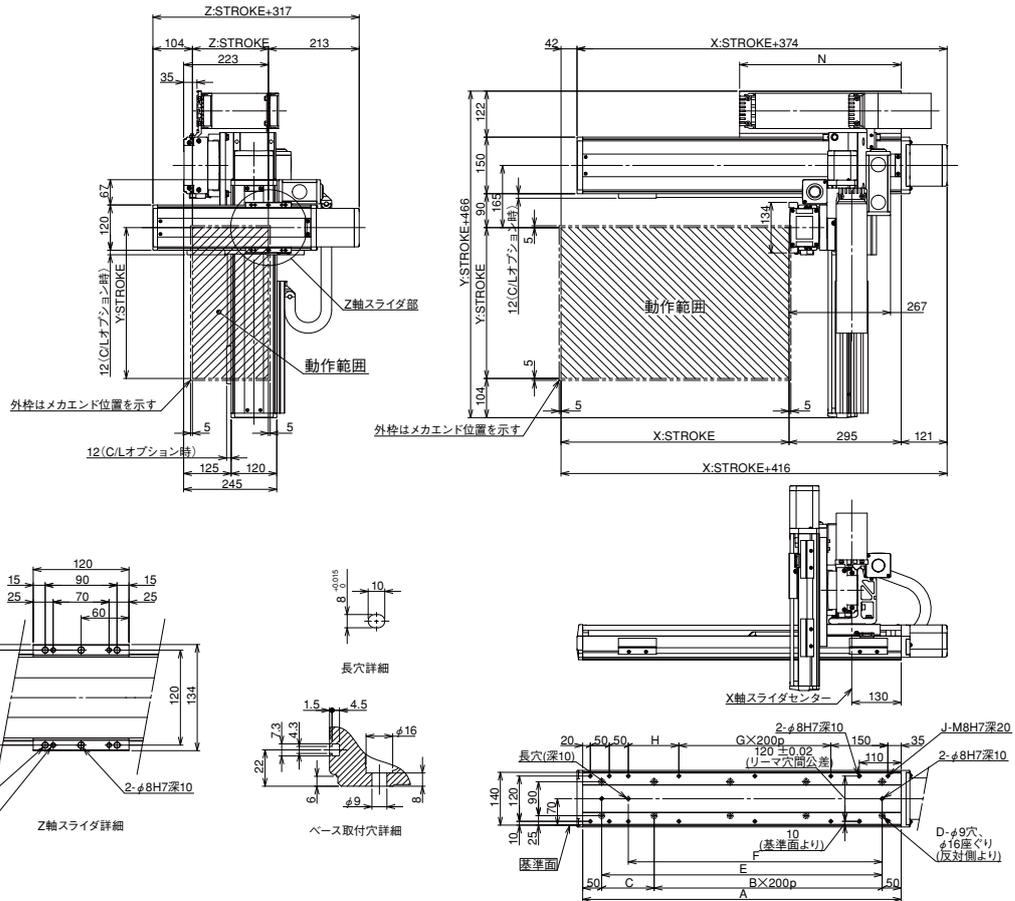
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

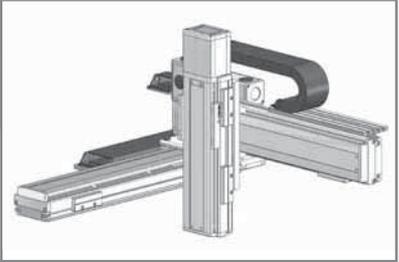
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	1388	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	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
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

# ICSB3-BE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BE□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm オプション表 130:1300mm (100:1000mm)* (50mm 毎)	下記 10:100mm オプション表 70:700mm (50mm 毎)	下記 10:100mm オプション表 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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE2HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE3HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BE4HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]

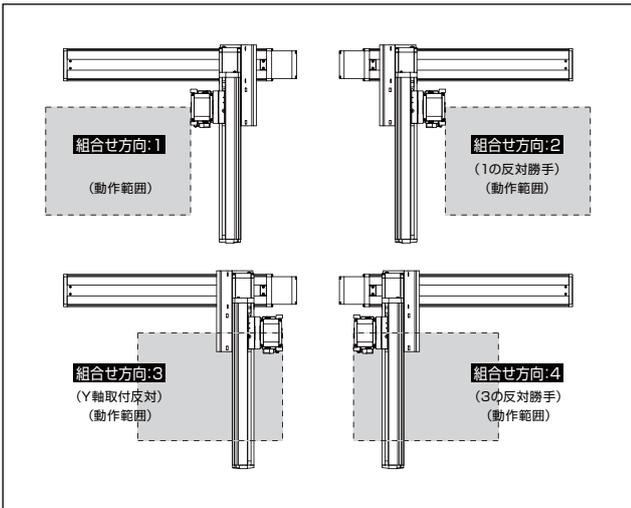
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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-□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BE □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BE □ HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク			
	100~600	650	700	
100	10.0	10.0	10.0	
150		10.0	10.0	
200		10.0	10.0	
250		10.0	9.7	
300		10.0	9.1	
350		10.0	8.5	
400		10.0	7.9	
450		9.3	7.2	
500		8.7	6.6	

### BE □ HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク					
	100~450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	18.7	16.1	13.8	11.7
150		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0
200		20.0	17.4	14.8	12.5	10.4
250		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7
300		19.2	16.1	13.5	11.2	9.1
350		18.6	15.5	12.9	10.6	8.5
400		18.0	14.9	12.3	10.0	7.9
450		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2
500		16.7	13.6	11.0	8.7	6.6

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BE □ HB3H

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200		-					
Z軸	1200	-						

### BE □ HB3M

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200		-					
Z軸	600	-						

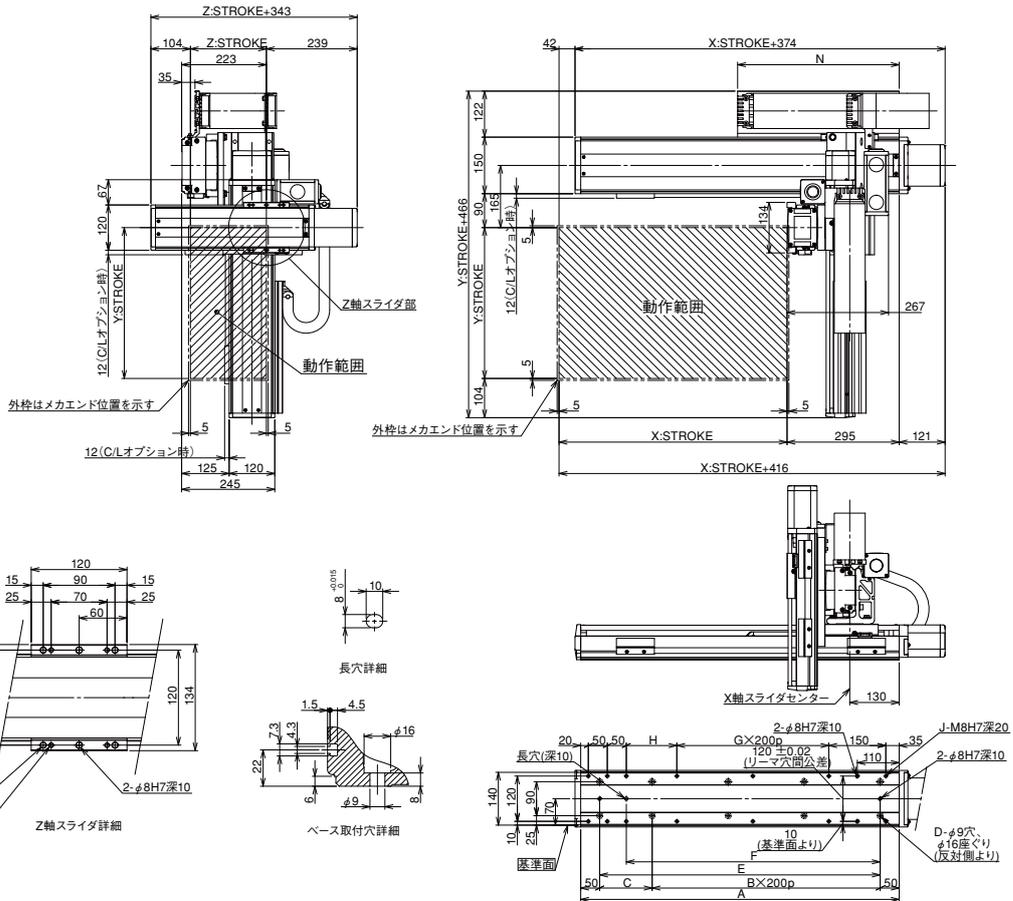
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

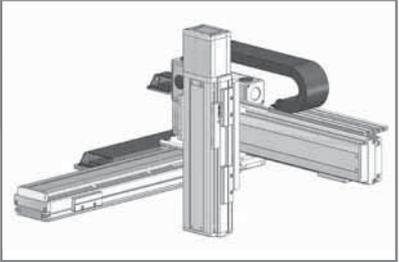
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	1388	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
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

# ICSB3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BF□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

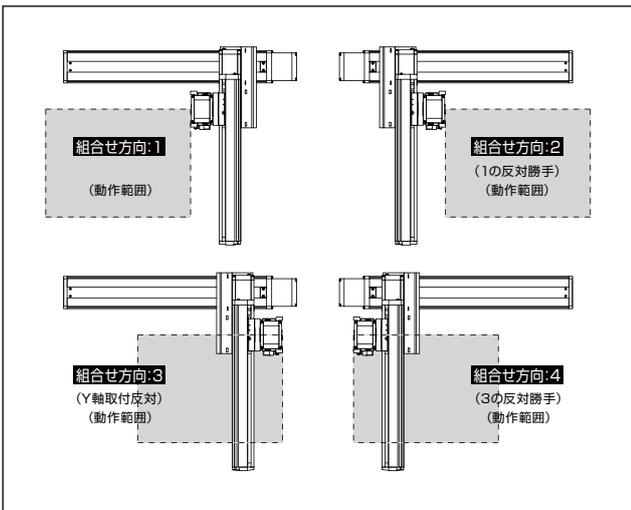
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BF1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BF1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BF1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BF2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BF2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BF2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BF3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BF3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BF3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BF4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BF4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BF4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BF □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BF □ HB1H

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

### BF □ HB1M

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

### BF □ HB1L

		Y軸ストローク 100~700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BF □ HB1H

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	960	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### BF □ HB1M

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### BF □ HB1L

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

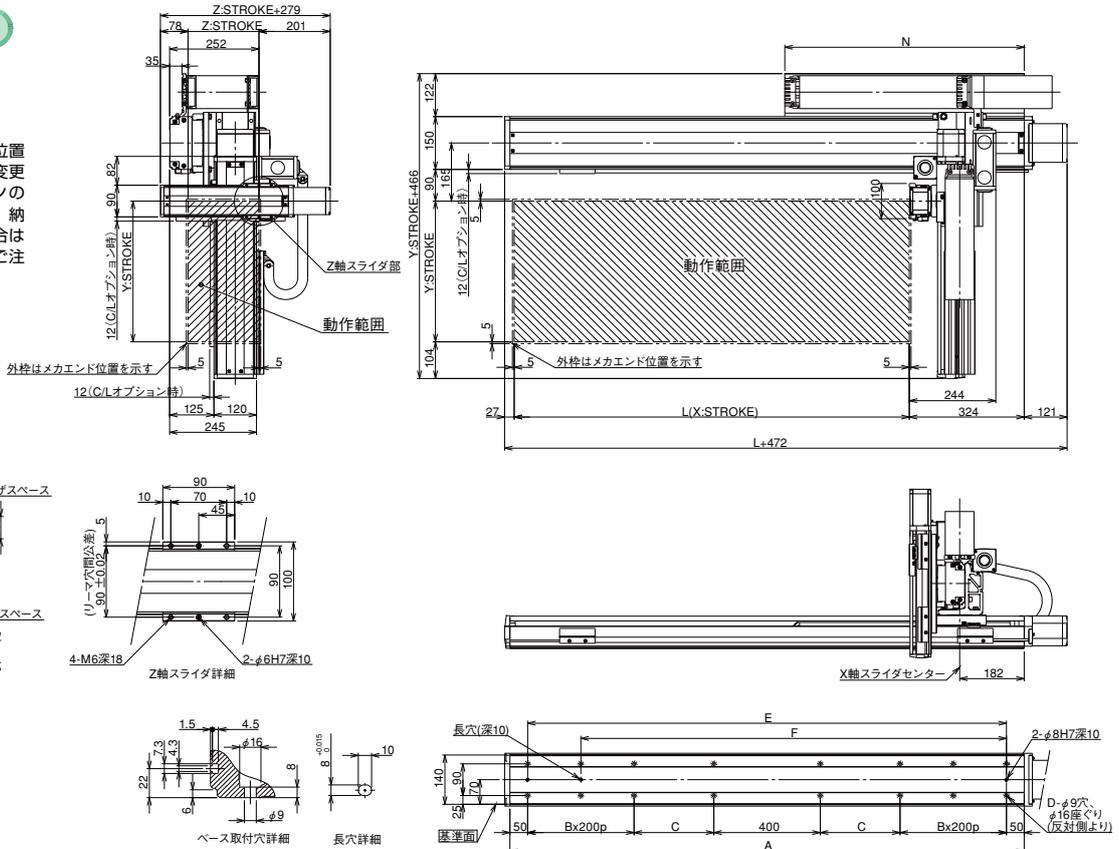
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

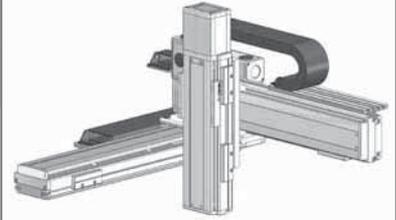
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	3	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	425	475	525	575	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

# ICSB3-BF□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BF□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BF□HB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

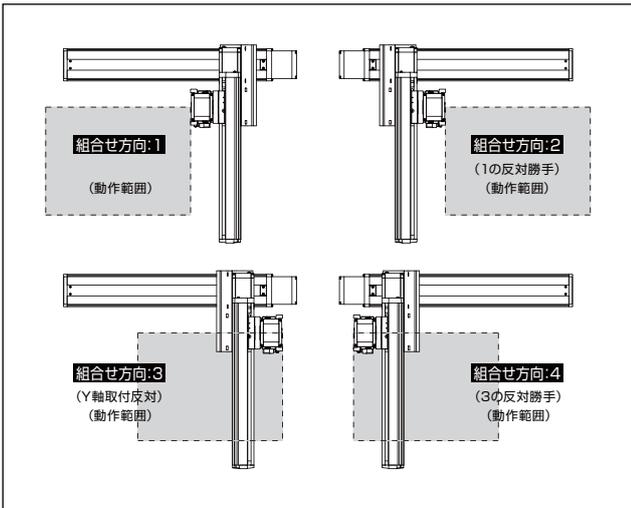
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HB2H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HB2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HB2M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HB2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HB2M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HB2H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HB2M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HB2L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON,SSEL,XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BF □ HB2 □

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

■ BF □ HB2H

		Y軸ストローク	
		100~700	
Z軸ストローク	100	5.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		

■ BF □ HB2M

		Y軸ストローク			
		100~600	650	700	
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	
	150		10.0	10.0	
	200		10.0	10.0	
	250		10.0	10.0	
	300		10.0	9.7	
	350		10.0	9.0	
	400		10.0	8.4	
	450		9.9	7.8	
	500		9.3	7.2	

■ BF □ HB2L

		Y軸ストローク						
		100~450	500	550	600	650	700	
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	19.2	16.6	14.3	12.2	
	150		20.0	18.6	16.0	13.7	11.6	
	200		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0	
	250		20.0	17.3	14.7	12.4	10.3	
	300		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7	
	350		19.1	16.0	13.4	11.1	9.0	
	400		18.5	15.4	12.8	10.5	8.4	
	450		17.9	14.8	12.2	9.9	7.8	
	500		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

■ BF □ HB2H

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

■ BF □ HB2M

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

■ BF □ HB2L

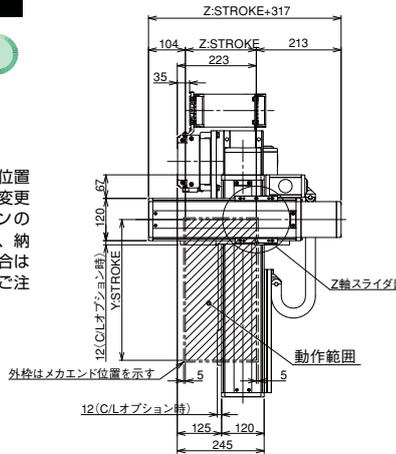
	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

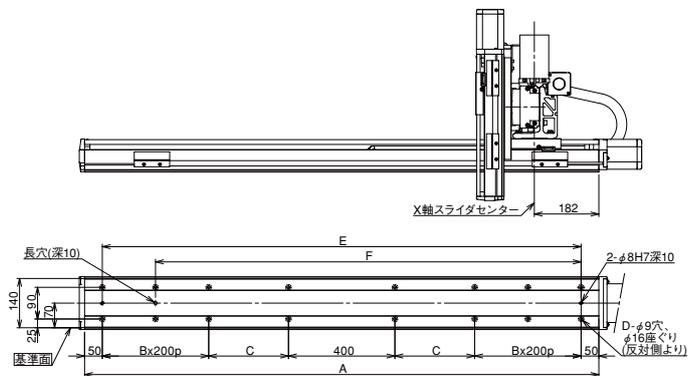
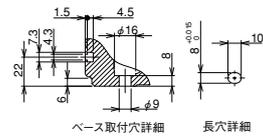
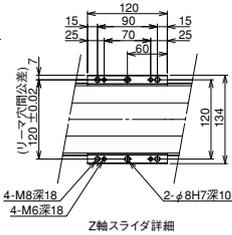
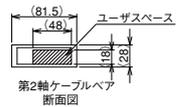
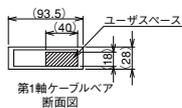
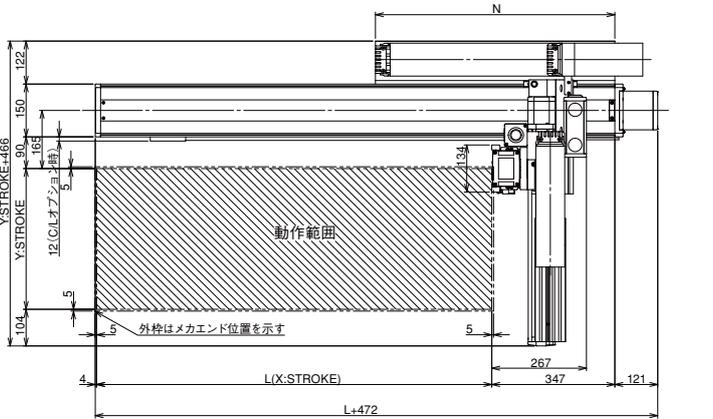
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



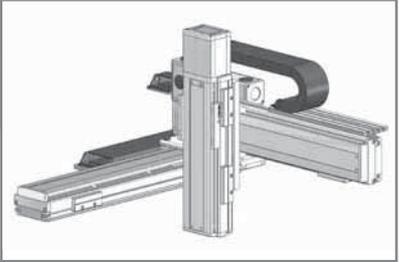
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-BF HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BF HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BF HB3 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	100:1000mm オプション表 参照	10:100mm オプション表 参照	10:100mm 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

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

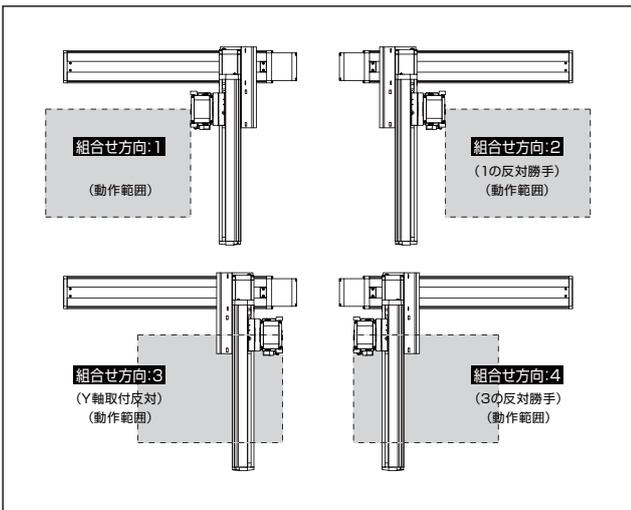
XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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□-200-20-(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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM□-200-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BF □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BF □ HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク		
	100~600	650	700
100	10.0	10.0	10.0
150		10.0	10.0
200		10.0	10.0
250		10.0	9.7
300		10.0	9.1
350		10.0	8.5
400		10.0	7.9
450		9.3	7.2
500		8.7	6.6

### BE □ HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク						
	100~450	500	550	600	650	700	
100	20.0	20.0	18.7	16.1	13.8	11.7	
150		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0	
200		20.0	17.4	14.8	12.5	10.4	
250		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7	
300		19.2	16.1	13.5	11.2	9.1	
350		18.6	15.5	12.9	10.6	8.5	
400		18.0	14.9	12.3	10.0	7.9	
450		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2	
500		16.7	13.6	11.0	8.7	6.6	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BF □ HB3H

	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### BF □ HB3M

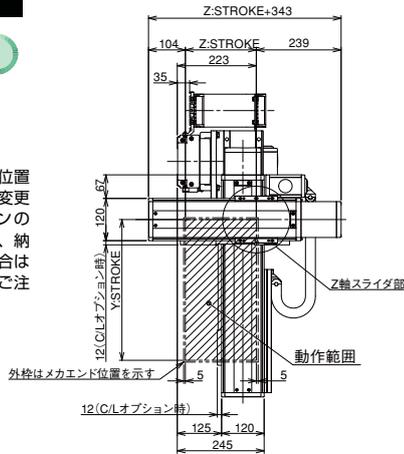
	100~500	550~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

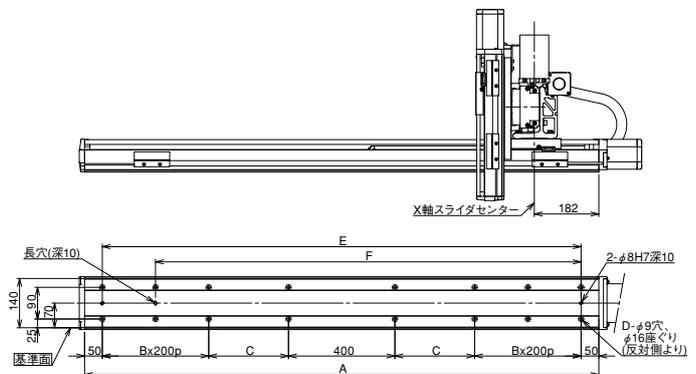
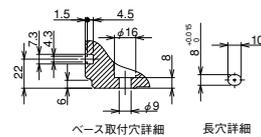
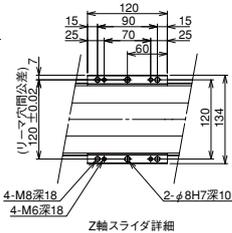
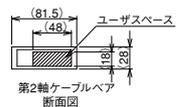
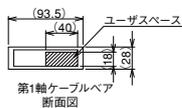
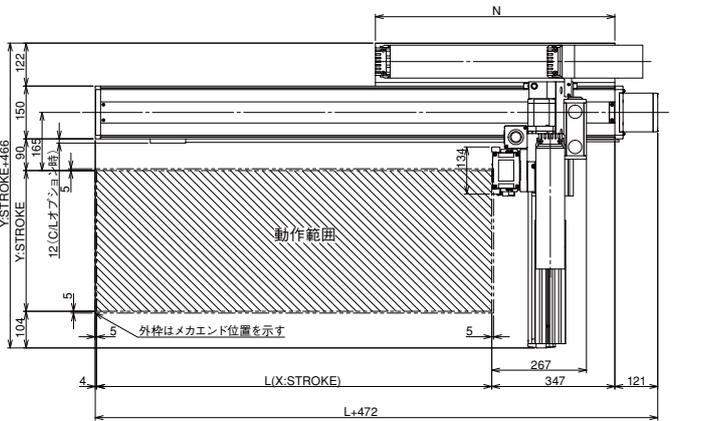
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-BK HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

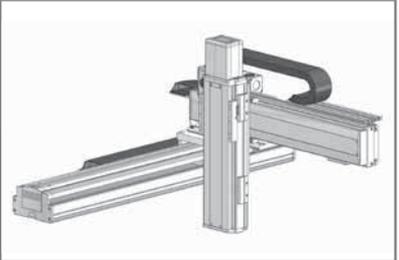
## ICSPB3-BK HB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

### 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3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 オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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:長さ指定	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様			130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	70:700mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)			

※自立ケーブル仕様の場合は ※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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BK1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BK1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BK2HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BK2HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BK3HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BK3HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BK4HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BK4HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

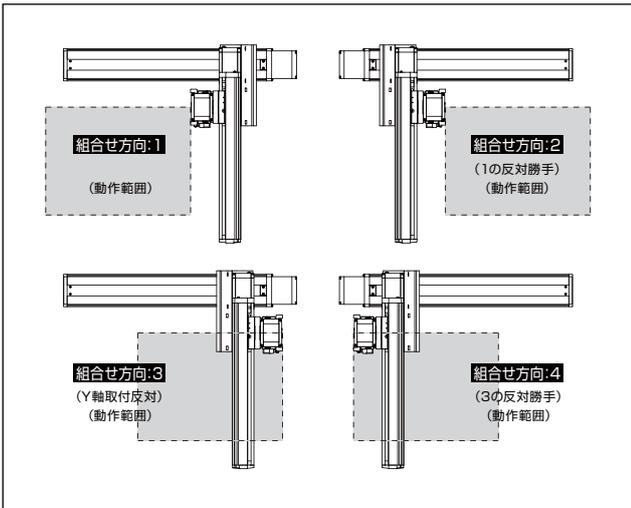
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

#### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

#### XY組合せ方向



#### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	—
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H), 10mm(M)

#### 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	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)	
Z 軸	ISB〔ISPB〕-MXM-□-200-20/10-(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。



注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。  
 (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。  
 (注 3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸/Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。  
 (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BK □ HB3 □

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**■ BK □ HB3H**

		Y軸ストローク	
		100 ~ 700	
Z軸ストローク	100	10.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		

**■ BK □ HB3M**

		Y軸ストローク									
		100 ~ 300	350	400	450	500	550	600	650	700	
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	
	150		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.2	18.4	17.6	
	200		20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.7	17.8	17.1	
	250		20.0	20.0	20.0	19.7	18.8	18.0	17.2	16.4	
	300		20.0	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9	
	350		20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3	
	400		20.0	19.8	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	
	450		19.9	19.1	18.3	17.4	16.6	15.8	14.9	14.2	
	500		19.4	18.6	17.7	16.9	16.0	15.3	14.4	13.6	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**■ BK □ HB3H**

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	2400		1840	1530	1290	1100	880	
Y軸	2400		-					
Z軸	1200	-						

**■ BK □ HB3M**

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	2400		1840	1530	1290	1100	880	
Y軸	2400		-					
Z軸	600	-						

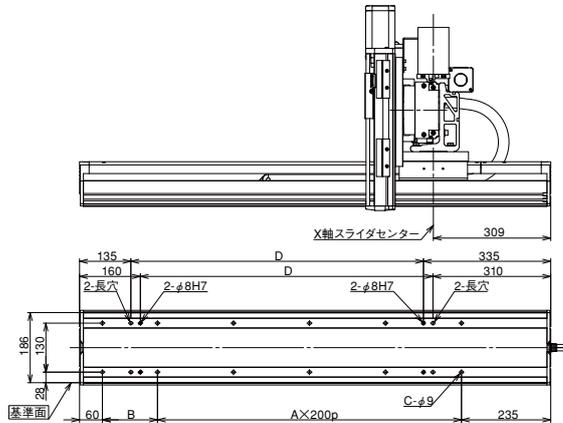
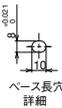
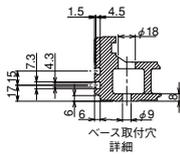
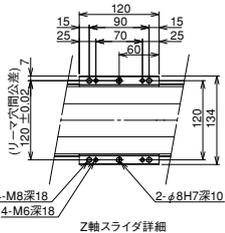
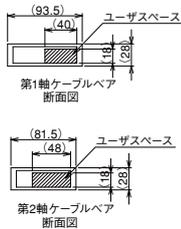
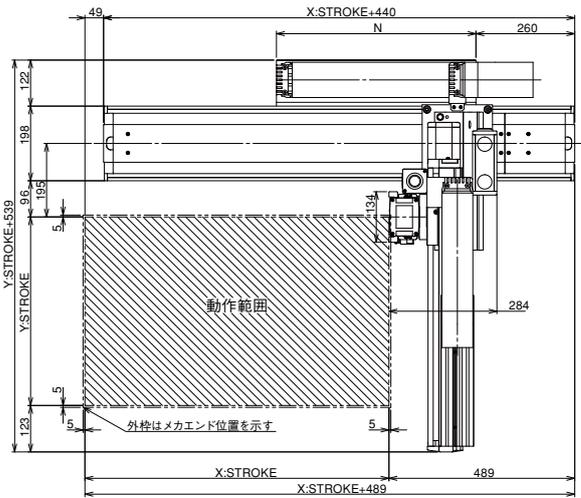
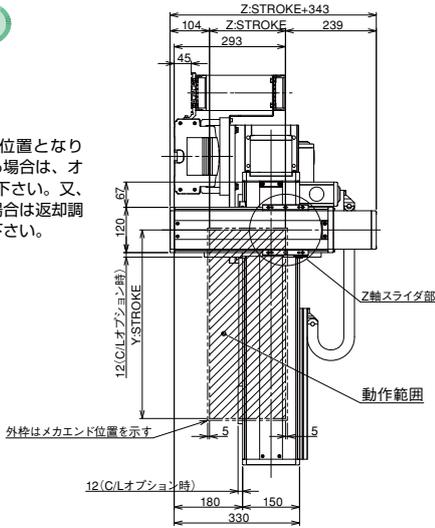
**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

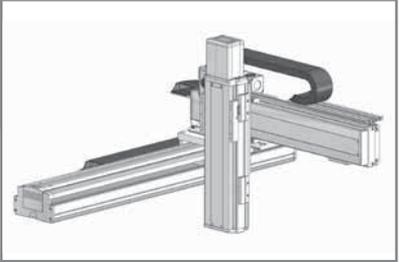
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	-	-	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

# ICSB3-BK □ HB4H 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BK □ HB4H 高精度仕様



■型式項目 □ - BK □ HB4H - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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: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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BK1HB4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BK2HB4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BK3HB4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BK4HB4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩

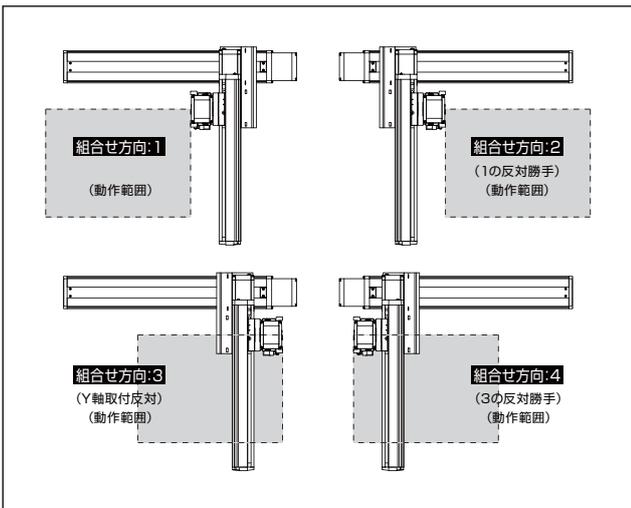
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

**⚠️注意**

(注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度はX軸が0.3G、Y軸/Z軸が0.4Gです。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。  
 (注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

# ICSB3 [ICSPB3] -BK □ HB4H

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### ■ BK □ HB4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	15.7	14.9
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	14.9	14.1
200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	14.0	13.3
250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.9	14.1	13.2	12.5
300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	12.5	11.7
350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	11.7	10.9
400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2
450	19.1	18.5	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2	9.4
500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	9.4	8.6

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BK □ HB4H

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	2400		1840	1530	1290	1100	880	
Y軸	2400							
Z軸	1200	-						

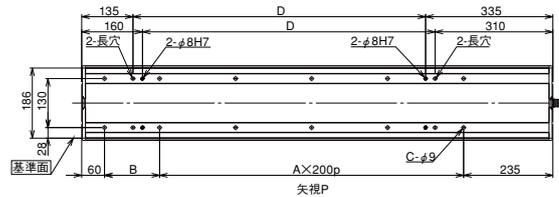
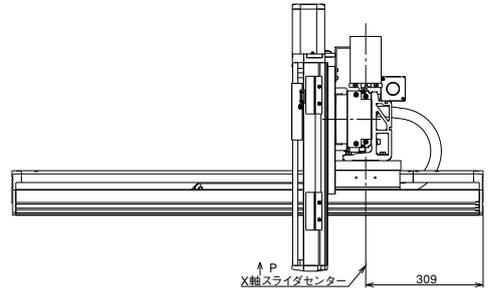
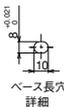
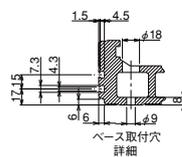
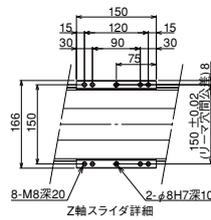
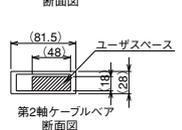
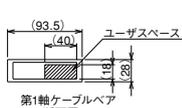
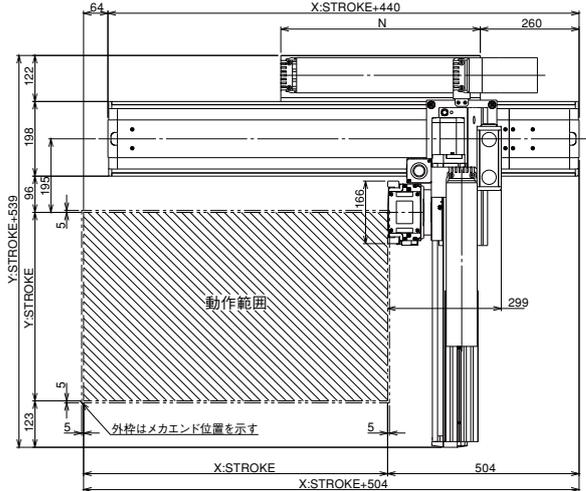
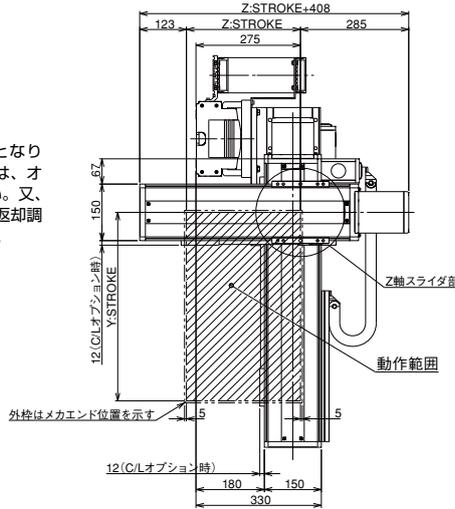
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	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

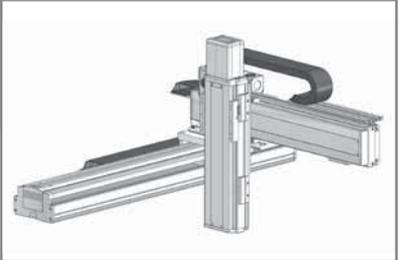
# ICSB3-BK □ MB3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BK □ MB3M 高精度仕様

■型式項目 □ - BK □ MB3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)* (50mm毎)	下記 オプション表参照	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。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3] -BK1 MB3M- [1] - [2] [3] - [4] [5] - [6] [7] - [8] - [9] - [10]
2	M	ICSB3 [ICSPB3] -BK2 MB3M- [1] - [2] [3] - [4] [5] - [6] [7] - [8] - [9] - [10]
3	M	ICSB3 [ICSPB3] -BK3 MB3M- [1] - [2] [3] - [4] [5] - [6] [7] - [8] - [9] - [10]
4	M	ICSB3 [ICSPB3] -BK4 MB3M- [1] - [2] [3] - [4] [5] - [6] [7] - [8] - [9] - [10]

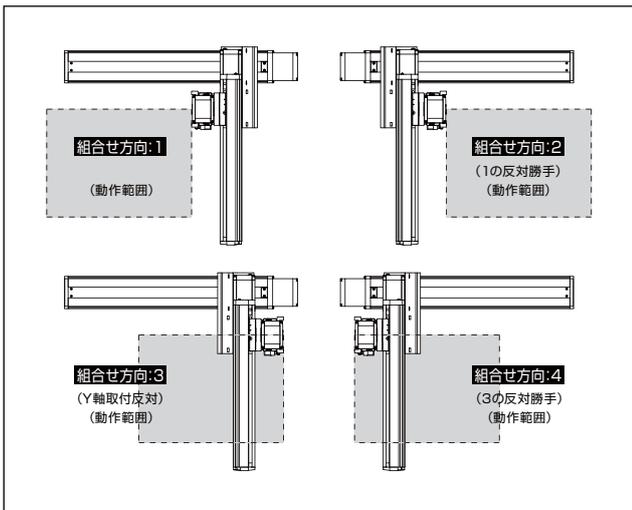
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の [1] ~ [10] の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm [X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

⚠️ 注意	(注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
	(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
	(注3) 定格加速度はX軸が0.3G、Y軸/Z軸が0.4Gです。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
	(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BK □ MB3M

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### ■ BK □ MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~650	700
100	20.0	20.0
150		20.0
200		20.0
250		20.0
300		20.0
350		19.4
400		18.8
450		18.1
500		17.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BK □ MB3M

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	475
Y軸	1200							
Z軸	600							

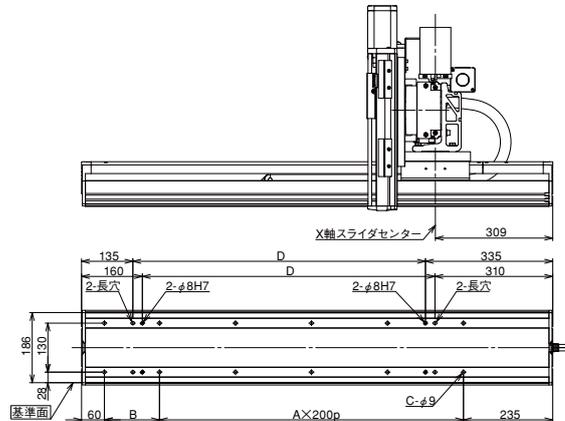
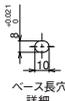
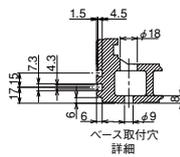
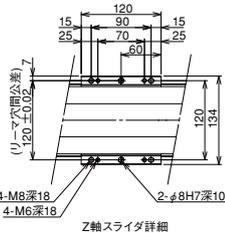
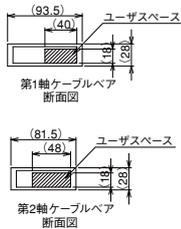
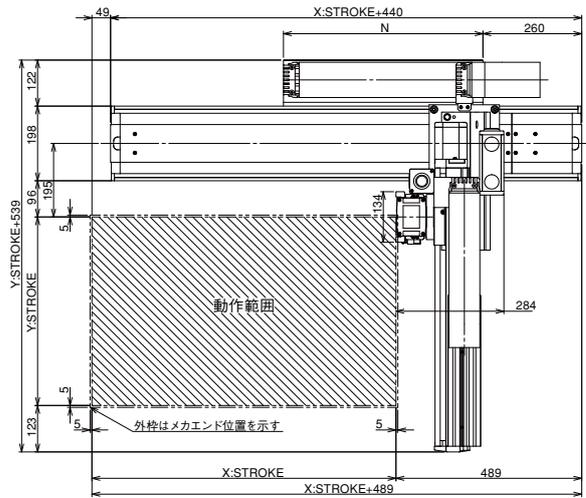
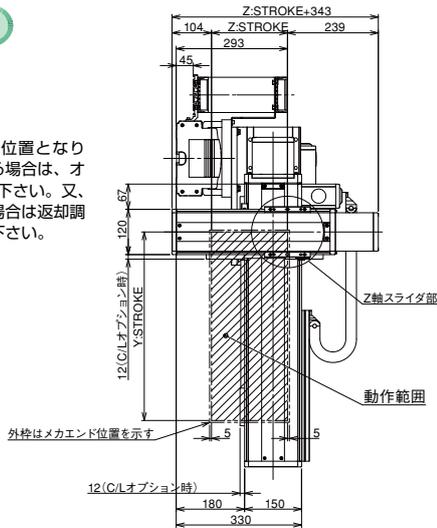
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

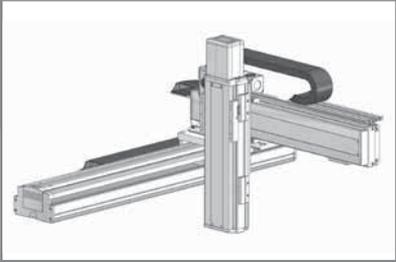
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	-	-	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

# ICSB3-BK □ MB4M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BK □ MB4M 高精度仕様



■型式項目 □ - BK □ MB4M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3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 オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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:長さ指定	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様			130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	70:700mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)			

※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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BK1MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BK2MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BK3MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BK4MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

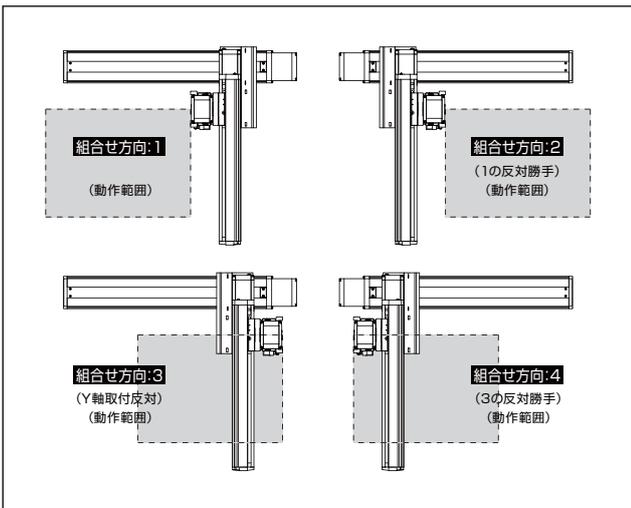
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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。

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

⚠️ 注意	(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
	(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注 3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸/Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
	(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BK □ MB4M

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

■ BK □ MB4M

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	36.4	35.8	35.3	34.8	34.3	33.8	33.3	32.7	32.2	28.6	24.9	21.6	18.6
	150	35.5	34.9	34.4	33.9	33.4	32.9	32.4	31.8	31.3	27.7	24.0	20.7	17.7
	200	34.6	34.0	33.5	33.0	32.5	32.0	31.5	30.9	30.4	26.8	23.1	19.8	16.8
	250	33.7	33.1	32.6	32.1	31.6	31.1	30.6	30.0	29.5	25.9	22.2	18.9	15.9
	300	32.9	32.3	31.8	31.3	30.8	30.3	29.8	29.2	28.7	25.1	21.4	18.1	15.1
	350	32.0	31.4	30.9	30.4	29.9	29.4	28.9	28.3	27.8	24.2	20.5	17.2	14.2
	400	31.2	30.6	30.1	29.6	29.1	28.6	28.1	27.5	27.0	23.4	19.7	16.4	13.4
450	30.3	29.7	29.2	28.7	28.2	27.7	27.2	26.6	26.1	22.5	18.8	15.5	12.5	
500	29.4	28.8	28.3	27.8	27.3	26.8	26.3	25.7	25.2	21.6	17.9	14.6	11.6	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

■ BK □ MB4M

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	475
Y軸	1200		-					
Z軸	600	-						

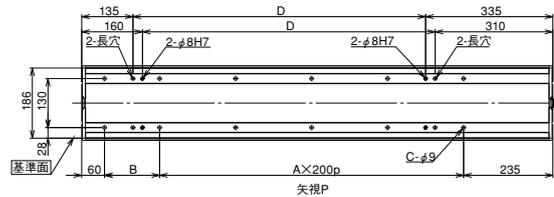
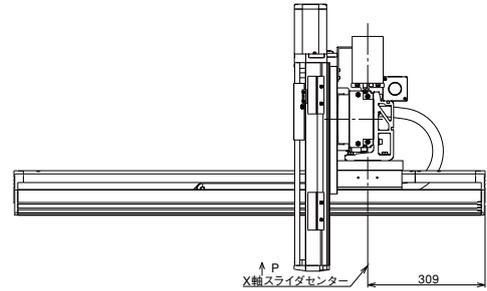
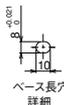
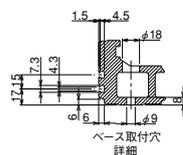
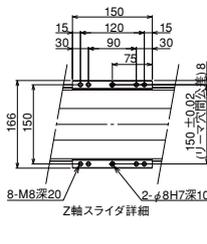
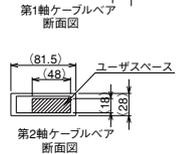
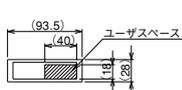
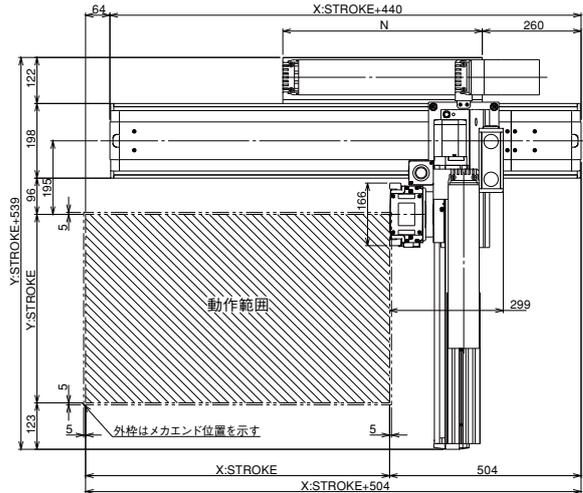
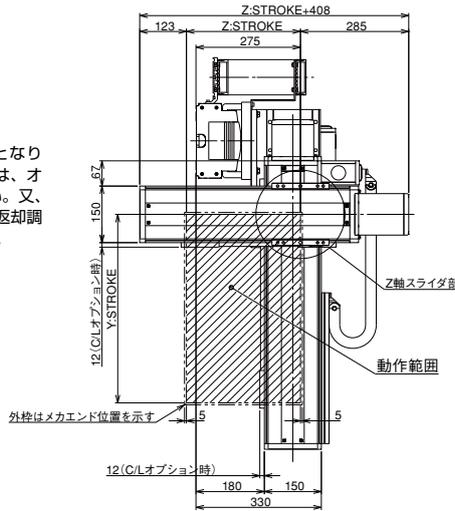
**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

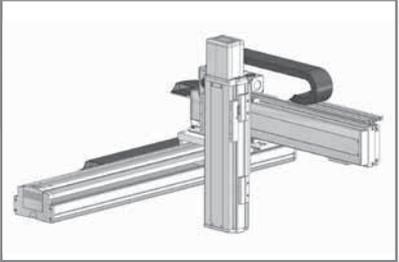
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	-	-	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

# ICSB3-BL □ HB3 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BL □ HB3 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ HB3 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 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: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。

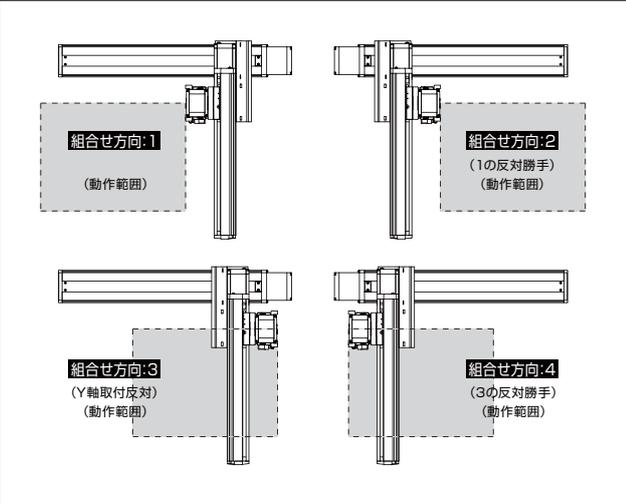
XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL2HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL2HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL3HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL3HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL4HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL4HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

### 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	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)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20/10-(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。

**⚠️注意**

(注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度はX軸が0.3G、Y軸/Z軸が0.4Gです。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。  
 (注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### ■ BL □ HB3H

Y軸ストローク	
100~700	
Z軸ストローク	10.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

### ■ BL □ HB3M

Y軸ストローク														
100~300		350	400	450	500	550	600	650	700					
Z軸ストローク	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2					
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2					
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.2	18.4	17.6					
200	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.7	17.8	17.1					
250	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.8	18.0	17.2	16.4					
300	20.0	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9						
350	20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3						
400	20.0	19.8	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8						
450	19.9	19.1	18.3	17.4	16.6	15.8	14.9	14.2						
500	19.4	18.6	17.7	16.9	16.0	15.3	14.4	13.6						

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BL □ HB3H

	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655	
Y軸	2400															
Z軸	1200															

### ■ BL □ HB3M

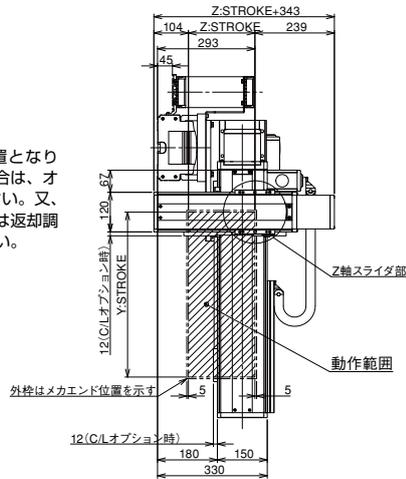
	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655	
Y軸	2400															
Z軸	600															

## 寸法図

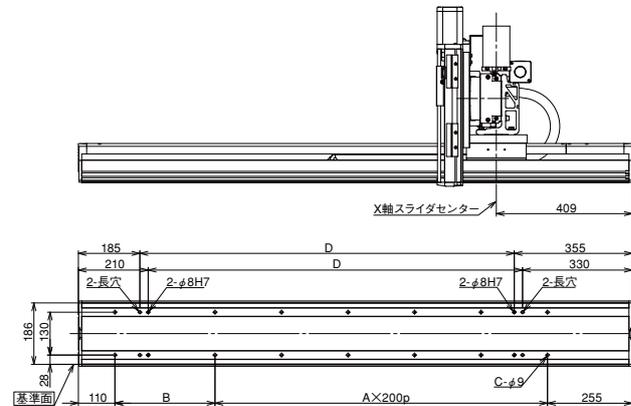
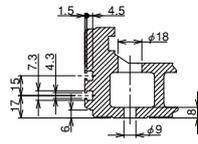
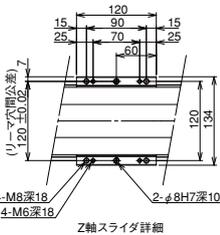
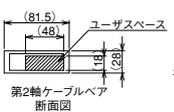
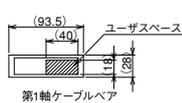
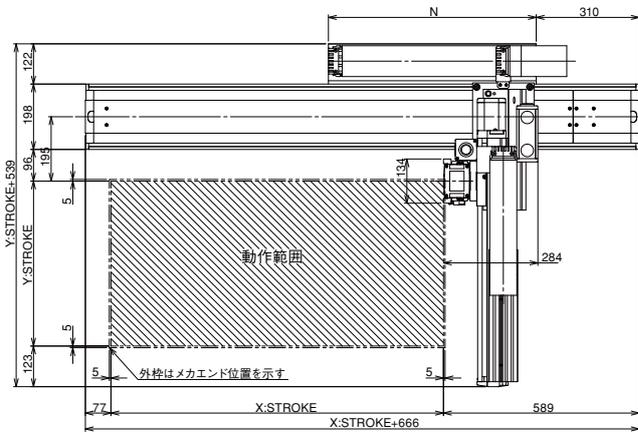
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



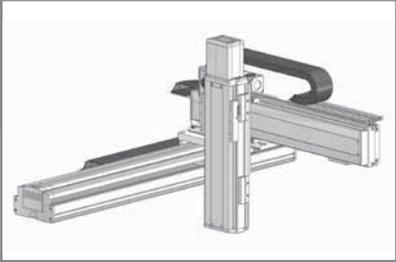
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-BL □ HB4H 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BL □ HB4H 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ HB4H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	90:900mm 250:2500mm (10mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K 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。

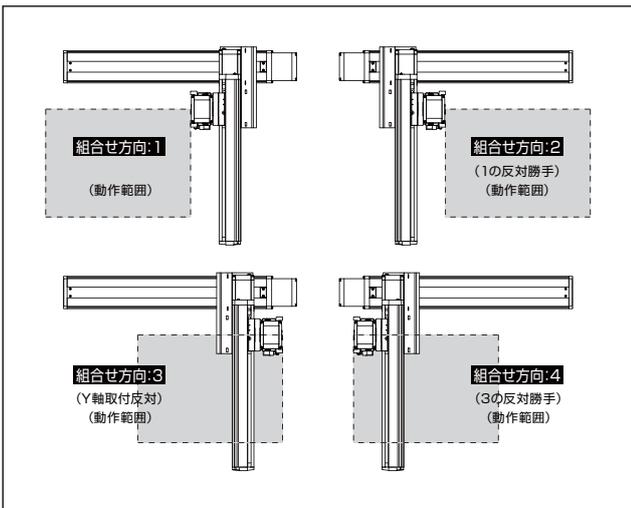
XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3] -BL1HB4H- ①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3 [ICSPB3] -BL2HB4H- ①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3 [ICSPB3] -BL3HB4H- ①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3 [ICSPB3] -BL4HB4H- ①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

⚠ 注意	(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
	(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注 3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸/Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
	(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ HB4H

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**BL □ HB4H**

Z軸ストローク	Y軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	15.7	14.9
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	14.9	14.1
200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	14.0	13.3
250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.9	14.1	13.2	12.5
300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	12.5	11.7
350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	11.7	10.9
400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2
450	19.1	18.5	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2	9.4
500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	9.4	8.6

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**BL □ HB4H**

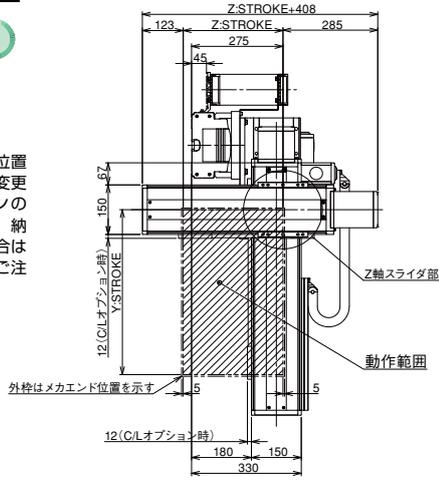
	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655
Y軸	2400	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

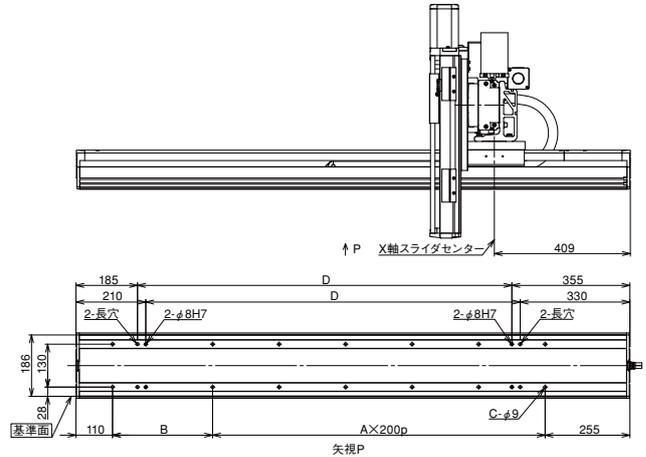
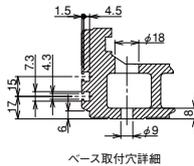
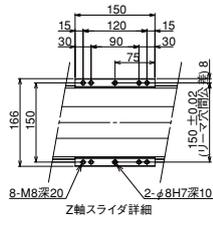
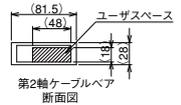
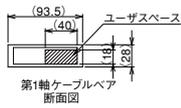
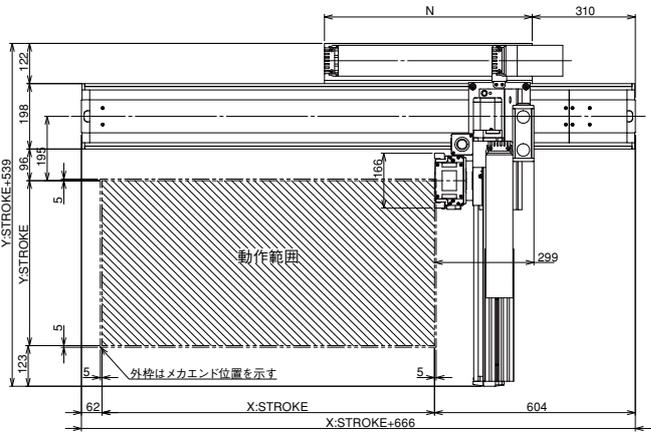
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



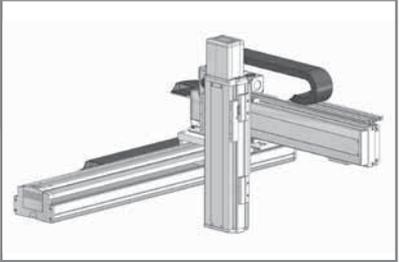
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-BL □ MB3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BL □ MB3M 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ MB3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線	
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 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

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

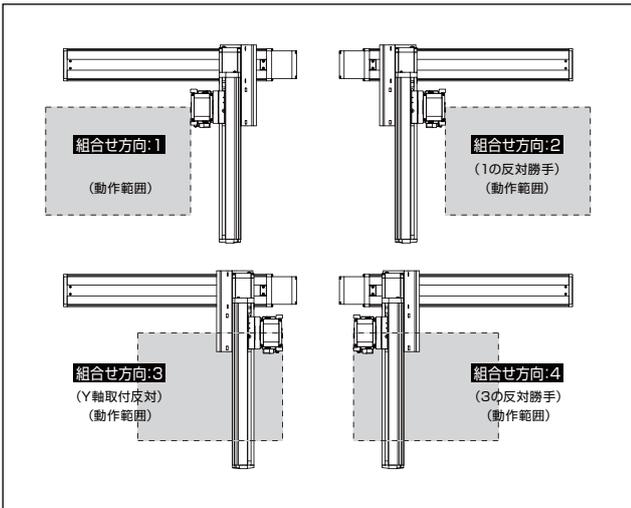
XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3] -BL1 MB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	M	ICSB3 [ICSPB3] -BL2 MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	M	ICSB3 [ICSPB3] -BL3 MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	M	ICSB3 [ICSPB3] -BL4 MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

⚠ 注意	(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
	(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注 3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸/Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
	(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ MB3M

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### BL □ MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~650	700
100	20.0	20.0
150		20.0
200		20.0
250		20.0
300		20.0
350		19.4
400		18.8
450		18.1
500		17.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BL □ MB3M

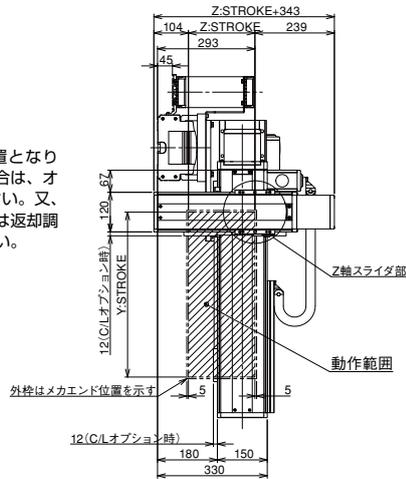
	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

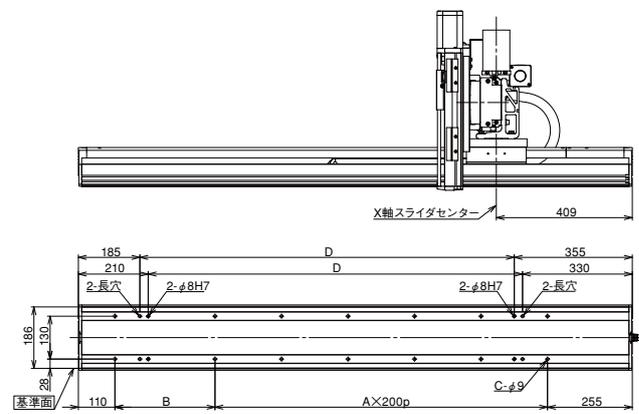
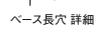
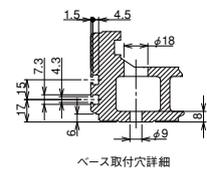
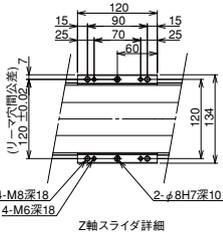
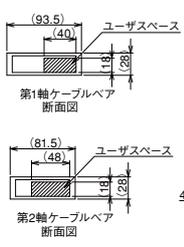
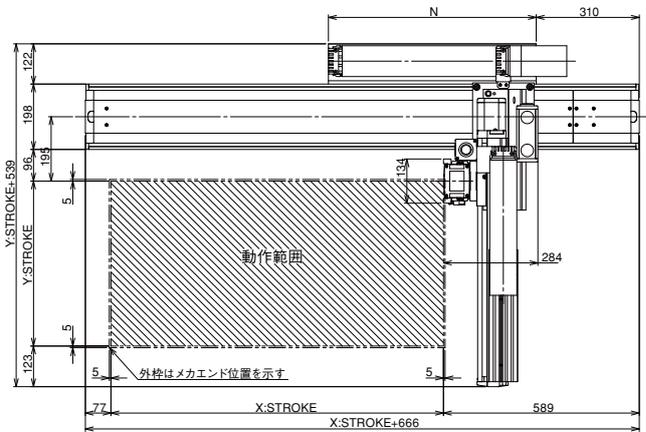
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



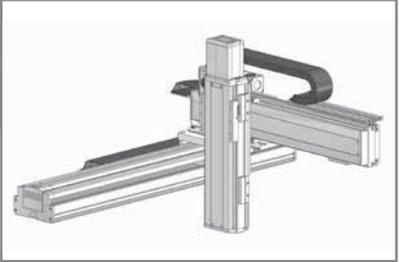
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-BL □ MB4M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BL □ MB4M 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ MB4M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K 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。

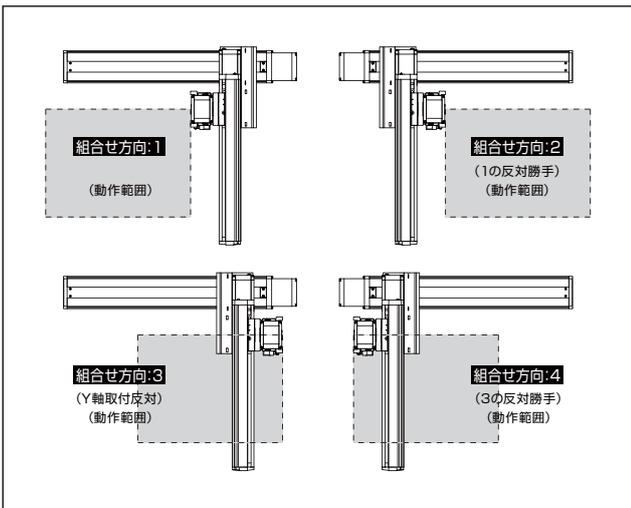
XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BL1MB4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BL2MB4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BL3MB4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BL4MB4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-ケーブルペア

### XY組合せ方向



### オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
 また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	-
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 Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
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。

### 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)	
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。

⚠️ 注意	(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
	(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注 3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸/Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
	(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ MB4M

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**BL □ MB4M**

Z軸ストローク	Y軸ストローク													
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	36.4	35.8	35.3	34.8	34.3	33.8	33.3	32.7	32.2	28.6	24.9	21.6	18.6	
150	35.5	34.9	34.4	33.9	33.4	32.9	32.4	31.8	31.3	27.7	24.0	20.7	17.7	
200	34.6	34.0	33.5	33.0	32.5	32.0	31.5	30.9	30.4	26.8	23.1	19.8	16.8	
250	33.7	33.1	32.6	32.1	31.6	31.1	30.6	30.0	29.5	25.9	22.2	18.9	15.9	
300	32.9	32.3	31.8	31.3	30.8	30.3	29.8	29.2	28.7	25.1	21.4	18.1	15.1	
350	32.0	31.4	30.9	30.4	29.9	29.4	28.9	28.3	27.8	24.2	20.5	17.2	14.2	
400	31.2	30.6	30.1	29.6	29.1	28.6	28.1	27.5	27.0	23.4	19.7	16.4	13.4	
450	30.3	29.7	29.2	28.7	28.2	27.7	27.2	26.6	26.1	22.5	18.8	15.5	12.5	
500	29.4	28.8	28.3	27.8	27.3	26.8	26.3	25.7	25.2	21.6	17.9	14.6	11.6	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

**BL □ MB4M**

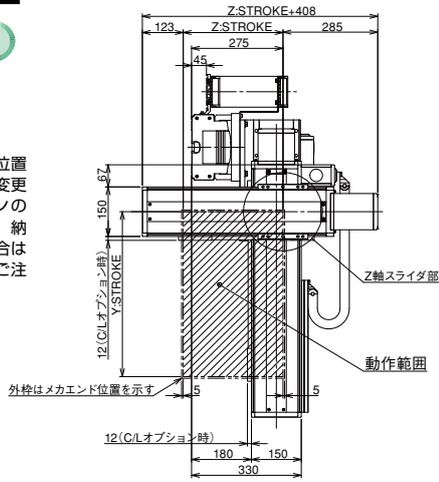
	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

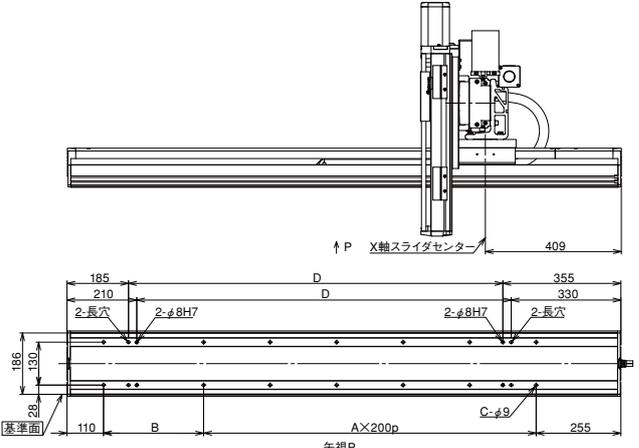
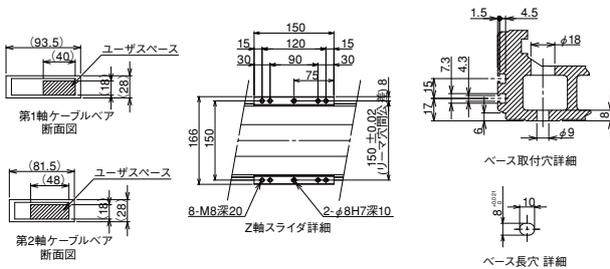
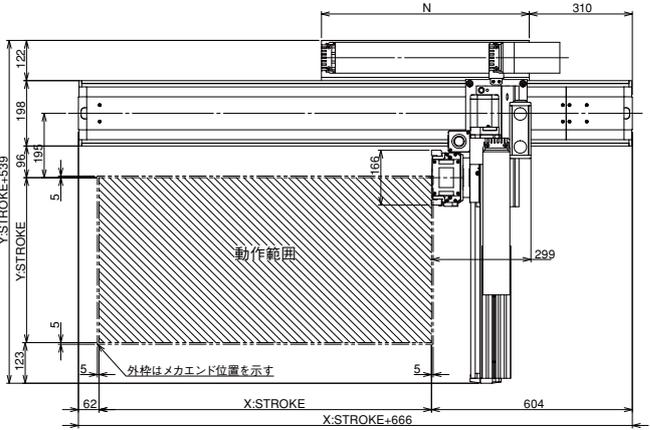
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

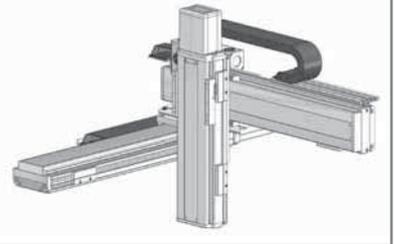
# ICSB3-BM □ HB4H 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BM □ HB4H 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BM □ HB4H - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	下記 10:100mm オプション表 70:700mm 参照 (50mm毎)	下記 10:100mm オプション表 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

※150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※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 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3] -BM1HB4H- [1]-[2][3]-[4][5]-[6][7]-[8]-[9]-[10]
2	H	ICSB3 [ICSPB3] -BM2HB4H- [1]-[2][3]-[4][5]-[6][7]-[8]-[9]-[10]
3	H	ICSB3 [ICSPB3] -BM3HB4H- [1]-[2][3]-[4][5]-[6][7]-[8]-[9]-[10]
4	H	ICSB3 [ICSPB3] -BM4HB4H- [1]-[2][3]-[4][5]-[6][7]-[8]-[9]-[10]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の [1]~[10] の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	X軸 ±0.005mm Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.005mm Y軸/Z軸 ±0.005mm】
ロストモーション	X軸 ±0.02mm以下 Y軸/Z軸 ±0.05mm以下 【X軸 ±0.02mm以下 Y軸/Z軸 ±0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm
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。

### 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)	
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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BM □ HB4H

## 可搬質量(kg) (注3)

※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

### ■ BL □ HB4H

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	15.7	13.0
	150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	14.8	12.1
	200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	13.9	11.2
	250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.9	14.1	13.0	10.3
	300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	12.2	9.5
	350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	11.3	8.6
	400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	10.5	7.8
	450	19.1	18.5	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	9.6	6.9
	500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	8.7	6.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BM □ HB4H

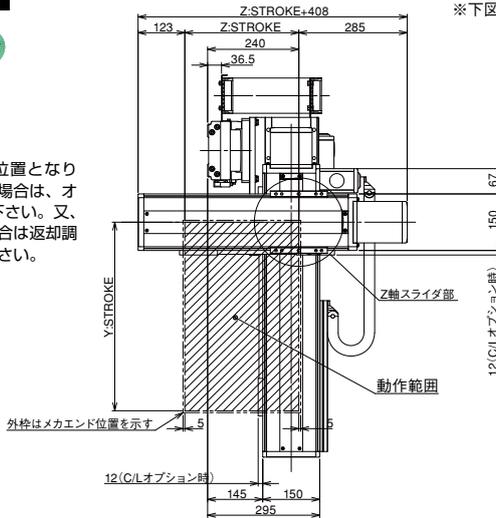
	100~500	550~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1400	1500
X軸	2500		2320		1950	1660	1440	1250	1100
Y軸	2400								
Z軸	1200								

## 寸法図

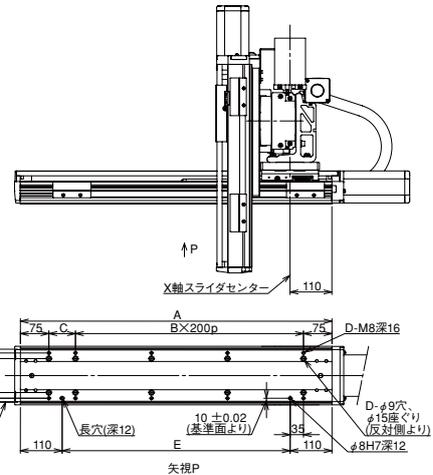
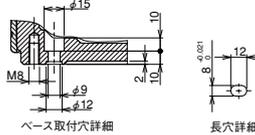
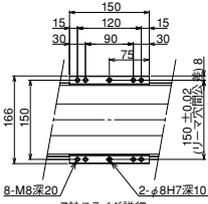
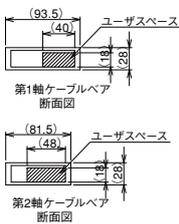
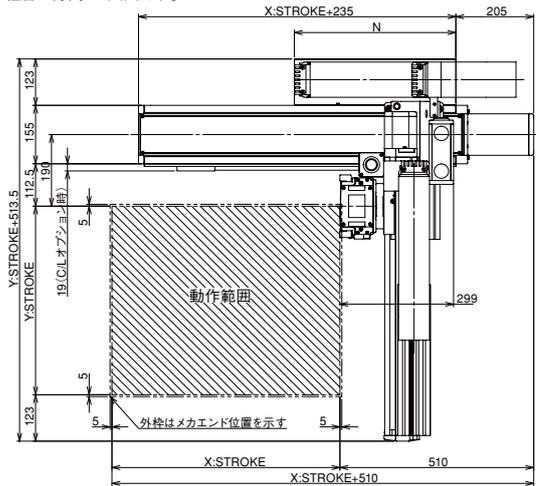
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



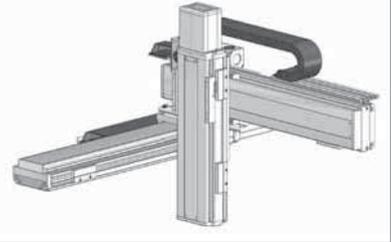
※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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	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	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

# ICSB3-BM □ MB4M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPB3-BM □ MB4M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BM □ MB4M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	10:100mm	下記オプション表参照	10:100mm	下記オプション表参照	3L:3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	I:インクリメンタル仕様	150:1500mm (100:1000mm)※	70:700mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	5L:5m □L:長さ指定	

※150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※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 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3] -BM1MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
2	M	ICSB3 [ICSPB3] -BM2MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
3	M	ICSB3 [ICSPB3] -BM3MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
4	M	ICSB3 [ICSPB3] -BM4MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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 ±0.005mm Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.005mm Y軸/Z軸 ±0.005mm】
ロストモーション	X軸 ±0.02mm以下 Y軸/Z軸 ±0.05mm以下 【X軸 ±0.02mm以下 Y軸/Z軸 ±0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm
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。

### 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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BM □ MB4M

**可搬質量(kg) (注3)** ※可搬質量は定格加速度で動作した場合です。

**■ BM □ MB4M**

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	33.1	32.6	32.0	31.5	31.0	30.5	30.0	29.4	25.8	22.0	18.7	15.7	13.0
	150	32.2	31.7	31.1	30.6	30.1	29.6	29.1	28.5	24.9	21.1	17.8	14.8	12.1
	200	31.3	30.8	30.2	29.7	29.2	28.7	28.2	27.6	24.0	20.2	16.9	13.9	11.2
	250	30.4	29.9	29.3	28.8	28.3	27.8	27.3	26.7	23.1	19.3	16.0	13.0	10.3
	300	29.6	29.1	28.5	28.0	27.5	27.0	26.5	25.9	22.3	18.5	15.2	12.2	9.5
	350	28.7	28.2	27.6	27.1	26.6	26.1	25.6	25.0	21.4	17.6	14.3	11.3	8.6
	400	27.9	27.4	26.8	26.3	25.8	25.3	24.8	24.2	20.6	16.8	13.5	10.5	7.8
	450	27.0	26.5	25.9	25.4	24.9	24.4	23.9	23.3	19.7	15.9	12.6	9.6	6.9
	500	26.1	25.6	25.0	24.5	24.0	23.5	23.0	22.4	18.8	15.0	11.7	8.7	6.0

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

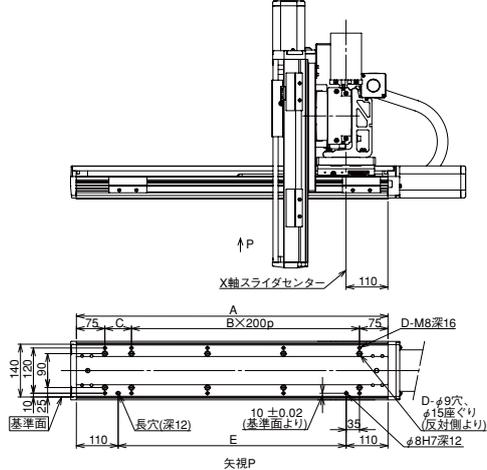
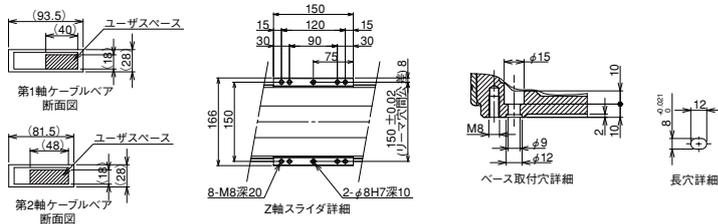
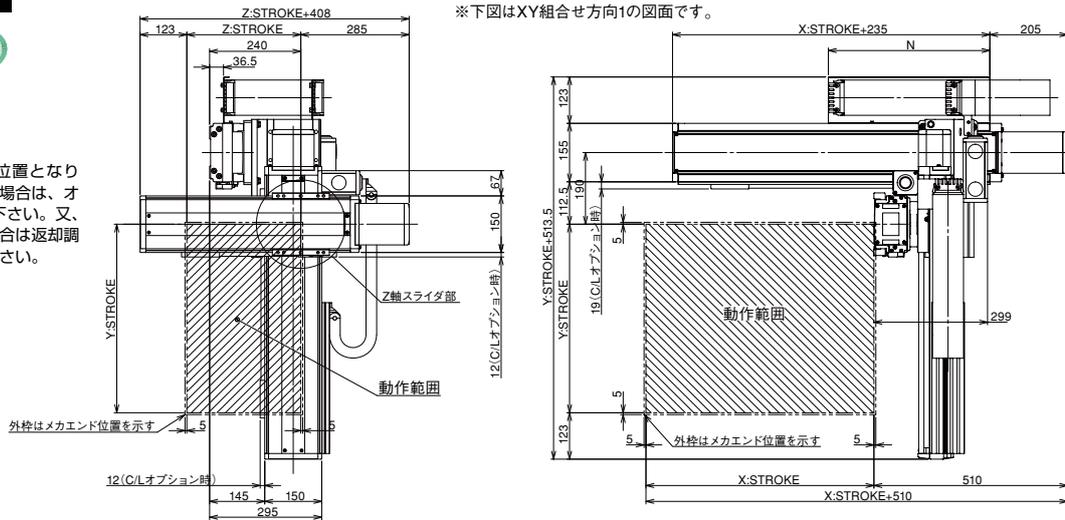
**■ BM □ MB4M**

	100~500	550~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1400	1500
X軸	1250								
Y軸	1200								
Z軸	600								

**寸法図**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
2次元CAD RoHS

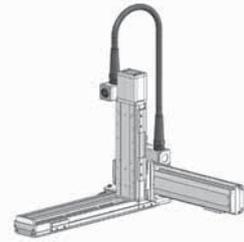
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	6	7	7	7	
C	170	220	270	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	
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	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	

# ICSB3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BA□MS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 90:900mm (70:700mm)* (50mm毎)*	10:100mm オプション表 40:400mm (50mm毎)	10:100mm オプション表 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

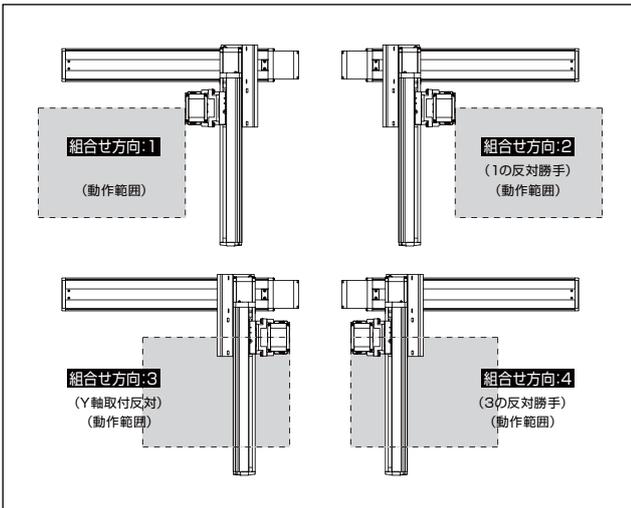
\* 自立ケーブル仕様の場合

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BA1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BA2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BA3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BA4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BA4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル

\* 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/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BA □ MS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ BA □ MS1M		Y軸ストローク 100~400
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

■ BA □ MS1L		Y軸ストローク						
Z軸ストローク		100	150	200	250	300	350	400
100		11.3	11.3	11.3	11.2	8.9	7.0	5.5
150		10.3	10.1	9.8	9.6	8.5	6.6	5.1
200		9.0	8.8	8.5	8.3	8.1	6.2	4.7
250		7.9	7.7	7.5	7.3	7.1	5.8	4.3
300		7.0	6.8	6.6	6.4	6.3	5.5	4.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ BA □ MS1M		100~300	350~400	450~600	650~700	750~800	850~900
X軸		480			330	260	210
Y軸		480					
Z軸		480					

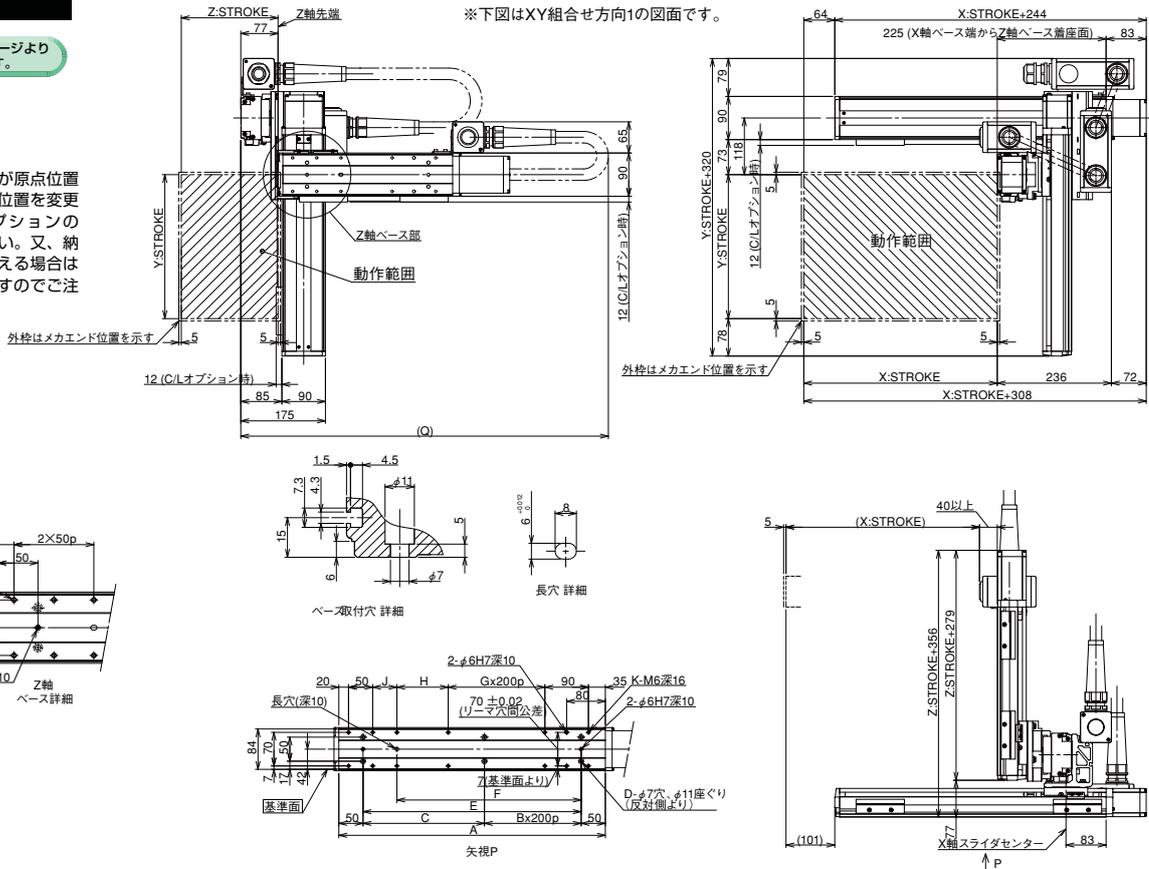
■ BA □ MS1L		100~300	350~400	450~600	650~700	750~800	850~900
X軸		480			330	260	210
Y軸		480					
Z軸		240					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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

## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100		650	700	700	750	750	750	800
150		700	750	750	800	800	800	850
200		750	800	800	850	850	850	900
250		800	850	850	900	900	900	950
300		850	900	900	950	950	950	1000

# ICSB3-BB □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BB □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BB □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

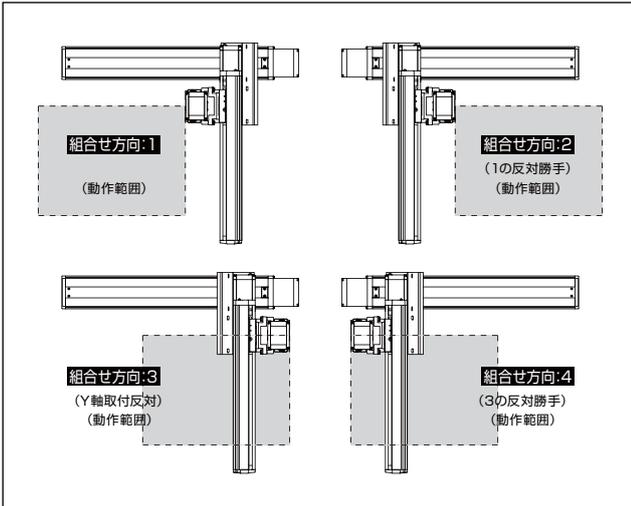
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内記号説明参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BB1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BB2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BB3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BB4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BB □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BB □ HS1M

		Y軸ストローク 100~400
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

### ■ BB □ HS1L

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	8.1	8.0	8.0	8.0	8.0	7.9	7.9
	150	7.7	7.7	7.7	7.6	7.6	7.6	7.6
	200	7.3	7.3	7.3	7.3	7.2	7.2	7.2
	250	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
	300	6.7	6.7	6.7	6.6	6.6	6.6	6.6

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BB □ HS1M

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960		-				
Z軸	480	-					

### ■ BB □ HS1L

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960		-				
Z軸	240	-					

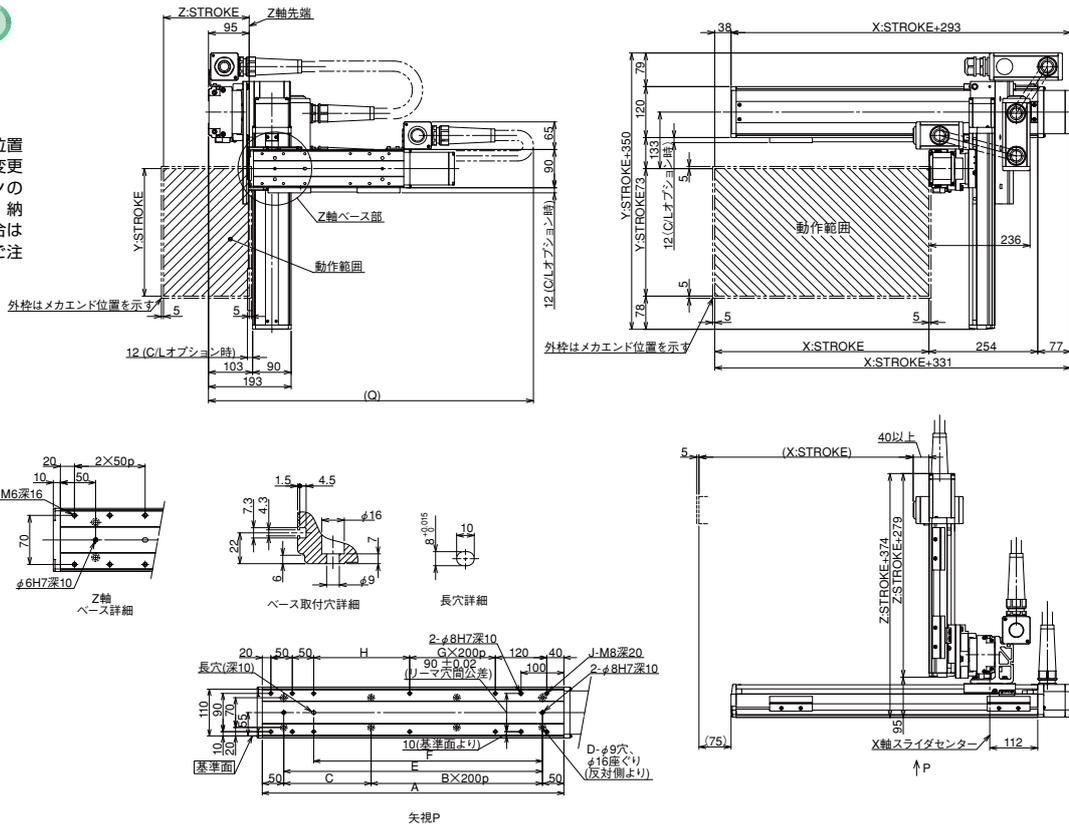
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	700	700	700	750	750	800	800	800
150	750	750	750	800	800	850	850	
200	800	800	800	850	850	900	900	
250	850	850	850	900	900	950	950	
300	900	900	900	950	950	1000	1000	

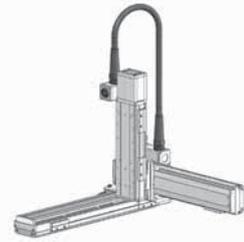
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

# ICSB3-BB MS1 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

# ICSPB3-BB MS1 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BB □ MS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照 100:1000mm (50mm毎)	10:100mm オプション表参照 40:400mm (50mm毎)	10:100mm オプション表参照 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

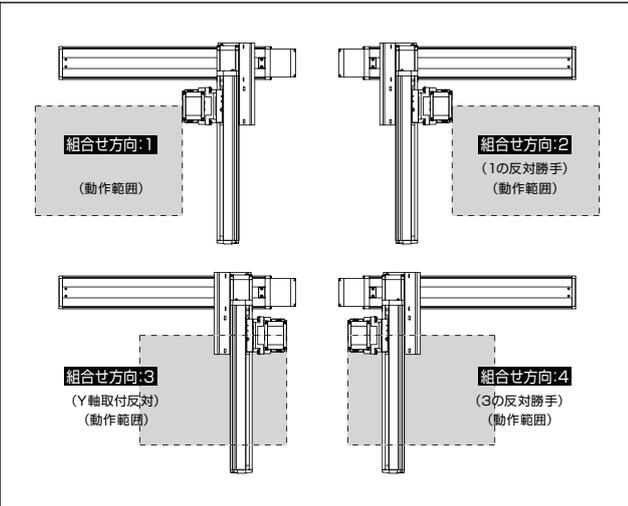


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BB1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BB2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BB3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BB4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BB4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BB □ MS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク 100~400
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

		Y軸ストローク 100~400
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480		-				
Z軸	480	-					

	100~300	350~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480		-				
Z軸	240	-					

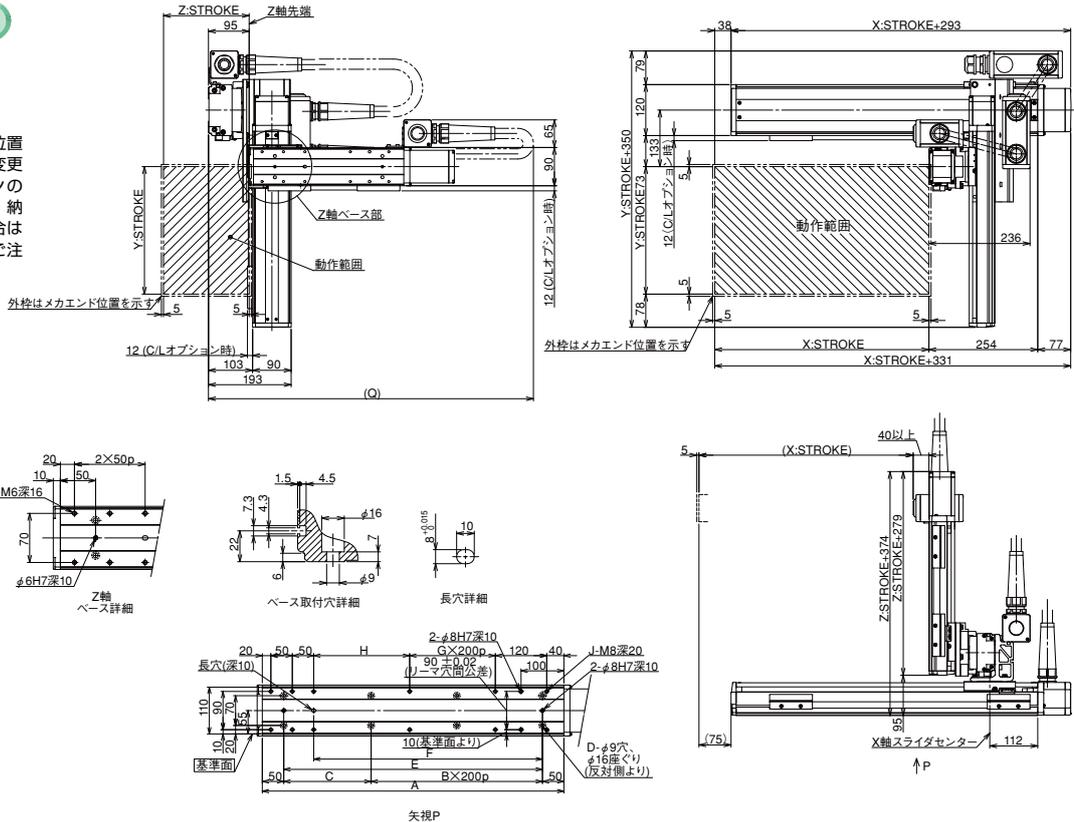
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



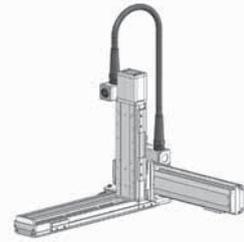
## Q寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	700	700	700	750	750	800	800	800
150	750	750	750	800	800	850	850	
200	800	800	800	850	850	900	900	
250	850	850	850	900	900	950	950	
300	900	900	900	950	950	1000	1000	

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
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	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

# ICSB3-BC□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BC□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BC□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

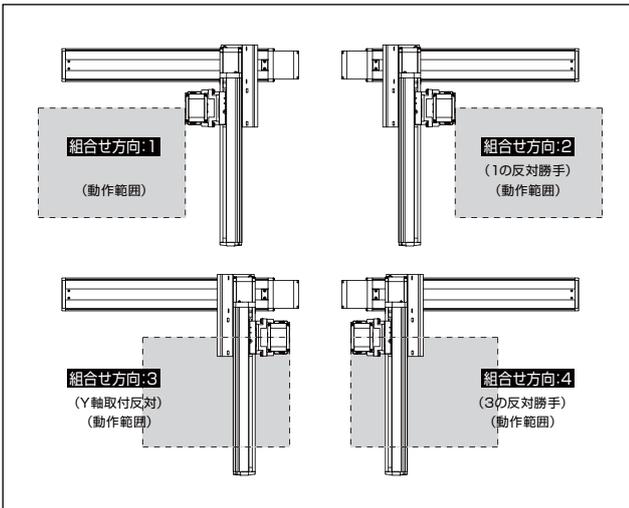
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 100:1000mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 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。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BC1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BC2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BC3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BC4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BC4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BC □ HS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100~400	
	100	150
100	4.3	3.9
150	3.9	3.5
200	3.5	3.1
250	3.1	2.8
300	2.8	2.4
350	2.4	2.1
400	2.1	

### ■ BC □ HS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100~400	
	100	150
100	11.3	10.9
150	10.9	10.5
200	10.5	10.1
250	10.1	9.8
300	9.8	9.4
350	9.4	9.1
400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BC □ HS1M

	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	480						

### ■ BC □ HS1L

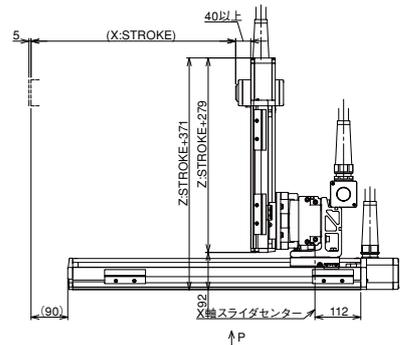
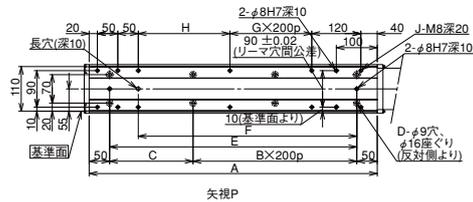
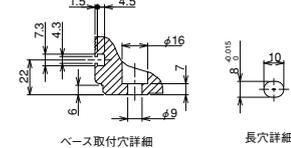
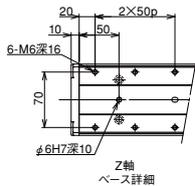
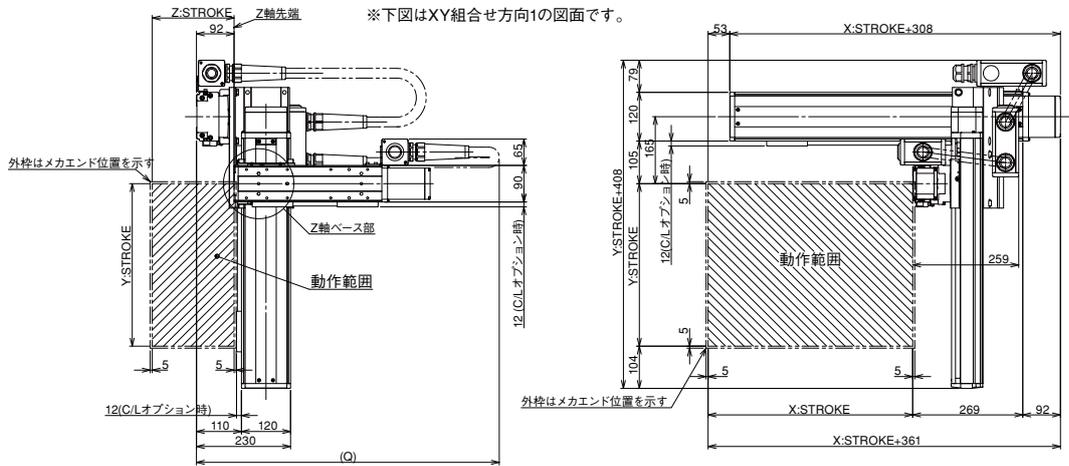
	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200						
Z軸	240						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	700	700	750	750	800	800	800	800	850	850
150	750	750	800	800	850	850	850	850	900	900
200	800	800	850	850	900	900	900	900	950	950
250	850	850	900	900	950	950	950	950	1000	1000
300	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000	1050	1050
350	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1050	1100	1100
400	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100	1150	1150

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	2	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

# ICSB3-BC □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BC □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BC □ HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

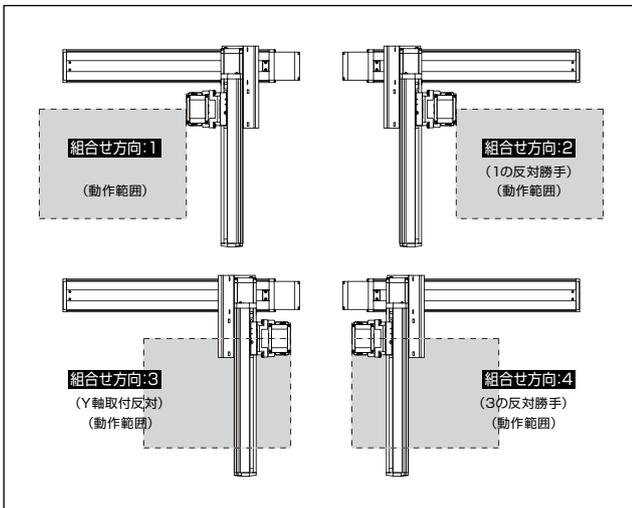
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 100:1000mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

### 型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC1HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
2	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC2HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
3	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC3HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
4	M	ICSB3 [ICSPB3] -BC4HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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]-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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### BC □ HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	13.2	13.2	13.1	13.1	13.1	13.1	13.1	11.6	9.3
150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6
200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3
300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
350	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1
400	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BC □ HS3M

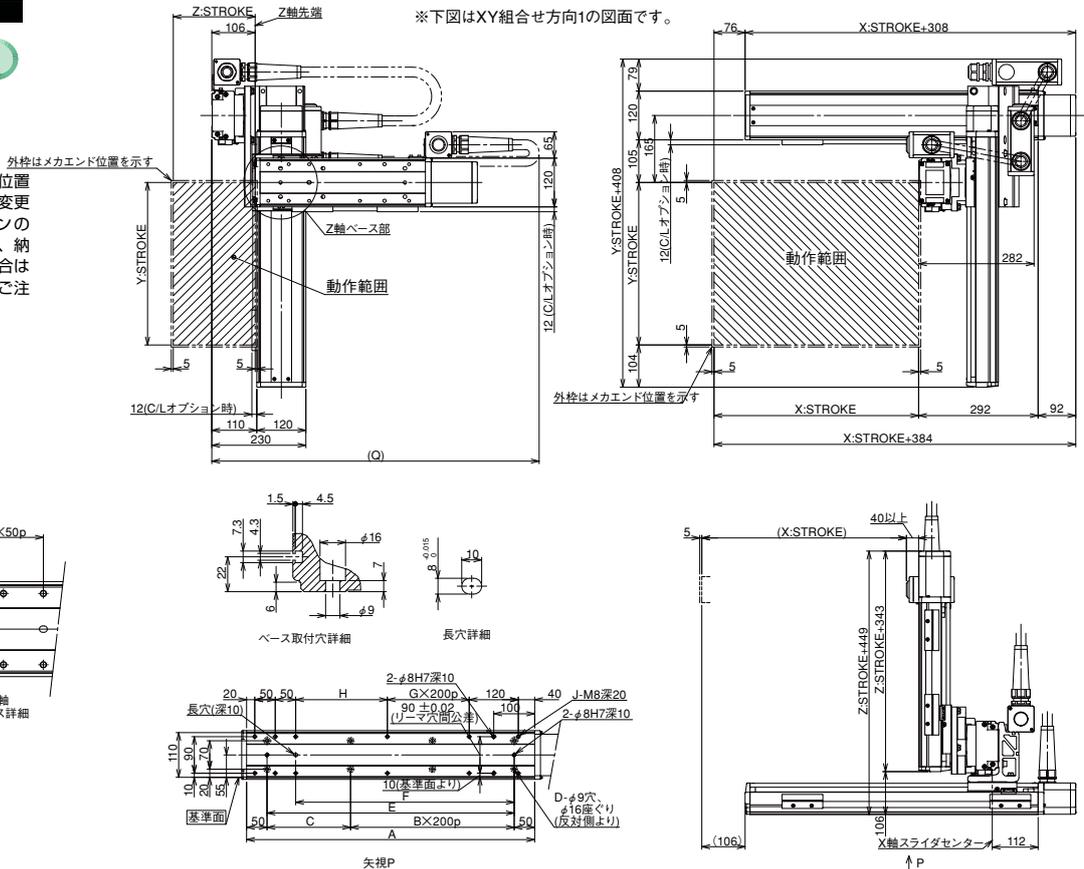
	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	600						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



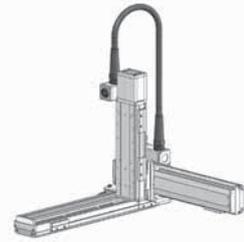
## Q 寸法

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

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
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	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

# ICSB3-BC MS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BC MS3M 高精度仕様



■型式項目 □ - BC □ MS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

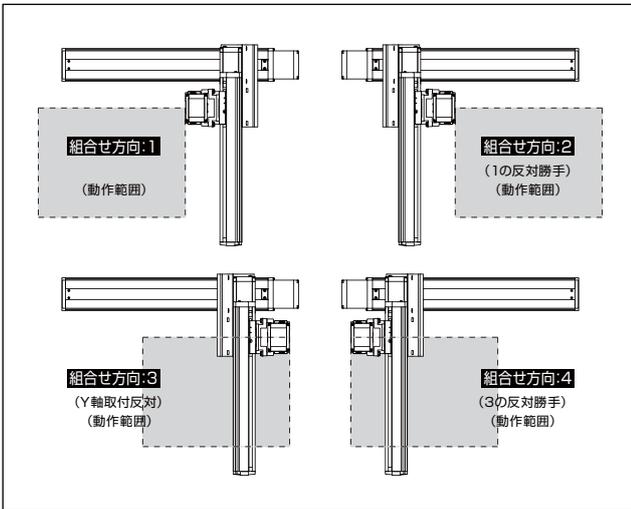
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内記号説明参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BC1MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BC2MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BC3MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BC4MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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]-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)	
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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BC □ MS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### BC □ MS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク		
	100~400	450	500
100	14.3	11.6	9.3
150	13.6	10.9	8.6
200	13.0	10.3	8.0
250	12.3	9.6	7.3
300	11.7	9.0	6.7
350	11.1	8.4	6.1
400	10.5	7.8	5.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BC □ MS3M

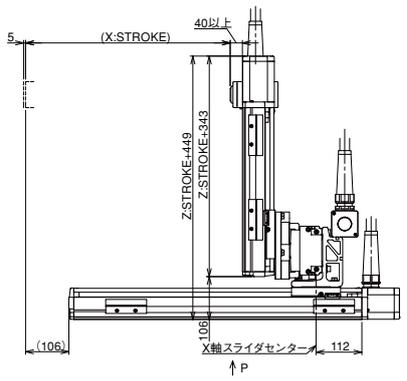
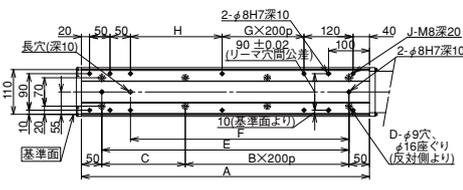
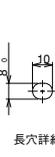
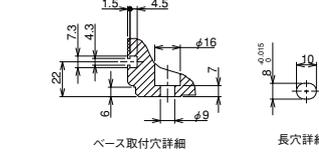
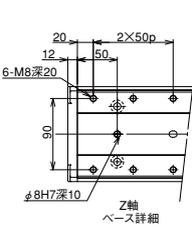
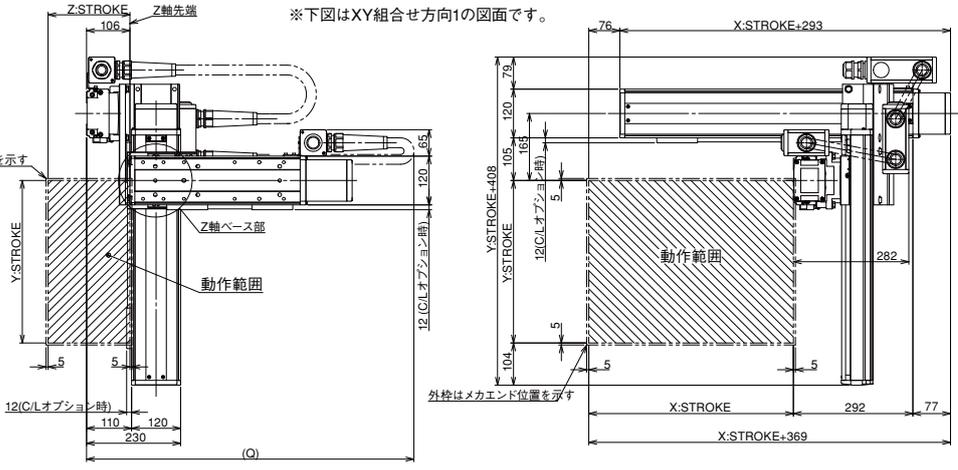
	100~400	450~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600		-				
Z軸	600	-					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



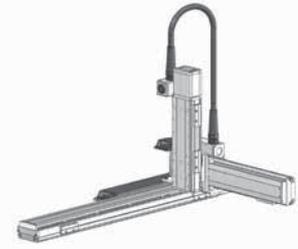
## Q 寸法

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

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	10	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	2	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

# ICSB3-BD □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BD □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BD □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

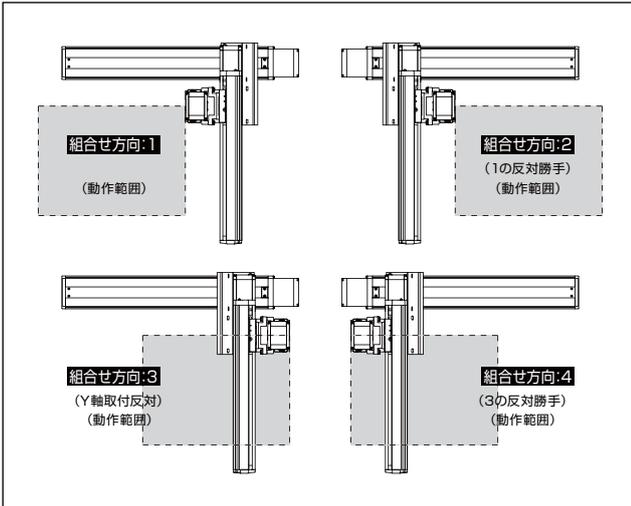
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内記号説明参照

### 型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BD1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BD2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BD3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BD4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BD4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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]-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BD □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BD □ HS1M

		Y軸ストローク 100~700	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

### ■ BD □ HS1L

		Y軸ストローク 100~700	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BD □ HS1M

	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200											
Z軸	480											

### ■ BD □ HS1L

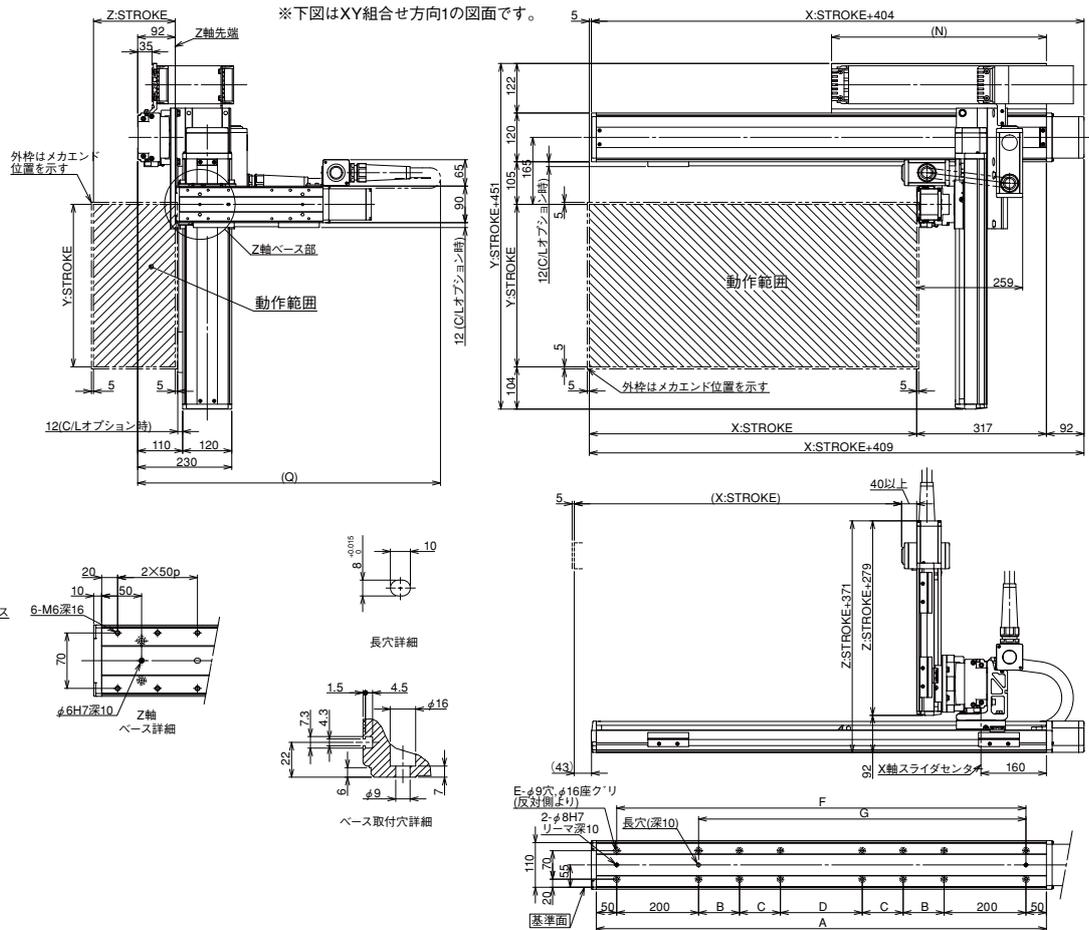
	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200											
Z軸	240											

## 寸法図

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。

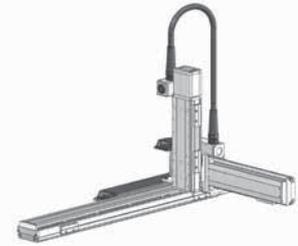


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	600	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	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

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	700	700	750	800	850	800	800	800	850	850
150	750	750	800	800	850	850	850	850	900	900
200	800	800	850	850	900	900	900	900	950	950
250	850	850	900	900	950	950	950	950	1000	1000
300	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000	1050	1050
350	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1050	1100	1100
400	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100	1150	1150

# ICSB3-BD HS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BD HS3M 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線	
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	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

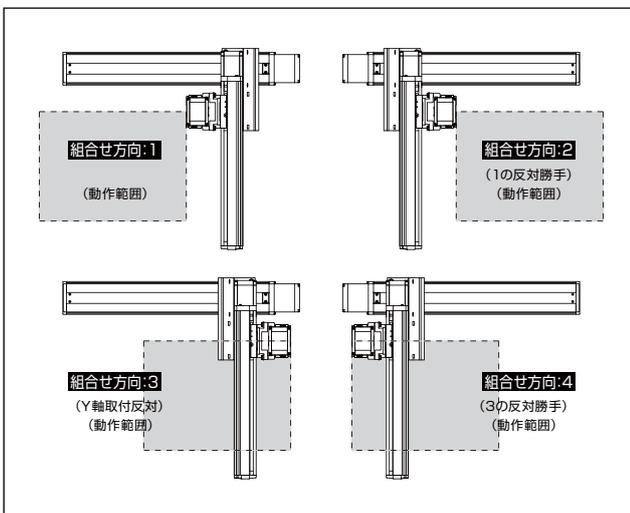
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BD1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BD2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BD3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-BD4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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〕-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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BD □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	13.2	13.2	13.1	13.1	13.1	13.1	13.1	11.6	9.3	
150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6		
200	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0		
250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3		
300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7		
350	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1		
400	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	7.8	5.5		

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

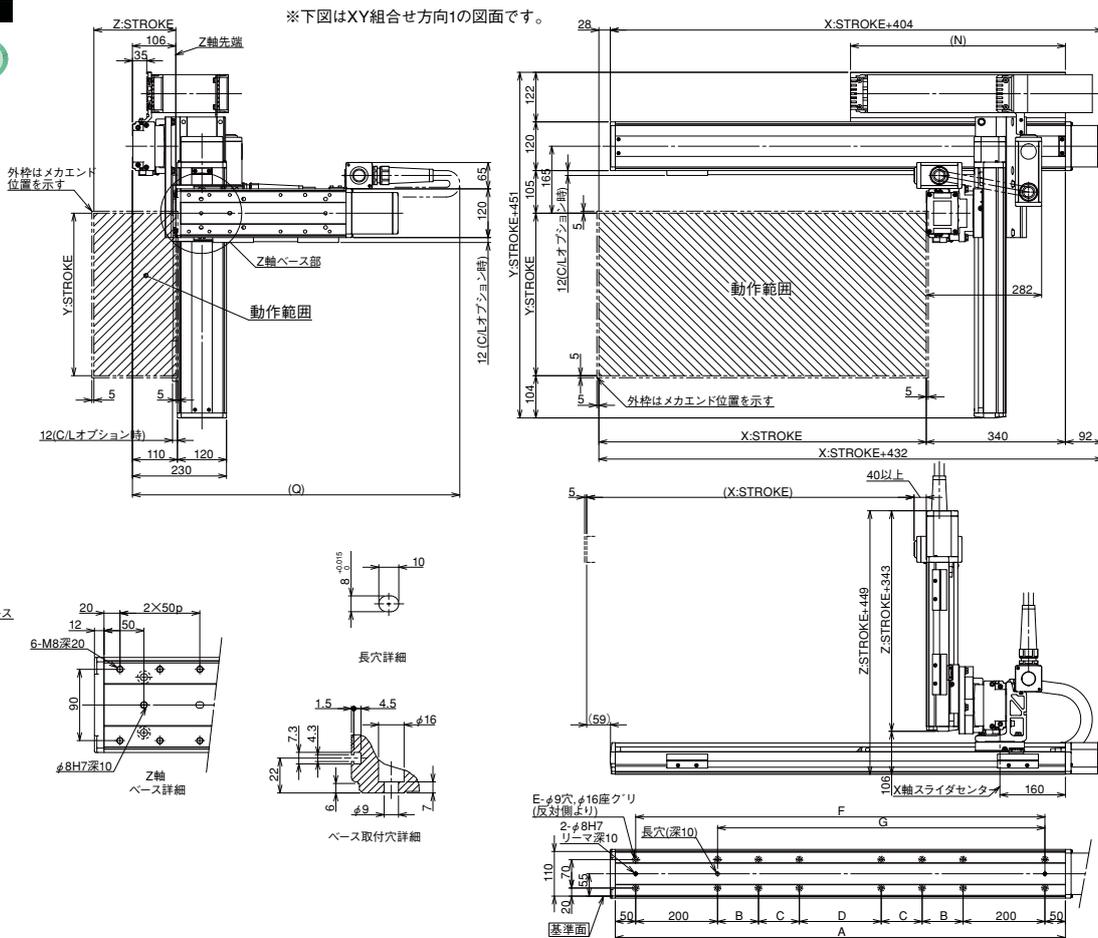
軸	ストローク											
	100~400	450~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	
Y軸	1200											
Z軸	600											

### 寸法図

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	16	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

### Q寸法

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

# ICSB3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BE□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 参照	10:100mm オプション表 参照	10:100mm 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

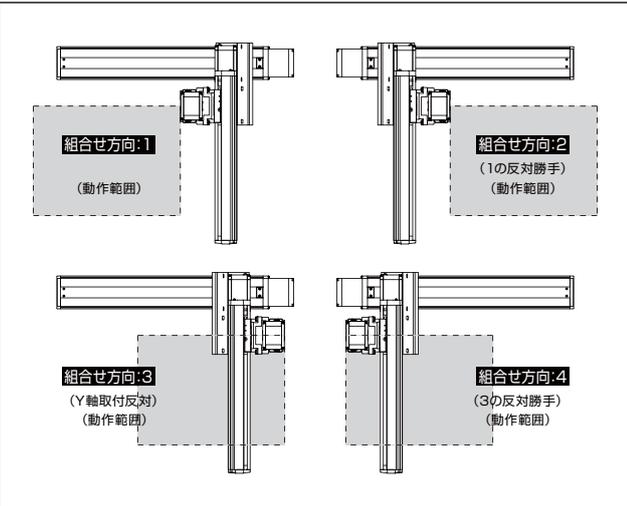


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BE1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BE1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BE2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BE2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BE3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BE3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BE4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-BE4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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-□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BE □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### BE □ HS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100~700	
	100	150
100	4.3	3.9
150	3.9	3.5
200	3.5	3.1
250	3.1	2.8
300	2.8	2.4
350	2.4	2.1
400	2.1	

### BE □ HS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100~700	
	100	150
100	11.3	10.9
150	10.9	10.5
200	10.5	10.1
250	10.1	9.8
300	9.8	9.4
350	9.4	9.1
400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BE □ HS1M

	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1105~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200							
Z軸	480							

### BE □ HS1L

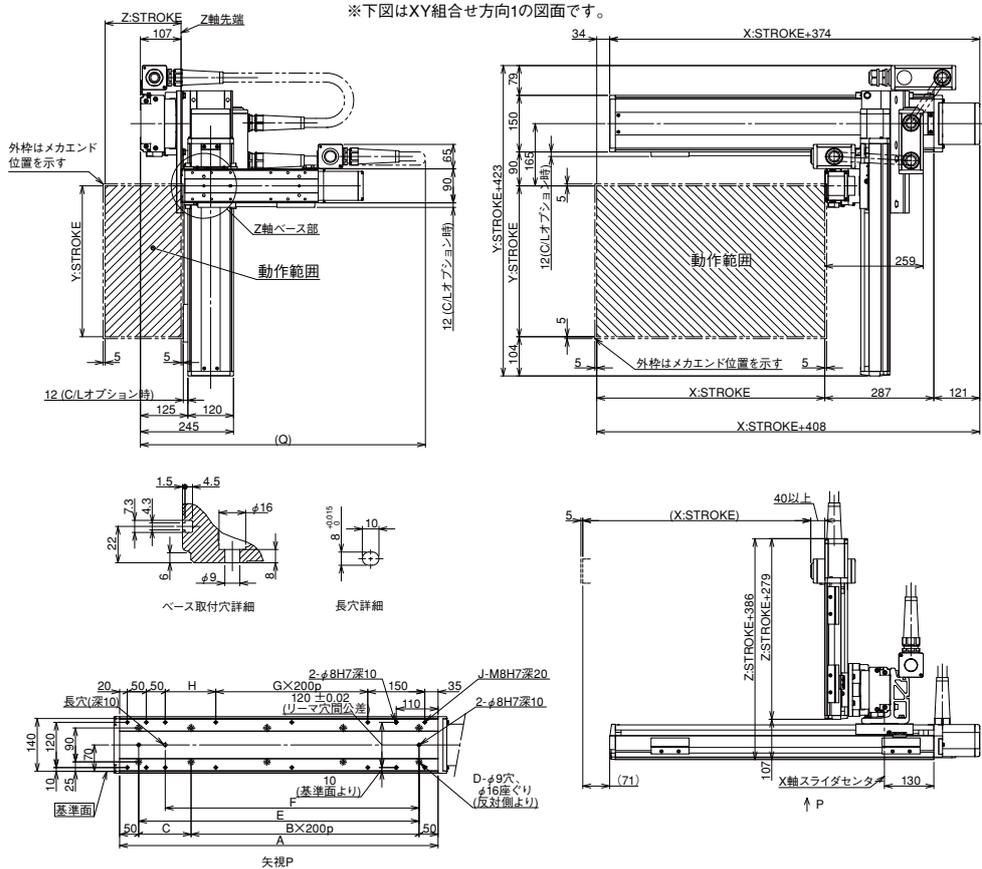
	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1105~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200							
Z軸	240							

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q寸法

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

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

# ICSB3-BE □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BE □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BE □ HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照 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

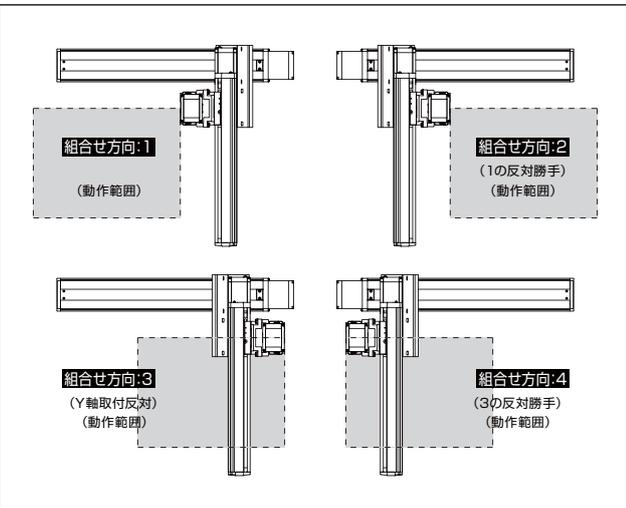


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3] -BE1HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
2	M	ICSB3 [ICSPB3] -BE2HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
3	M	ICSB3 [ICSPB3] -BE3HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
4	M	ICSB3 [ICSPB3] -BE4HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

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-□-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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BE □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### BE □ HS3M

		Y軸ストローク	
		100~650	700
Z軸ストローク	100	14.3	12.3
	150	13.6	11.6
	200	13.0	11.0
	250	12.3	10.3
	300	11.7	9.7
	350	11.1	9.1
	400	10.5	8.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### BE □ HS3M

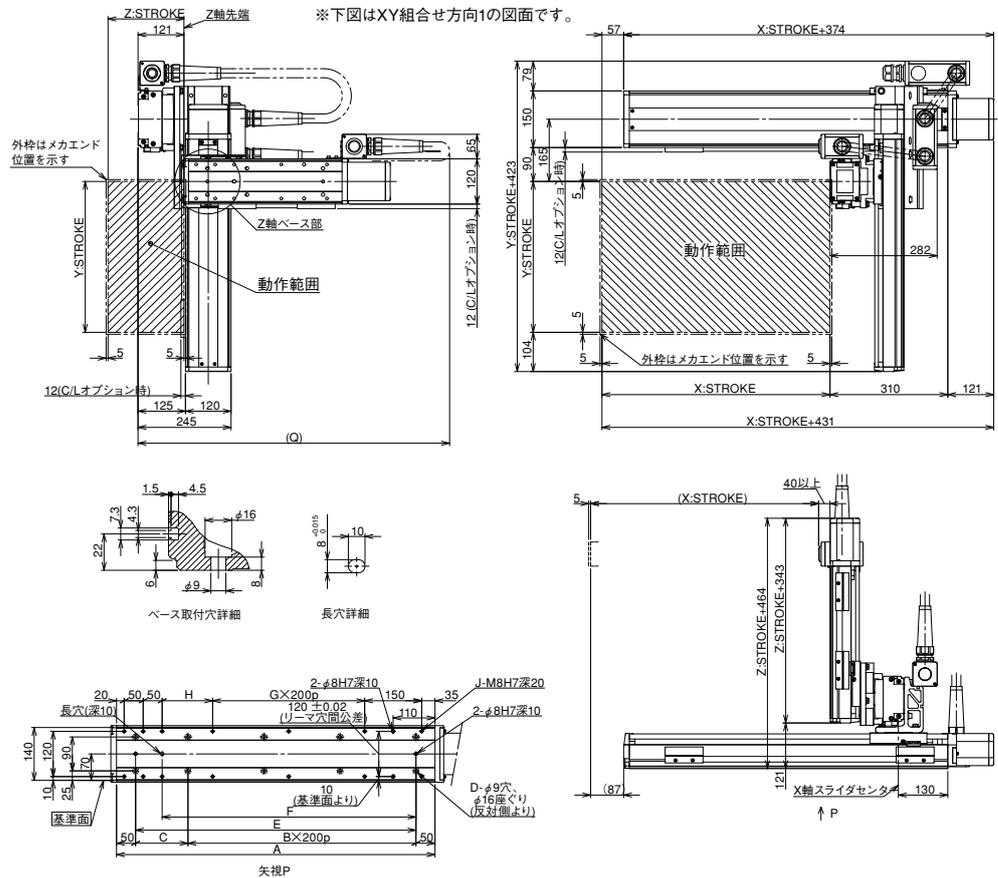
	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1105~1200	1250~1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200							
Z軸	600							

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050
150	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
300	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250
350	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300
400	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350

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

# ICSB3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BF□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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

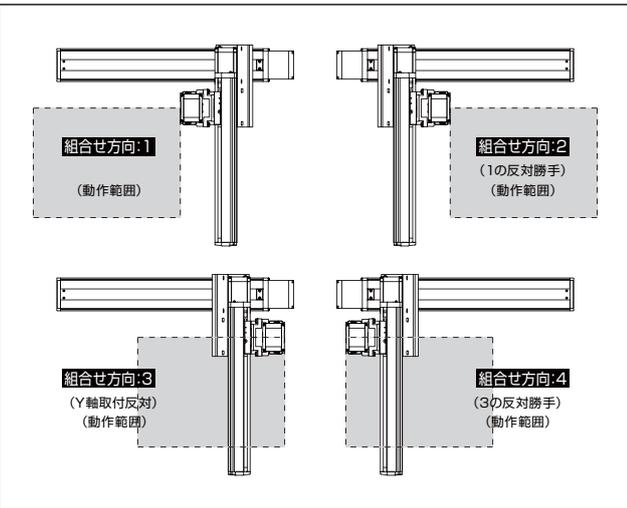


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HS1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF1HS1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF2HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF3HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-BF4HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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□-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)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BF □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

BF □ HS1M		Y軸ストローク 100~700	
Z軸ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

BF □ HS1L		Y軸ストローク 100~700	
Z軸ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

BF □ HS1M		100~400	450~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸		1200															
Z軸		480															

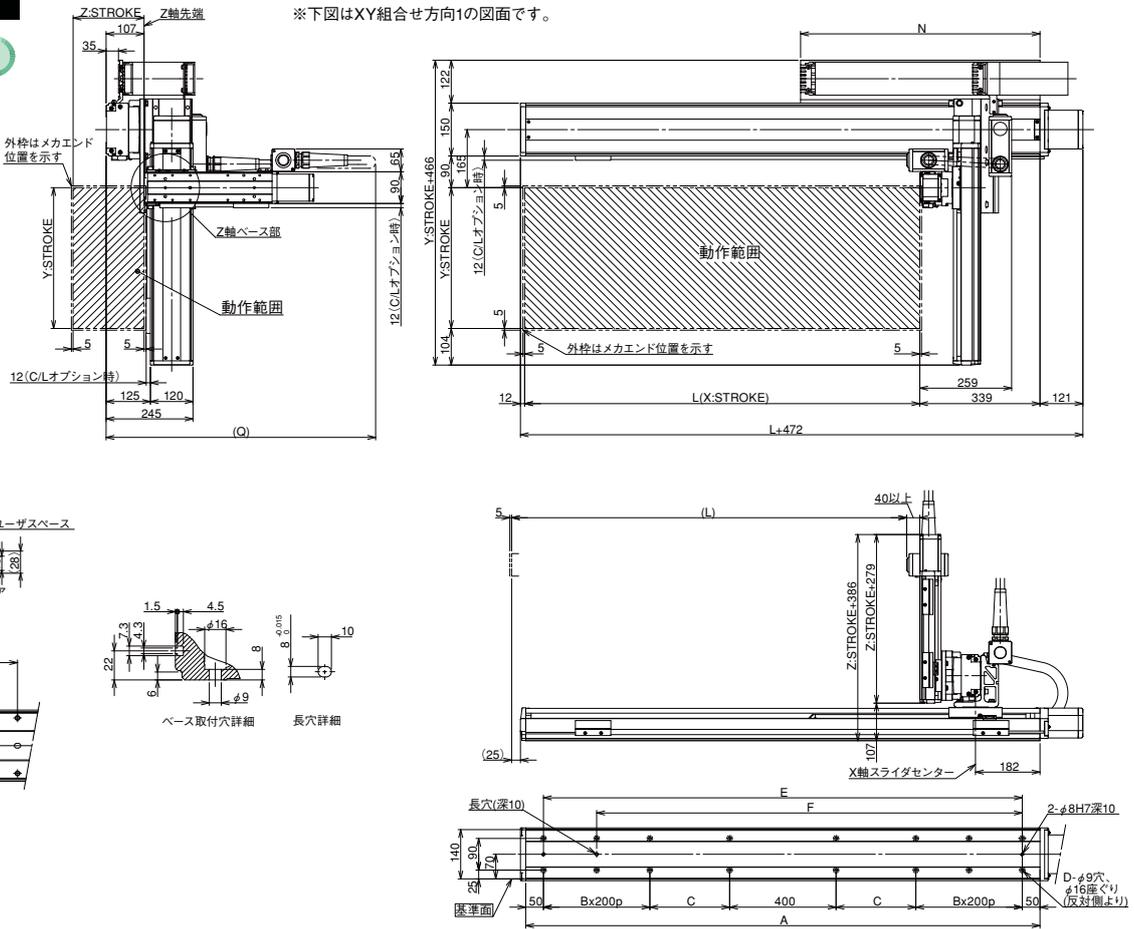
BF □ HS1L		100~400	450~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸		1200															
Z軸		240															

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



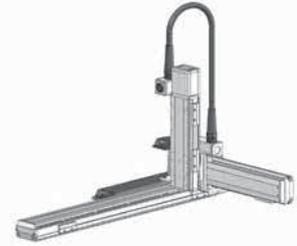
## Q寸法

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

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	625	675	725	775	825	875	925	975
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

# ICSB3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BF□HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

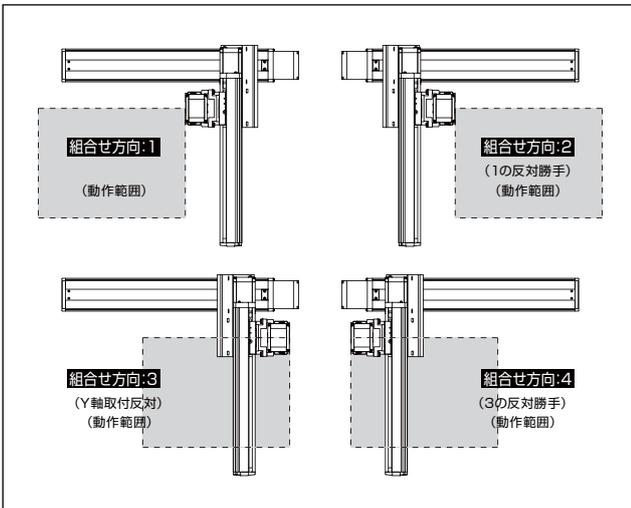
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表 250:2500mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 70:700mm (50mm毎)	下記 10:100mm オプション表 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BF1HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BF2HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BF3HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BF4HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

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□-□-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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BF □ HS3M

### 可搬質量(kg) (注3)

BF □ HS3M		Y軸ストローク	
		100~650	700
Z軸ストローク	100	14.3	12.3
	150	13.6	11.6
	200	13.0	11.0
	250	12.3	10.3
	300	11.7	9.7
	350	11.1	9.1
	400	10.5	8.5

### ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

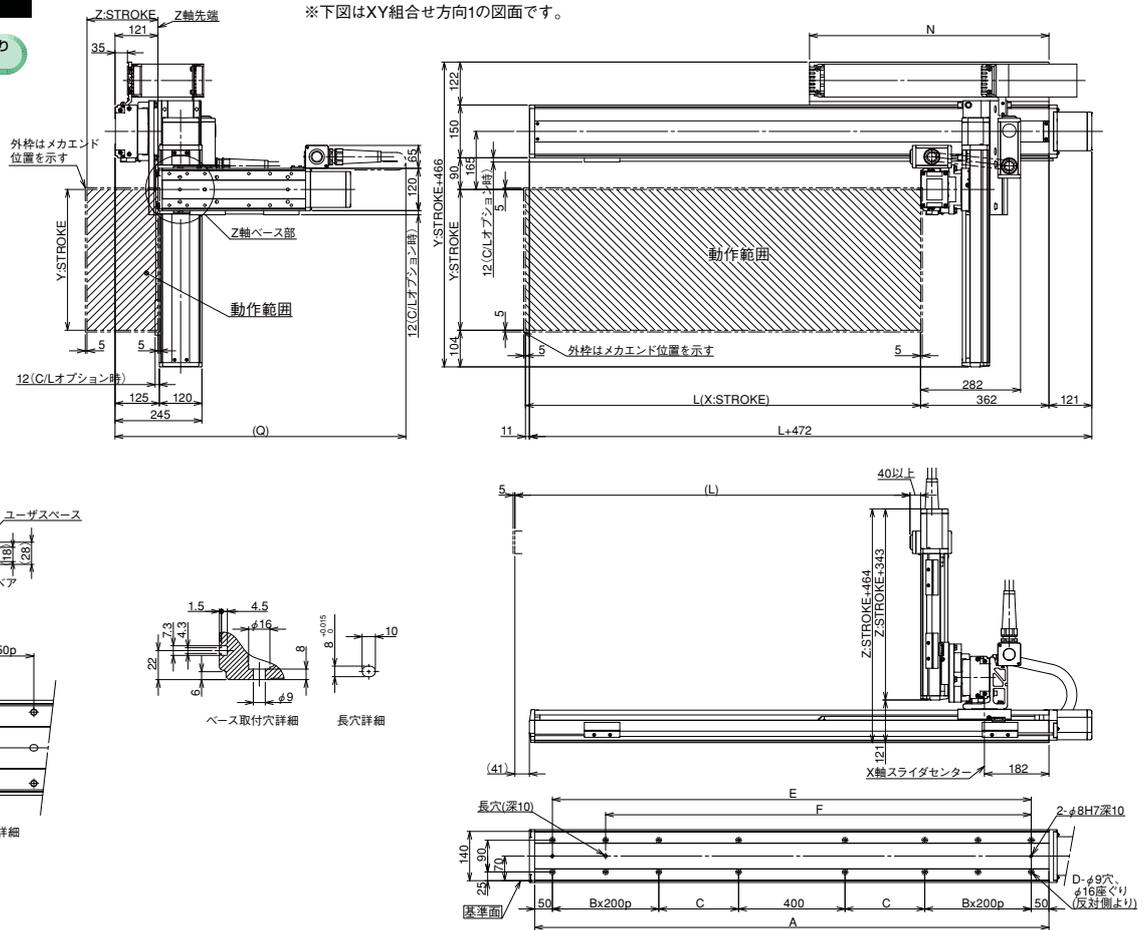
BF □ HS3M		100~400	450~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y軸		1200															
Z軸		600															

### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



### Q寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100		750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050
150		800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
200		850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
250		900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
300		950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1200	1200	1250	1250
350		1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300
400		1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350

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	625	675	725	775	825	875	925	975
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

# ICSB3-BK □ HS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BK □ HS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BK □ HS4 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

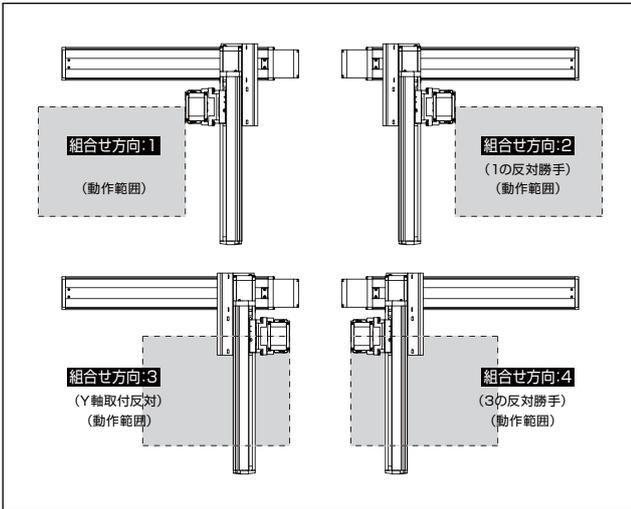
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様	10:100mm	10:100mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	オプション表	オプション表	オプション表	T2:SCON	5L:5m	
			100:1000mm (50mm毎)	70:700mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)	SSEL	□L:□m	
						XSEL-P/Q XSEL-R/S		

**型式内容** ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BK1HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BK1HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BK2HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BK2HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BK3HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BK3HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BK4HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BK4HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の □ ~ □ の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

**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 } 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	X軸 ±0.02mm Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

**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	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)	
Z軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BK □ HS4 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BK □ HS4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100~700								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	12.0								
150	11.1								
200	10.2								
250	9.3								
300	8.5								
350	7.6								
400	6.8								
450	5.9								
500	5.0								

### ■ BK □ HS4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク													
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	25.1	24.4	23.5	22.7	21.9	21.1	20.3	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3	
150	24.3	23.6	22.7	21.9	21.1	20.3	19.5	18.6	17.8	16.9	16.2	15.3	14.5	
200	23.4	22.8	21.9	21.1	20.3	19.4	18.7	17.8	17.0	16.1	15.3	14.5	13.7	
250	22.6	22.0	21.1	20.3	19.5	18.6	17.9	17.0	16.2	15.3	14.5	13.7	12.9	
300	21.9	21.2	20.4	19.5	18.8	17.9	17.1	16.3	15.4	14.6	13.8	13.0	12.2	
350	21.1	20.4	19.6	18.7	18.0	17.1	16.3	15.5	14.6	13.8	13.0	12.2	11.4	
400	20.4	19.7	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	13.9	13.1	12.3	11.4	10.7	
450	19.6	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.2	11.5	10.6	9.9	
500	18.8	18.1	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.3	11.4	10.7	9.8	9.0	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BK □ HS4H

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	2400	2400	1840	1530	
Y軸	2400				
Z軸	1200				

### ■ BK □ HS4M

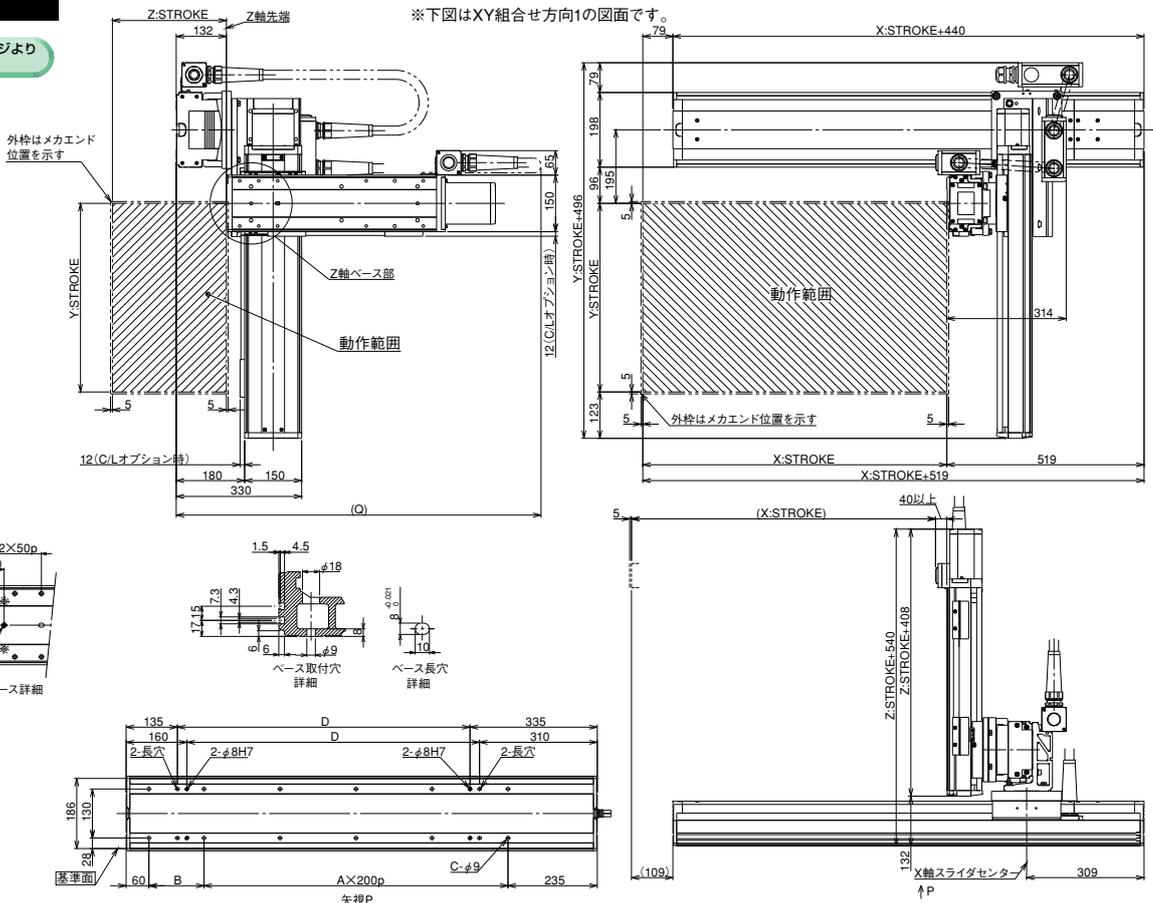
	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	2400	2400	1840	1530	
Y軸	2400				
Z軸	600				

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
300	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
350	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350
400	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
450	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1450
500	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500

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	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	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	8	10	10	10	10	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	

# ICSB3-BK□MS4□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BK□MS4□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ - BK□MS4□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	10:100mm 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

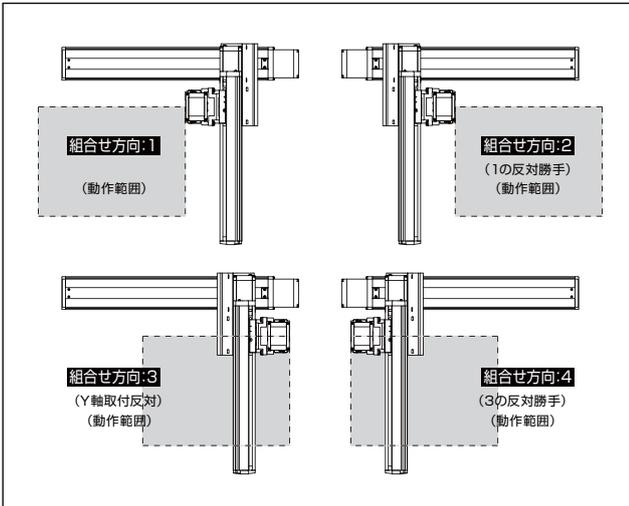


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BK1MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BK1MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BK2MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BK2MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BK3MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BK3MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BK4MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BK4MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	X軸 ±0.02mm Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

### 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	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)	
Z 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20/10-(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。



ご注意

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

**ICSB3 [ICSPB3] -BK □ MS4 □**

**可搬質量(kg) (注3)**

■ BK □ MS4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~700	
100	12.0	
150	11.1	
200	10.2	
250	9.3	
300	8.5	
350	7.6	
400	6.8	
450	5.9	
500	5.0	

■ BK □ MS4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100~300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	29.1	25.4	22.1	19.1	
150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	28.2	24.5	21.2	18.2	
200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	27.3	23.6	20.3	17.3	
250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	26.4	22.7	19.4	16.4	
300	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	25.6	21.9	18.6	15.6	
350	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	24.7	21.0	17.7	14.7	
400	26.8	26.4	26.0	25.5	25.1	23.9	20.2	16.9	13.9	
450	23.5	23.5	23.5	23.5	23.2	22.8	19.3	16.0	13.0	
500	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	18.4	15.1	12.1	

**ストローク別最高速度(mm/s) (注4)**

■ BK □ MS4H

	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200			920	765
Y軸	1200			-	
Z軸	1200			-	

■ BK □ MS4M

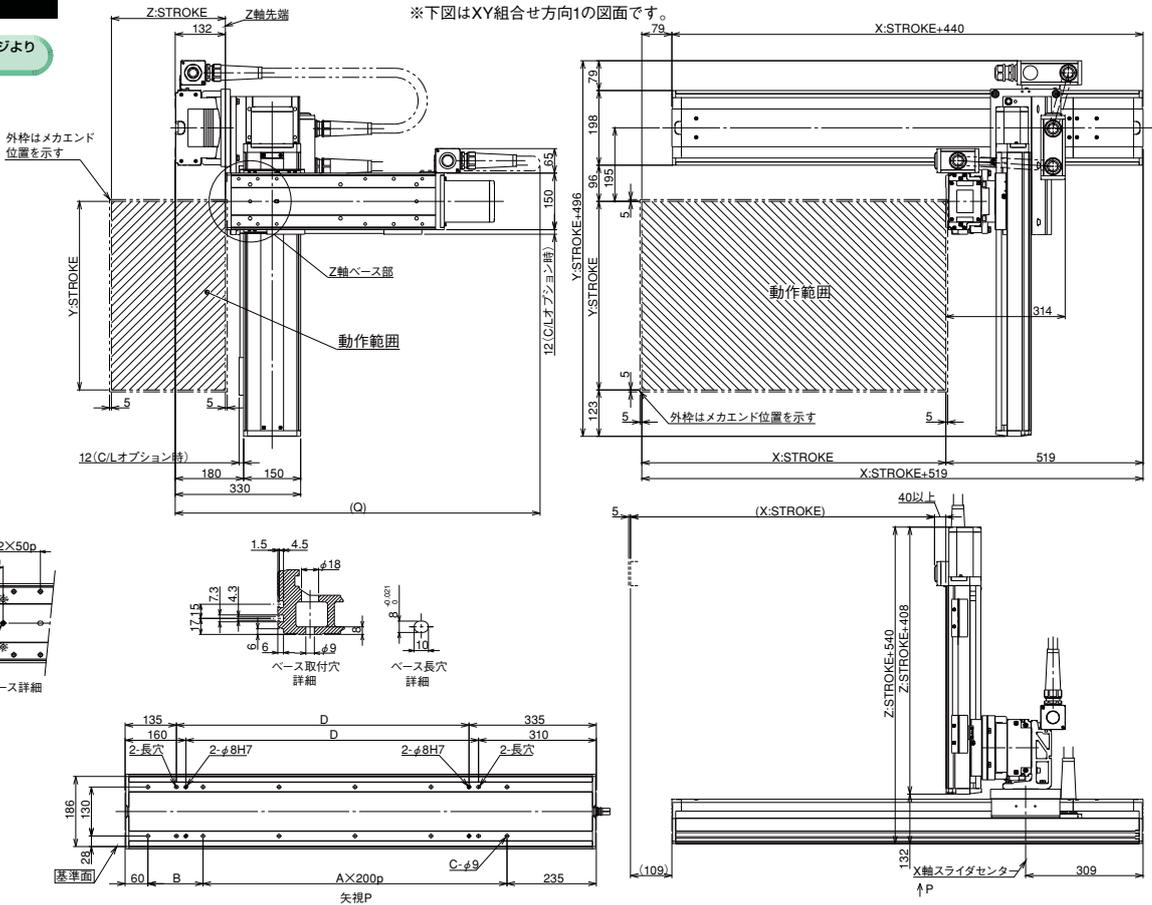
	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200			920	765
Y軸	1200			-	
Z軸	600			-	

**寸法図**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



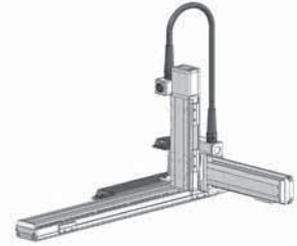
**Q 寸法**

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
300	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
350	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350
400	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
450	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1450
500	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500

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	-	-	1	1	1	1	2	2	2	3	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	8	10	10	10	10	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

# ICSB3-BL □ HS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BL □ HS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ HS4 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

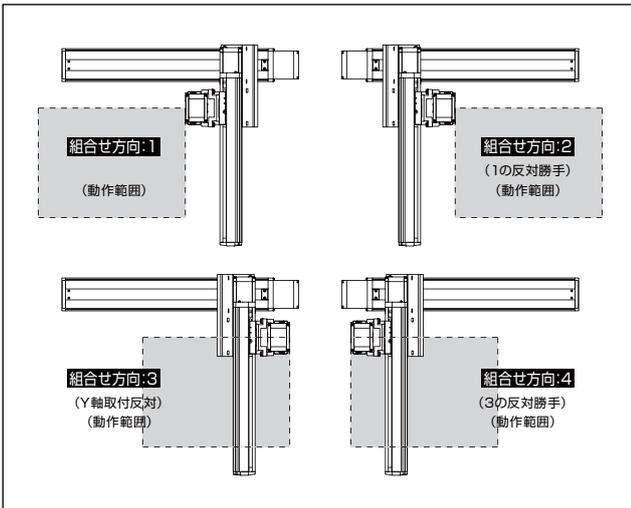
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線	
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL1HS4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL1HS4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
2	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL2HS4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL2HS4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
3	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL3HS4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL3HS4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
4	H	ICSB3[[ICSPB3]-BL4HS4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	M	ICSB3[[ICSPB3]-BL4HS4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	X軸 ±0.02mm Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.01mm Y軸/Z軸 ±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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

### 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	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)	
Z軸	ISB[ISPB]-LXM□-400-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ HS4 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ BL □ HS4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~700	100~700
100	12.0	
150	11.1	
200	10.2	
250	9.3	
300	8.5	
350	7.6	
400	6.8	
450	5.9	
500	5.0	

■ BL □ HS4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク													
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	25.1	24.4	23.5	22.7	21.9	21.1	20.3	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3	
150	24.3	23.6	22.7	21.9	21.1	20.3	19.5	18.6	17.8	16.9	16.2	15.3	14.5	
200	23.4	22.8	21.9	21.1	20.3	19.4	18.7	17.8	17.0	16.1	15.3	14.5	13.7	
250	22.6	22.0	21.1	20.3	19.5	18.6	17.9	17.0	16.2	15.3	14.5	13.7	12.9	
300	21.9	21.2	20.4	19.5	18.8	17.9	17.1	16.3	15.4	14.6	13.8	13.0	12.2	
350	21.1	20.4	19.6	18.7	18.0	17.1	16.3	15.5	14.6	13.8	13.0	12.2	11.4	
400	20.4	19.7	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	13.9	13.1	12.3	11.4	10.7	
450	19.6	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.2	11.5	10.6	9.9	
500	18.8	18.1	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.3	11.4	10.7	9.8	9.0	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ BL □ HS4H

	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸			2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655
Y軸	2400															
Z軸	1200															

■ BL □ HS4M

	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸			2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655
Y軸	2400															
Z軸	600															

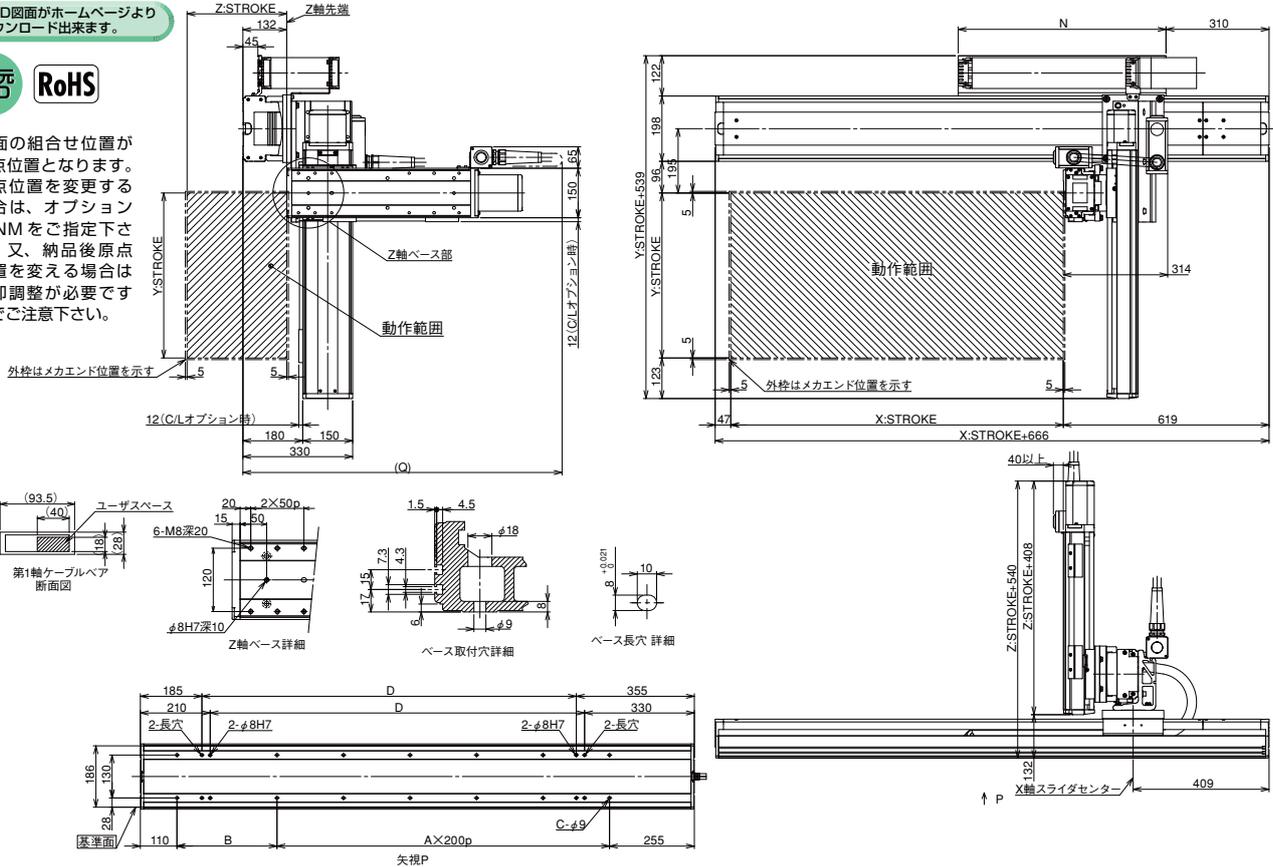
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。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。



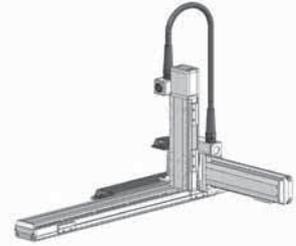
## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
300	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
350	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350
400	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
450	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1450
500	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500

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

# ICSB3-BL □ MS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BL □ MS4 □ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - BL □ MS4 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

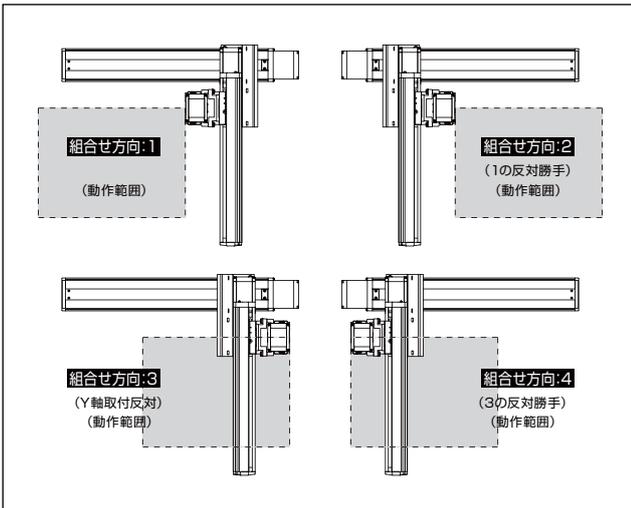
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	90:900mm オプション表 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm オプション表 70:700mm (50mm毎)	10:100mm オプション表 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-BL1MS4H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BL1MS4M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-BL2MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BL2MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-BL3MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BL3MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-BL4MS4H-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3[ICSPB3]-BL4MS4M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	±0.02mm【±0.01mm】
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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

### 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	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)	
Z軸	ISB[ISPB]-LXM□-400-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BL □ MS4 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ BL □ MS4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~700	100~700
100	12.0	
150	11.1	
200	10.2	
250	9.3	
300	8.5	
350	7.6	
400	6.8	
450	5.9	
500	5.0	

■ BL □ MS4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	100~300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	29.1	25.4	22.1	19.1	
150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	28.2	24.5	21.2	18.2	
200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	27.3	23.6	20.3	17.3	
250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	26.4	22.7	19.4	16.4	
300	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	25.6	21.9	18.6	15.6	
350	27.6	27.6	27.6	27.5	27.0	24.7	21.0	17.7	14.7	
400	26.8	26.4	26.0	25.5	25.1	23.9	20.2	16.9	13.9	
450	23.5	23.5	23.5	23.5	23.2	22.8	19.3	16.0	13.0	
500	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	18.4	15.1	12.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ BL □ MS4H

	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-		1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325
Y軸	1200															
Z軸	1200															

■ BL □ MS4M

	100~500	550~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-		1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325
Y軸	1200															
Z軸	600															

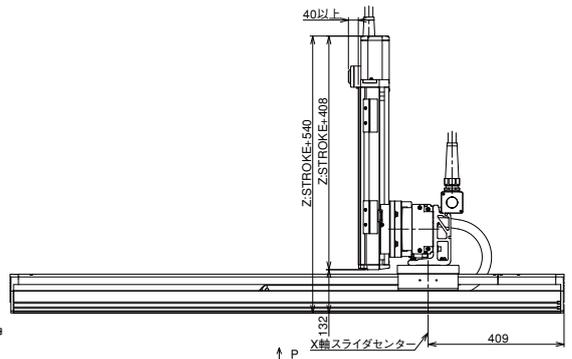
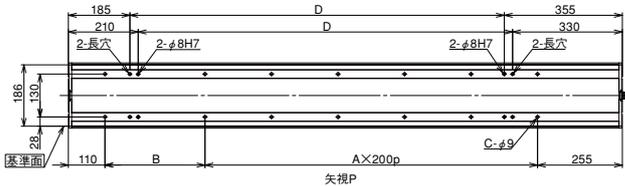
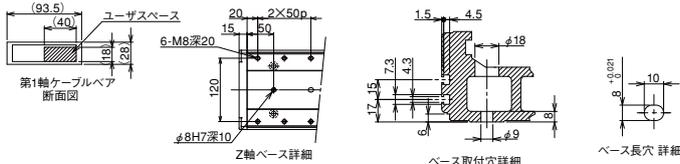
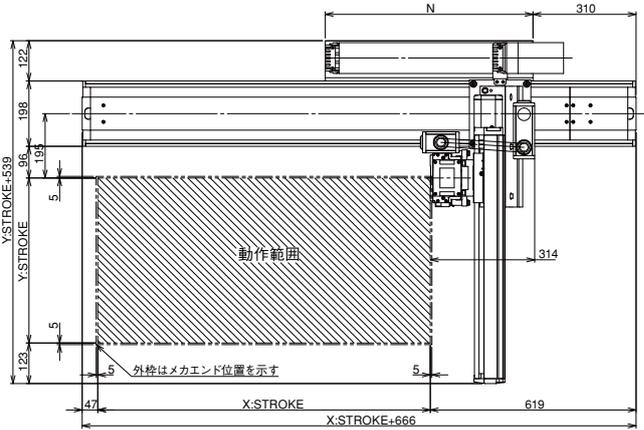
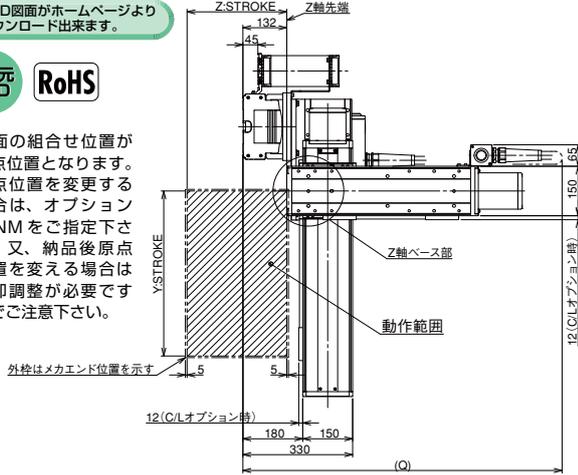
## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

※図面の組合せ位置が原点位置となります。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。



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
300	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
350	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350
400	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
450	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1450
500	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500

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

# ICSB3-BM □ HS4H 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BM □ HS4H 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

### 高精度仕様

■型式項目 □ - BM □ HS4H - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 100:1000mm (50mm毎)	下記 オプション表参照	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

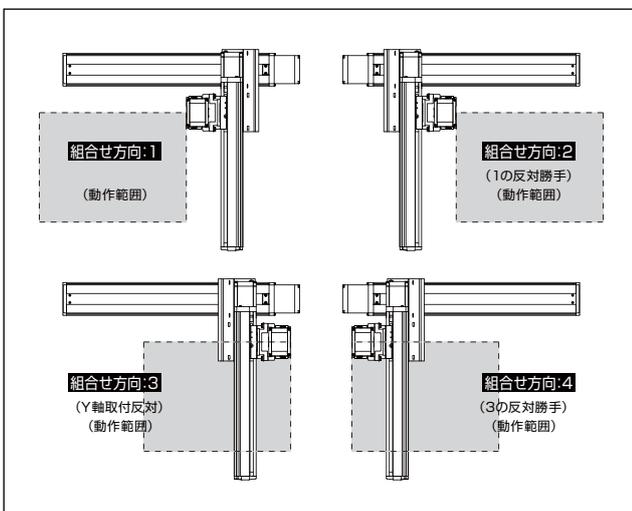


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BM1HS4H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BM2HS4H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
3	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BM3HS4H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕
4	H	ICSB3〔ICSPB3〕-BM4HS4H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の〔1〕～〔10〕の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm
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。

### 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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BM □ HS4H

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BM □ HS4H

	Y軸ストローク	
	100~700	
Z軸ストローク	100	12.0
	150	11.1
	200	10.2
	250	9.3
	300	8.5
	350	7.6
	400	6.8
	450	5.9
	500	5.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BM □ HS4H

	100~500	550~700	750~900	950~1000
X軸	2500		2320	
Y軸	2400		-	
Z軸	1200	-		

## 寸法図

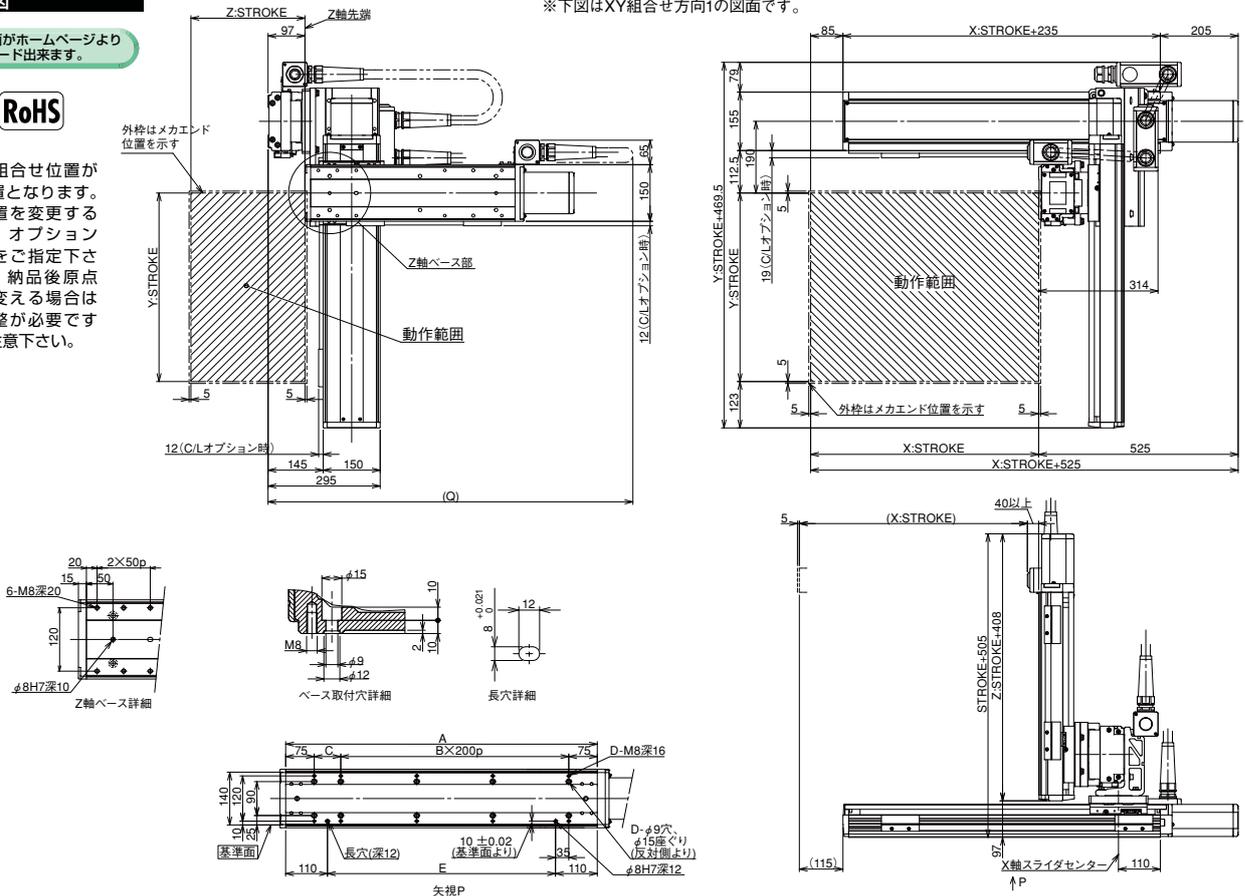
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q 寸法

Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250
300	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300
350	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350
400	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400
450	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450
500	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1500

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	4	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

# ICSB3-BM □ MS4M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-BM □ MS4M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線		
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 100:1000mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K オプション表 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		



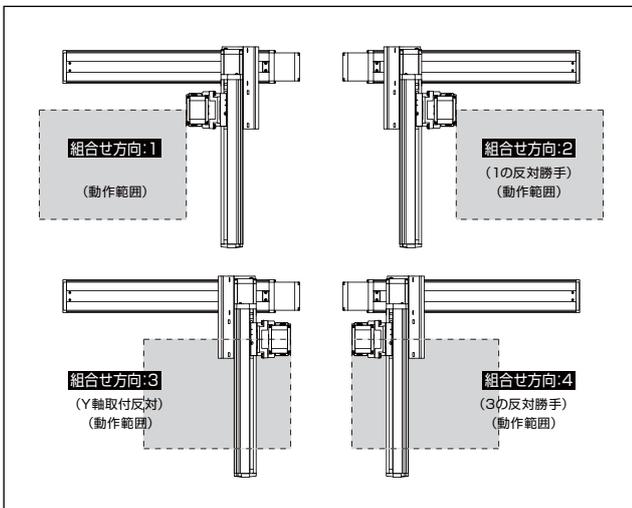
### 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-BM1MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-BM2MS4M-①-②③④-⑤⑥⑦⑧-⑨⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-BM3MS4M-①-②③④⑤-⑥⑦⑧⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-BM4MS4M-①-②③④⑤⑥-⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm
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。

### 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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -BM □ MS4M

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ BM □ MS4M

		Y軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
Z軸ストローク	100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	30.6	26.3	22.5	19.2	16.2	13.5	
	150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	29.7	25.4	21.6	18.3	15.3	12.6	
	200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	28.8	24.5	20.7	17.4	14.4	11.7	
	250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.2	27.9	23.6	19.8	16.5	13.5	10.8	
	300	28.5	28.5	28.5	28.0	27.5	27.1	26.6	26.1	22.8	19.0	15.7	12.7	10.0	
	350	27.0	26.5	26.0	25.6	25.2	24.7	24.3	23.8	21.9	18.1	14.8	11.8	9.1	
	400	24.8	24.4	24.0	23.5	23.1	22.7	22.3	21.9	21.1	17.3	14.0	11.0	8.3	
	450	22.9	22.4	22.0	21.6	21.2	20.8	20.5	20.1	19.6	16.4	13.1	10.1	7.4	
	500	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	18.8	18.4	18.0	15.5	12.2	9.2	6.5	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ BM □ MS4M

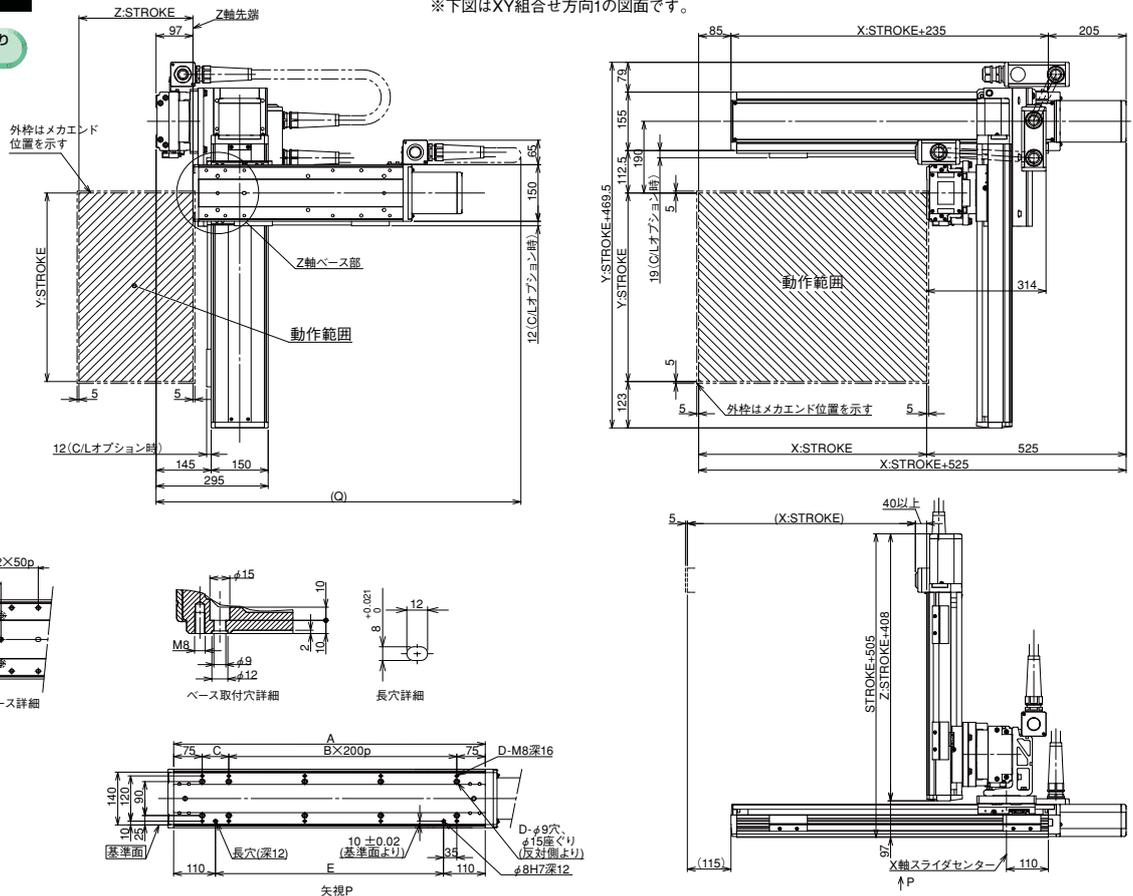
	100~500	550~700	750~900	950~1000
X軸	1250			1160
Y軸	1200			
Z軸	600	-		

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
300	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
350	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
400	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350
450	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
500	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350	1400	1400	1450	1450	1450

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	4	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

**ICSB3-Z3C □ HS1H** 直交ロボット X-Z-Y3軸組合せ Y軸スライダ固定タイプ

**ICSPB3-Z3C □ HS1H** 直交ロボット X-Z-Y3軸組合せ Y軸スライダ固定タイプ **高精度仕様**

■型式項目 □ - Z3C □ HS1H - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

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 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 Z軸・Y軸ケーブル配線

ICSB3標準3軸仕様 下記型式内容表 A:アブソリュート仕様 12:120mm 下記 オプション表 10:100mm 下記 オプション表 10:100mm 下記 オプション表 T1:XSEL-J/K 3L:3m Z軸・Y軸ケーブル配線

ICSPB3高精度3軸仕様 参照 I:インクリメンタル仕様 107:1070mm (50mm毎) 参照 40:400mm (50mm毎) 参照 40:400mm (50mm毎) 参照 SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S □L:長さ指定 下記型式内記号説明参照

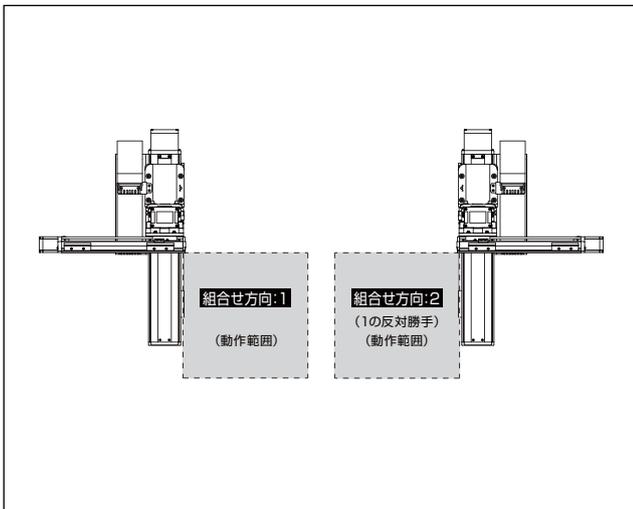


**型式内容** ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3]-Z3C1HS1H- <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">1</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">2</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">3</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">4</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">5</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">6</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">7</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">8</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">9</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">10</span>
2	H	ICSB3 [ICSPB3]-Z3C2HS1H- <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">1</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">2</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">3</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">4</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">5</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">6</span> <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">7</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">8</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">9</span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 1px;">10</span>

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の1~10の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

**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)	12:120mm 107:1070mm
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	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Z軸・Y軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm
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。

**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]-MXL-□-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	
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。



**ご注意**

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

# ICSB3 [ICSPB3] -Z3C □ HS1H

### 可搬質量(kg) (注3)

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	100~400	
100	13.0	
150	13.0	
200	13.0	
250	12.9	
300	11.1	
350	9.7	
400	8.7	

### ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

Z3C □ HS1H		120~670	720~770	820~870	920~970	1020~1070
X軸		1200	860	695	570	460
Z軸	100~400					
		600		-		
Y軸		960		-		

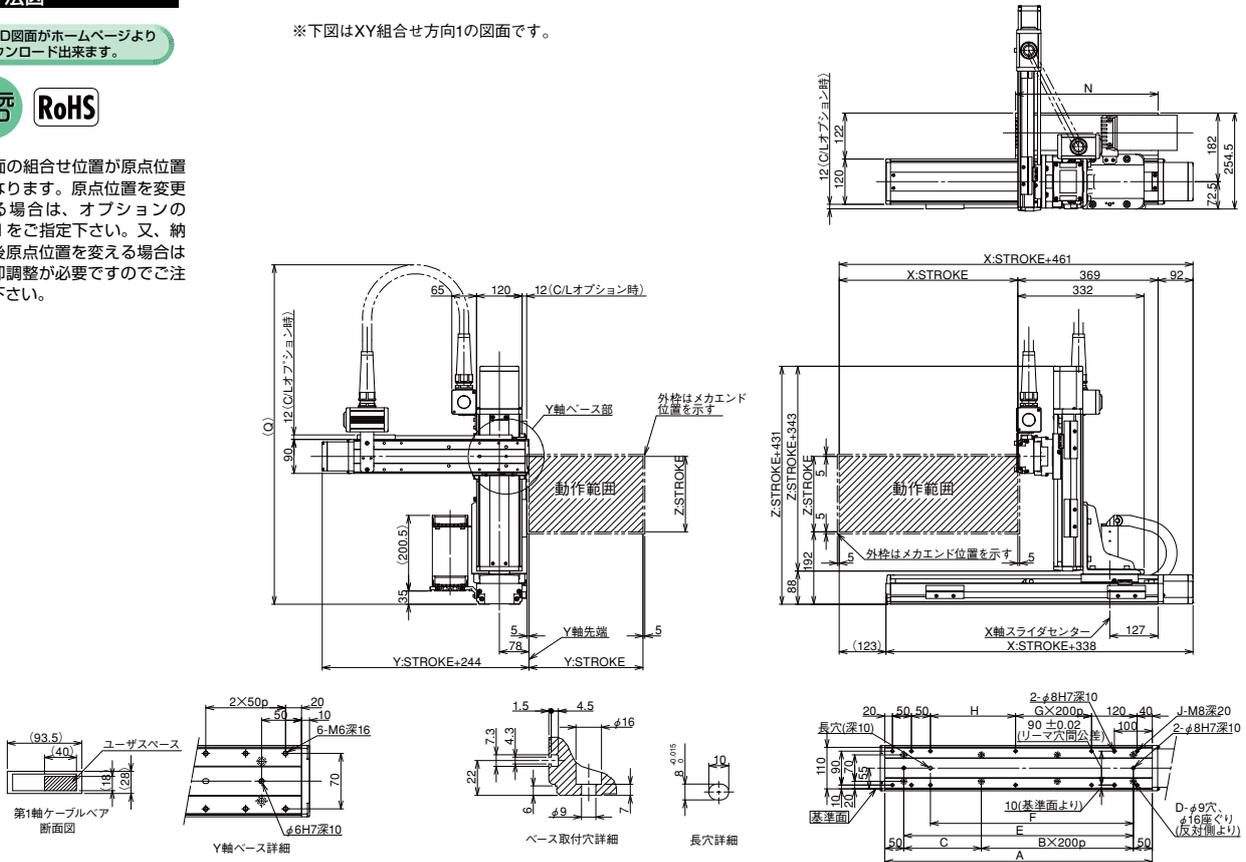
### 寸法図

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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



### Q寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000
150	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100
200	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1200
250	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300	1300
300	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400	1400
350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500	1500
400	1500	1500	1550	1550	1600	1600	1600	1600

X軸ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
A	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14
E	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	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	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

# ICSB3-Z3G □ HS2H 直交ロボット X-Z-Y3軸組合せ Y軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-Z3G □ HS2H 直交ロボット X-Z-Y3軸組合せ Y軸スライダ固定タイプ 高精度仕様



■型式項目 □ - Z3G □ HS2H - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

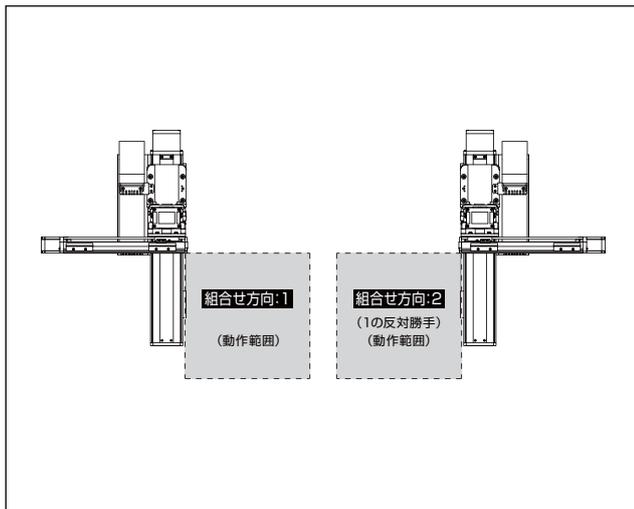
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸-Y軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	12:120mm 127:1270mm (50mm毎)	下記オプション表参照 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下記オプション表参照 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □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(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3]-Z3G1HS2H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	H	ICSB3 [ICSPB3]-Z3G2HS2H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	12:120mm 127:1270mm
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	Y軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Z軸-Y軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm
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。

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]-LXL-□-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]-LXM-□-400-10-(ストローク)-B	
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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -Z3G □ HS2H

## 可搬質量(kg) (注3)

### Z3G □ HS2H

Z軸ストローク	Y軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	21.2	20.4	19.6	18.8	18.1	17.2	15.4	13.7	12
150	20.7	19.9	19.1	18.3	17.6	16.6	14.8	13.1	11.4
200	20.2	19.4	18.5	17.7	17.0	16.0	14.2	12.5	10.8
250	18.0	18.0	17.9	17.1	16.4	15.3	13.5	11.8	10.1
300	15.6	15.6	15.6	15.6	15.6	14.7	12.9	11.2	9.5
350	13.7	13.7	13.7	13.7	13.7	13.7	12.2	10.5	8.8
400	12.2	12.2	12.2	12.2	12.2	12.2	11.6	9.9	8.2
450	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	9.3	7.6
500	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	8.7	7

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### Z3G □ HS2H

	120~770	820~870	920~970	1020~1070	1120~1170	1220~1270
X軸	1200	920	765	645	550	440
Z軸	600					
Y軸	1200					

## 寸法図

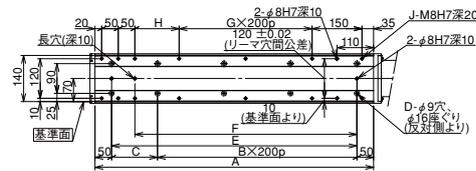
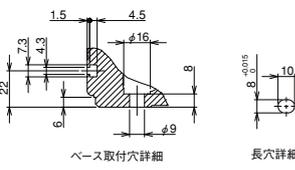
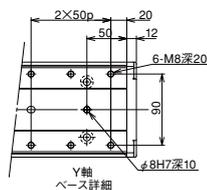
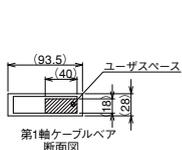
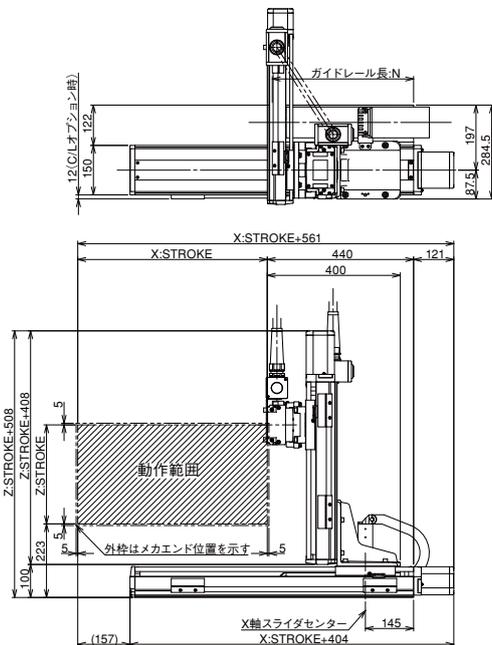
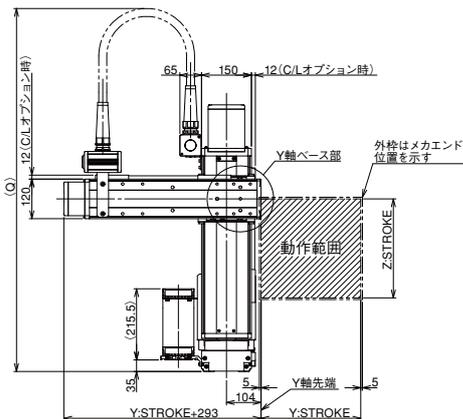
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
150	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250
200	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350
250	1250	1300	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450
300	1350	1400	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1550	1550
350	1450	1500	1500	1500	1550	1550	1600	1600	1650	1650
400	1550	1600	1600	1600	1650	1650	1700	1700	1750	1750
450	1650	1700	1700	1700	1750	1750	1800	1800	1850	1850
500	1750	1800	1800	1800	1850	1850	1900	1900	1950	1950

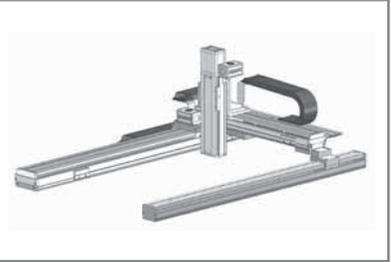
X軸ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
A	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
C	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
E	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	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	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
H	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	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

# ICSB3-G1J □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

# ICSPB3-G1J □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■ 型式項目 □ - G1J □ HB1 □ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	100:1000mm	50:500mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	I:インクリメンタル仕様	250:2500mm (100mm毎)	70:700mm (50mm毎)	60:600mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	5L:5m □L:□m	

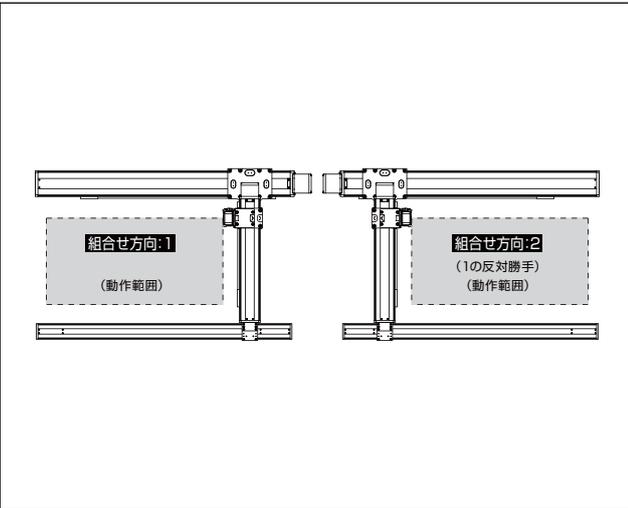


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-G1J1HB1H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3[ICSPB3]-G1J1HB1M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	L	ICSB3[ICSPB3]-G1J1HB1L-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	H	ICSB3[ICSPB3]-G1J2HB1H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3[ICSPB3]-G1J2HB1M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	L	ICSB3[ICSPB3]-G1J2HB1L-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBJ]-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[ISPBJ]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBJ]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク 500~700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

		Y軸ストローク 500~700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

		Y軸ストローク 500~700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	960	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

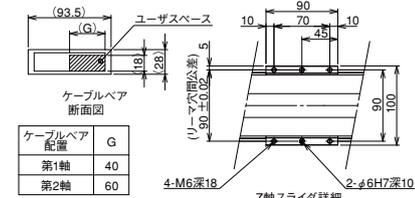
	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

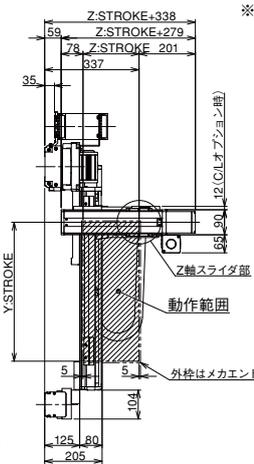
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

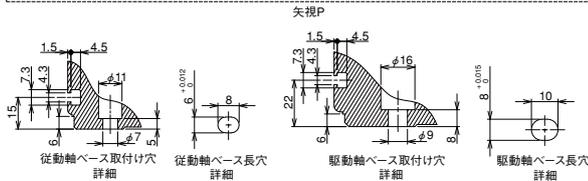
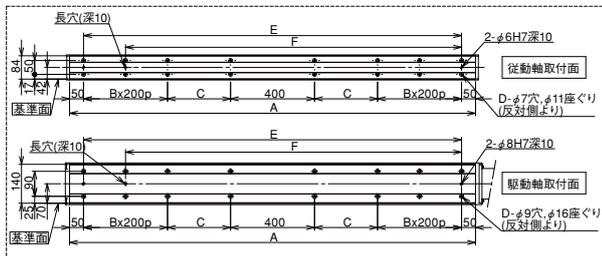
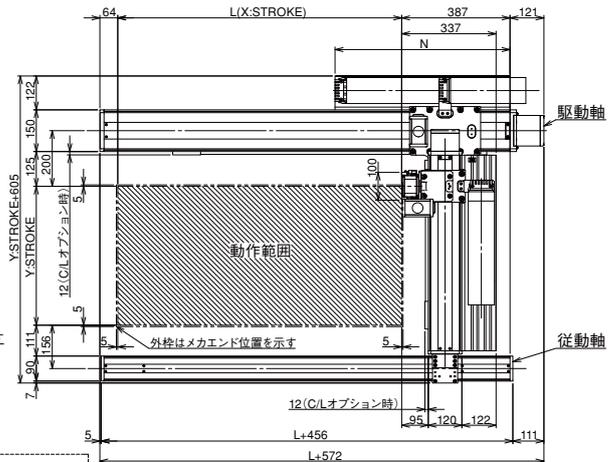
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



ケーブルベア配置	G
第1軸	40
第2軸	60



※下図はXY組合せ方向1の図面です。

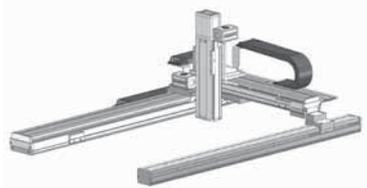


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	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

# ICSB3-G1J □ HB2 □

# ICSPB3-G1J □ HB2 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
高精度仕様



■ 型式項目 □ - G1J □ HB2 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

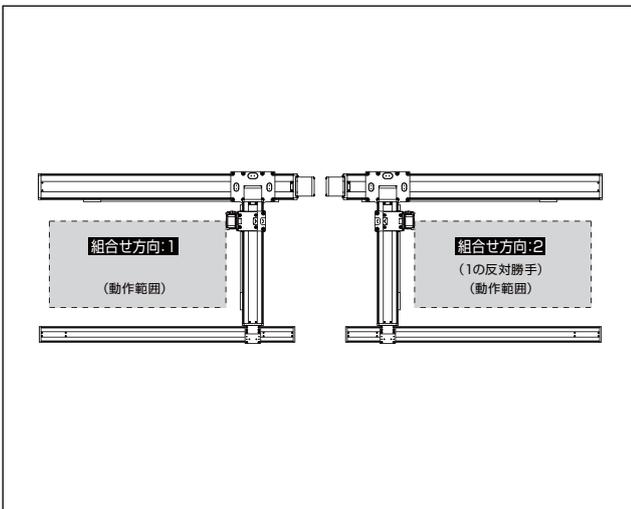
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	50:500mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □:L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

## 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J1HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J1HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J1HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J2HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J2HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J2HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □:L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W / 20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

## 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB〔ISPBJ〕-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〔ISPBJ〕-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBJ〕-MXM-□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ G1J □ HB2H

Y軸ストローク 500~700	
Z軸ストローク	5.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

### ■ G1J □ HB2M

Y軸ストローク 500~700	
Z軸ストローク	10.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

### ■ G1J □ HB2L

Y軸ストローク 500~700	
Z軸ストローク	20.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	19.5
500	19.0
550	18.5
600	18.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ G1J □ HB2H

	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### ■ G1J □ HB2M

	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### ■ G1J □ HB2L

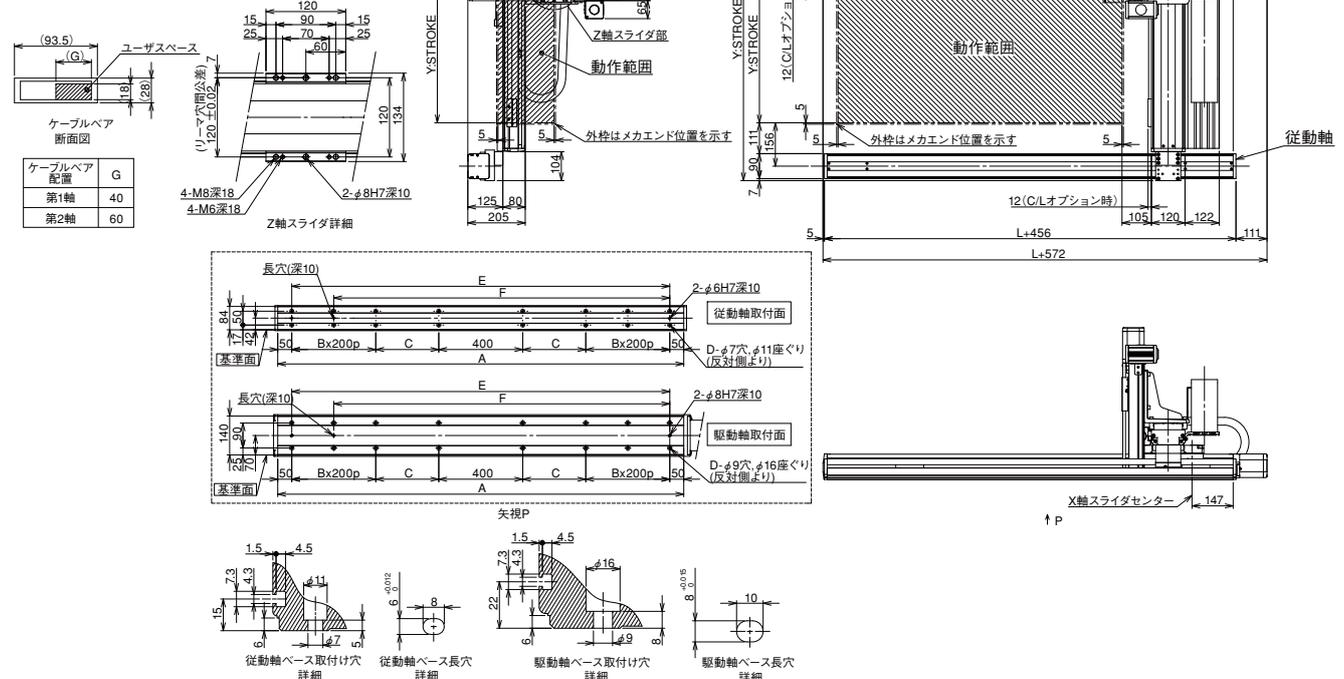
	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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

# ICSB3-G1J □ HB3 □

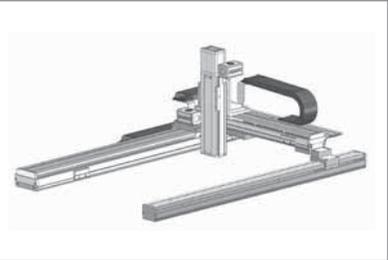
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

# ICSPB3-G1J □ HB3 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
高精度仕様

■型式項目 □ - G1J □ HB3 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様	100:1000mm	下記	50:500mm	下記	10:100mm	下記
ICSPB3高精度仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	250:2500mm (100mm毎)	オプション表	70:700mm (50mm毎)	オプション表	60:600mm (50mm毎)	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
								□L:長さ指定
								下記型式内 記号説明 参照

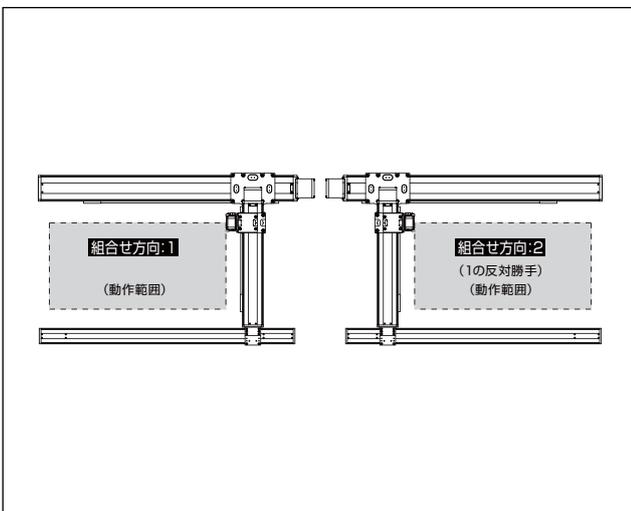


## 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3]-G1J1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3]-G1J1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3 [ICSPB3]-G1J2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3 [ICSPB3]-G1J2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

## 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(駆動軸)	ISB [ISP]B-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 [ISP]B-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB [ISP]B-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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ G1J □ HB3H

Y軸ストローク		10.0
500~700		
Z軸ストローク	100	
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
600		

### ■ G1J □ HB3M

Y軸ストローク		20.0
500~700		
Z軸ストローク	100	
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
600		

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ G1J □ HB3H

	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### ■ G2J □ HB3M

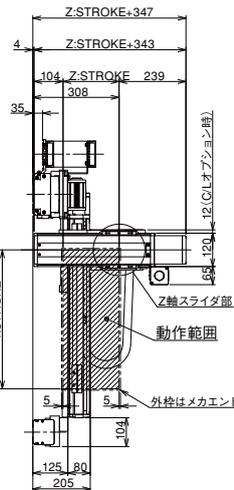
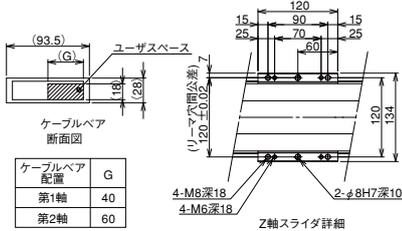
	100~600	650~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

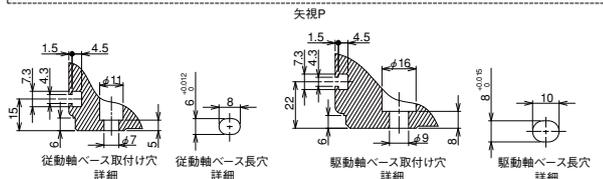
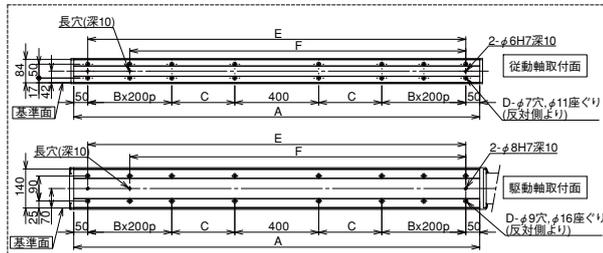
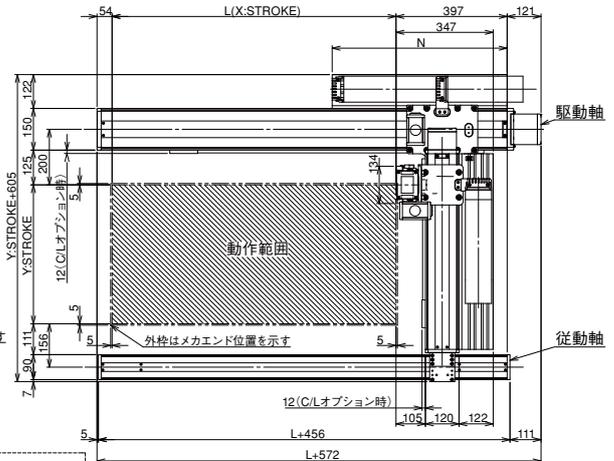
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



※下図はXY組合せ方向1の図面です。



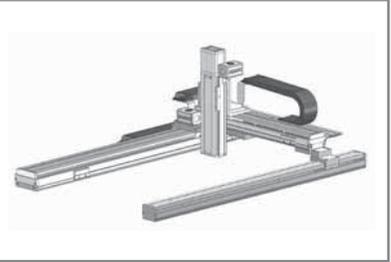
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	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

# ICSB3-G2J □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

# ICSPB3-G2J □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■ 型式項目 □ - G2J □ HB1 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表参照	80:800mm オプション表参照	10:100mm 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

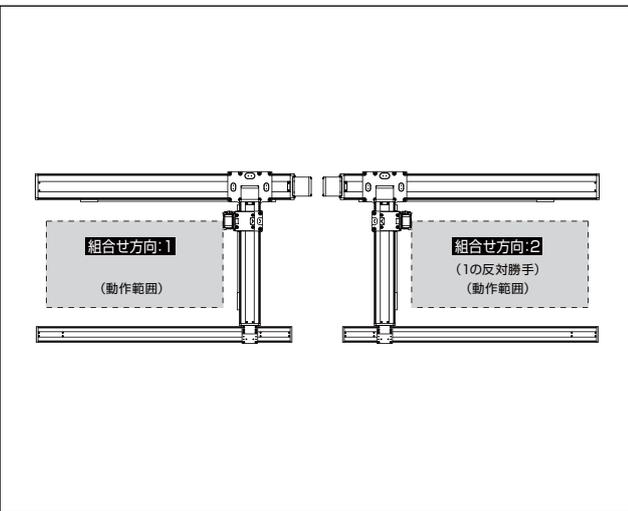


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-G2J1HB1H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3[ICSPB3]-G2J1HB1M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	L	ICSB3[ICSPB3]-G2J1HB1L-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	H	ICSB3[ICSPB3]-G2J2HB1H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3[ICSPB3]-G2J2HB1M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	L	ICSB3[ICSPB3]-G2J2HB1L-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBJ]-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[ISPBJ]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBJ]-SXM-□-60-16/8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ G2J □ HB1H

Y軸ストローク 800~1200	
Z軸ストローク	3.5
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

### ■ G2J □ HB1M

Y軸ストローク 800~1200	
Z軸ストローク	7.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

### ■ G2J □ HB1L

Y軸ストローク 800~1200	
Z軸ストローク	14.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ G2J □ HB1H

	100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340	
Y軸	-	1200	1100													
Z軸	960															

### ■ G2J □ HB1M

	100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340	
Y軸	-	1200	1100													
Z軸	480															

### ■ G2J □ HB1L

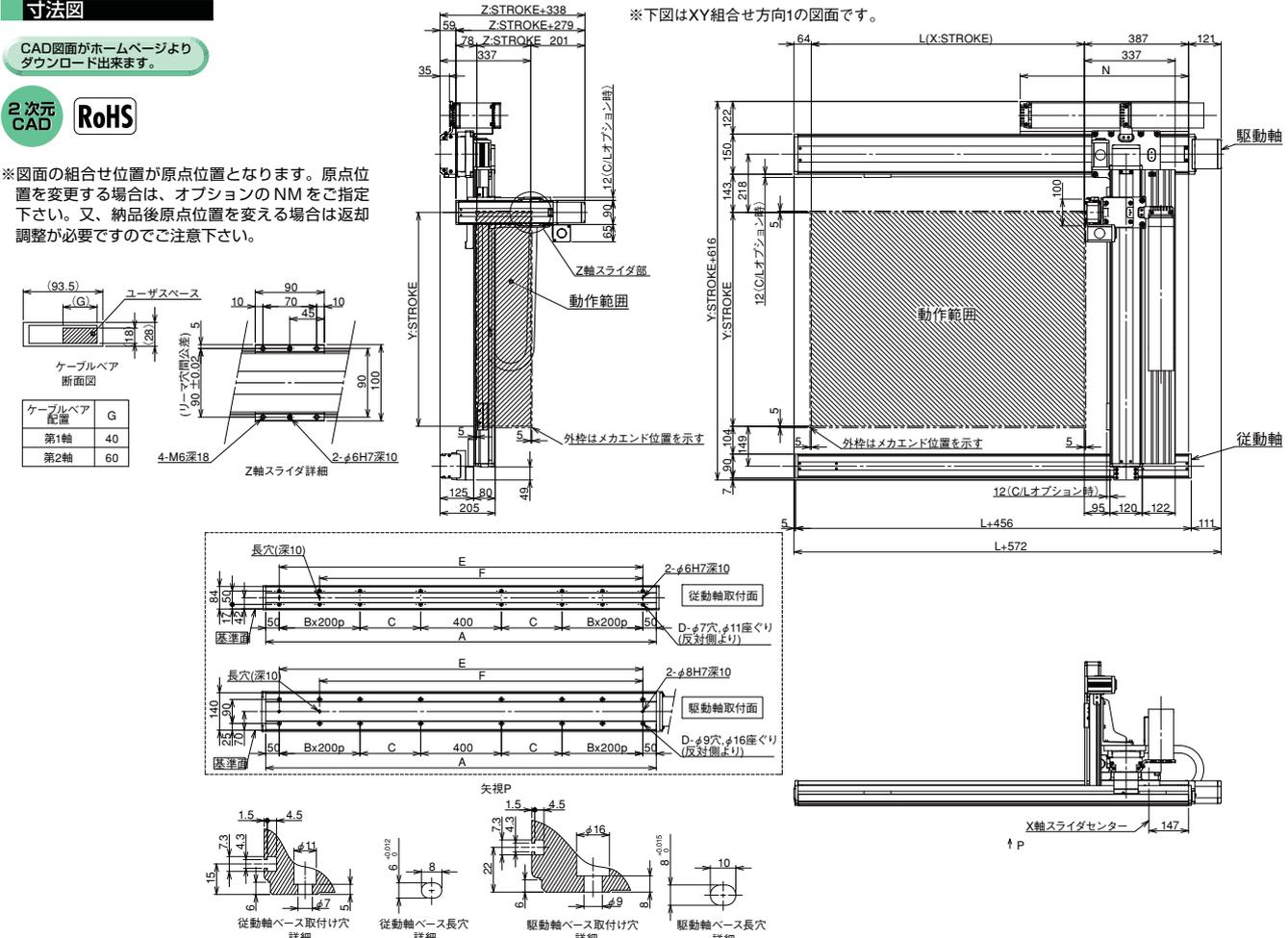
	100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340	
Y軸	-	1200	1100													
Z軸	240															

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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

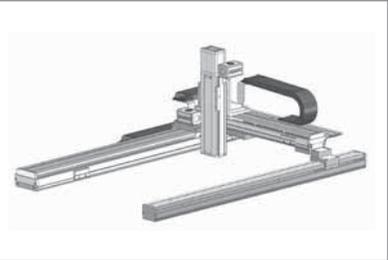
# ICSB3-G2J □ HB2 □

## ICSPB3-G2J □ HB2 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
高精度仕様

■型式項目 □ - G2J □ HB2 □ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表	80:800mm オプション表 120:1200mm オプション表	10:100mm オプション表 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

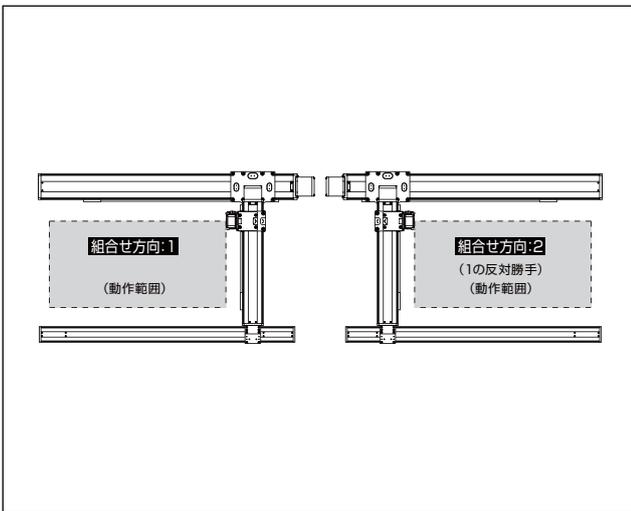


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J1HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J1HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J1HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J2HB2H-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J2HB2M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J2HB2L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の〔1〕～〔10〕の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB〔ISPBJ〕-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〔ISPBJ〕-MXMX-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBJ〕-MXM-□-100-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク 800~1200
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

		Y軸ストローク 800~1200
Z軸ストローク	100	10.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

		Y軸ストローク	
		800~1100	1200
Z軸ストローク	100	20.0	20.0
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		
	550		
	600		
		19.5	17.0
		19.0	16.4
		18.5	15.7
		18.0	15.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

		100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340		
Y軸	-	1200	1100														
Z軸	1200																

		100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340		
Y軸	-	1200	1100														
Z軸	600																

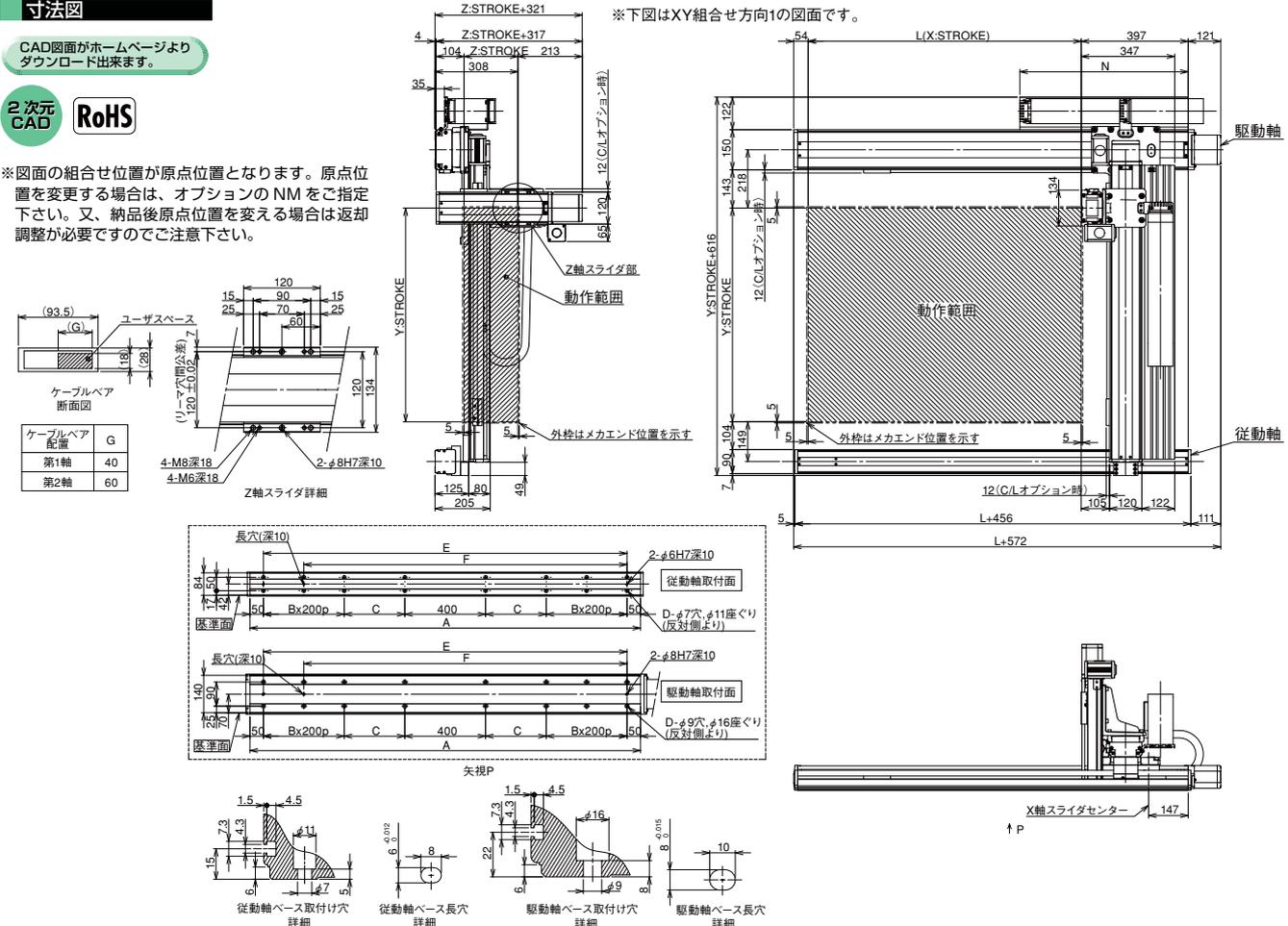
		100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340		
Y軸	-	1200	1100														
Z軸	300																

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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

# ICSB3-G2J □ HB3 □

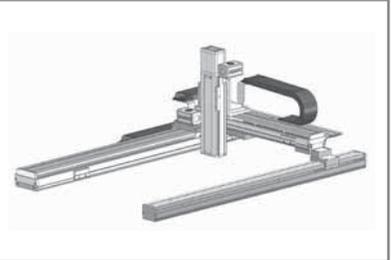
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

# ICSPB3-G2J □ HB3 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ  
高精度仕様

■型式項目 □ - G2J □ HB3 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様	100:1000mm	下記	80:800mm	下記	10:100mm	T1:XSEL-J/K
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	250:2500mm (100mm毎)	オプション表	120:1200mm (100mm毎)	オプション表	60:600mm (50mm毎)	T2:SCON
								SSEL
								XSEL-P/Q
								XSEL-R/S

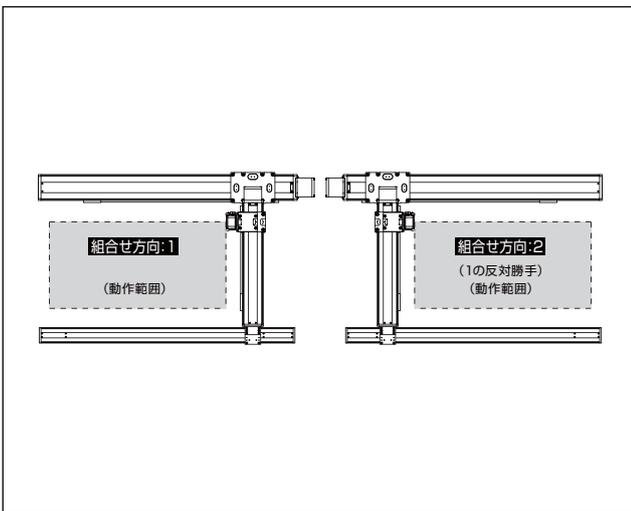


## 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3 [ICSPB3]-G2J1HB3H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3 [ICSPB3]-G2J1HB3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	H	ICSB3 [ICSPB3]-G2J2HB3H-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
	M	ICSB3 [ICSPB3]-G2J2HB3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

## 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(駆動軸)	ISB [ISP]B]-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 [ISP]B]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB [ISP]B]-MXM-□-200-20/10-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ G2J □ HB3H

Y軸ストローク 800 ~ 1200	
Z軸ストローク	10.0
100	
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

■ G2J □ HB3M

Y軸ストローク			
800 ~ 1000		1100	1200
Z軸ストローク	20.0	20.0	20.0
100		20.0	20.0
150		20.0	20.0
200		20.0	19.6
250		20.0	18.9
300		20.0	18.3
350		19.7	17.7
400		19.1	17.1
450	19.5	18.4	16.4
500	19.0	17.8	15.8
550	18.5	17.1	15.1
600	18.0	16.5	14.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ G2J □ HB3H

	100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340	
Y軸	-	1200	1100													
Z軸	1200															

■ G2J □ HB3M

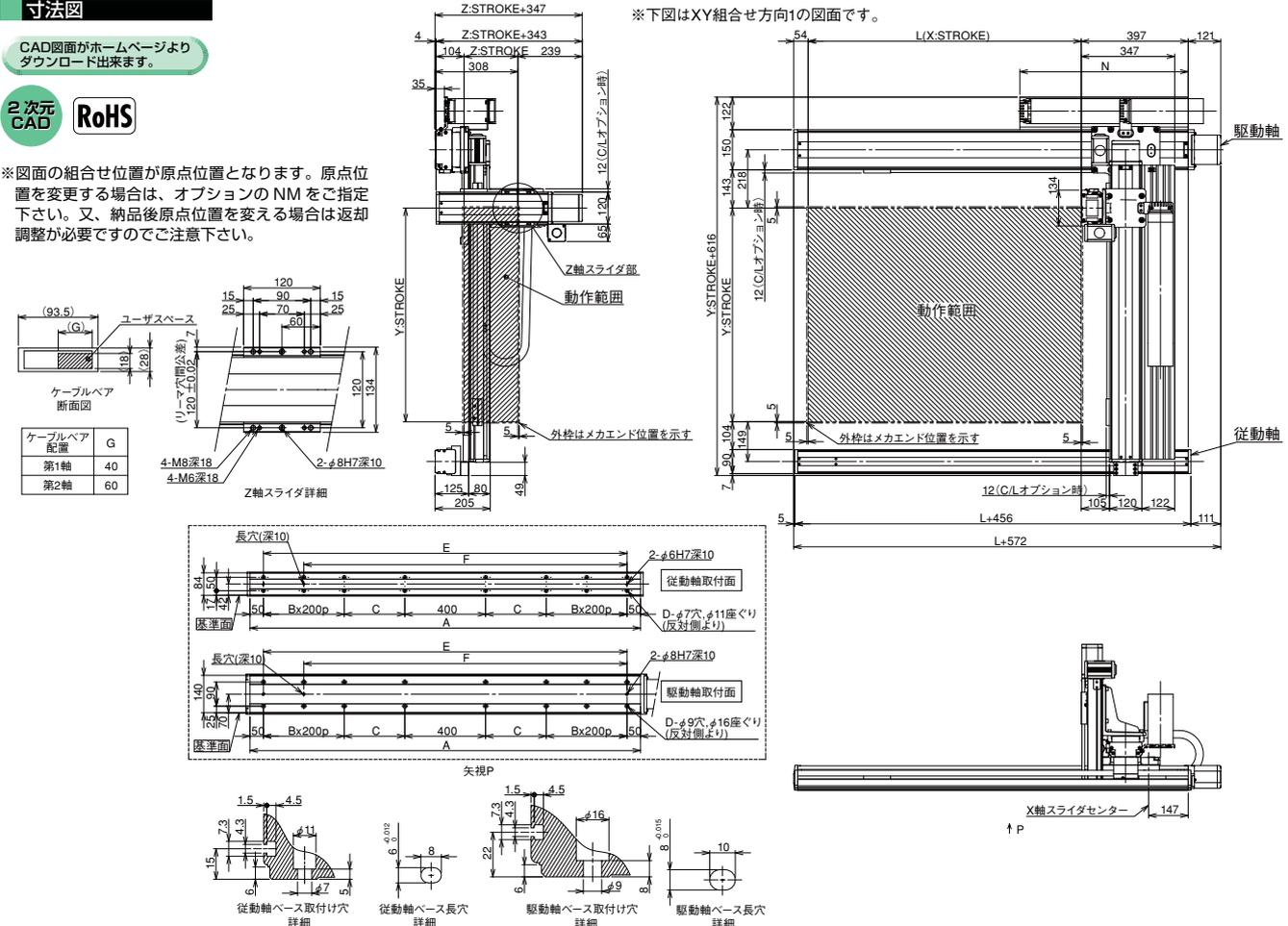
	100~600	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340	
Y軸	-	1200	1100													
Z軸	600															

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



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

# ICSB3-G1J □ HS1 □

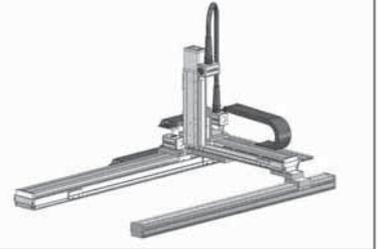
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

# ICSPB3-G1J □ HS1 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ  
高精度仕様

■型式項目 □ - G1J □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表参照	50:500mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照



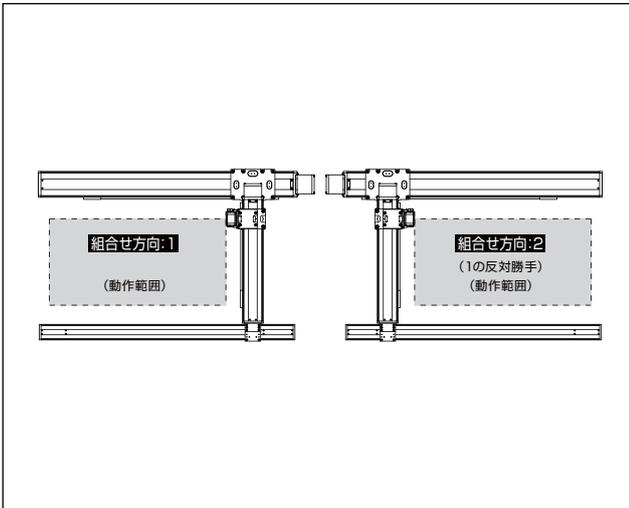
## 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J1HS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J1HS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J2HS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G1J2HS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の〔1〕～〔10〕の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

## 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB〔ISP〕-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〔ISP〕-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISP〕-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク 500~700	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

		Y軸ストローク 500~700	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

	100~400	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

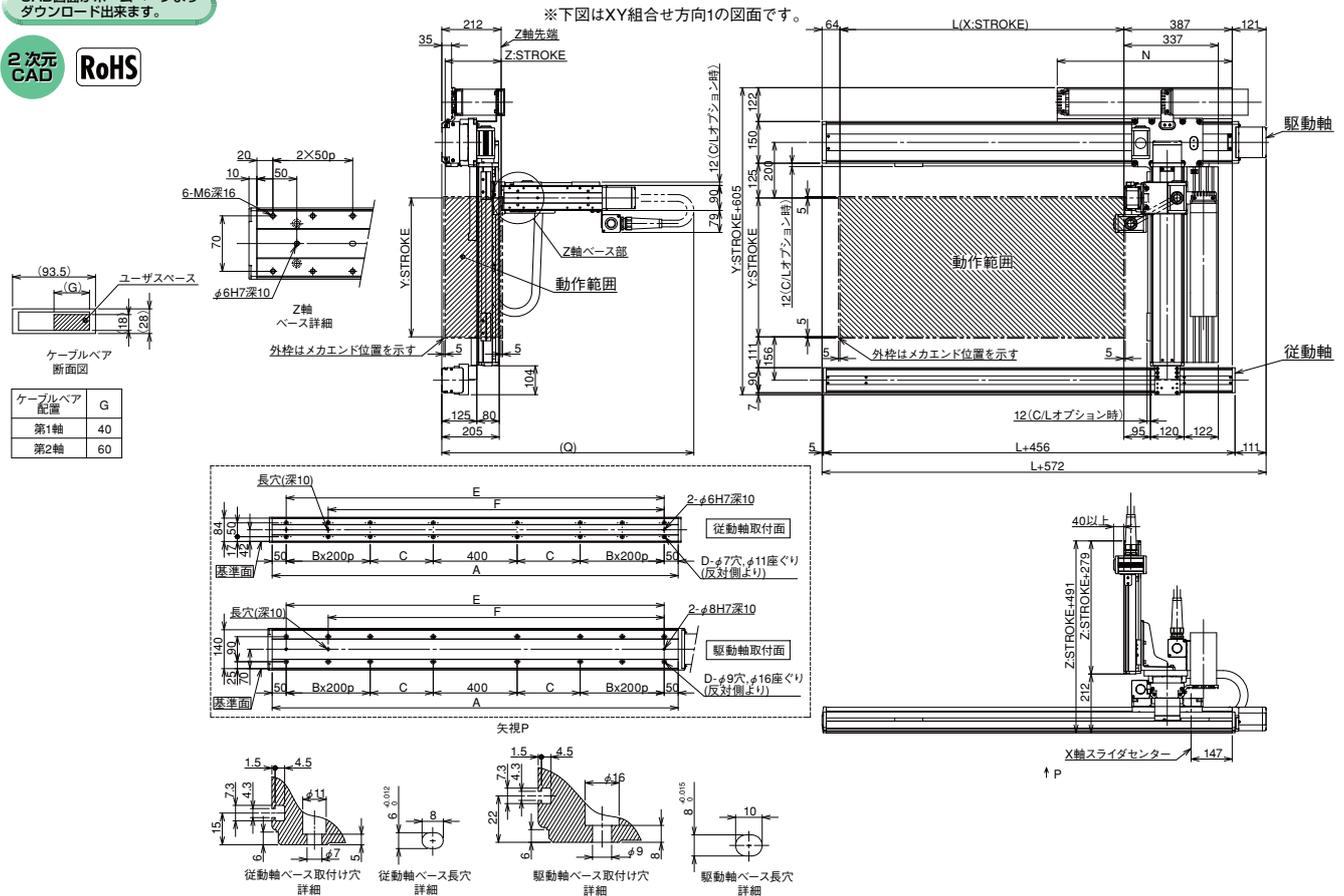
	100~400	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

※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。

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



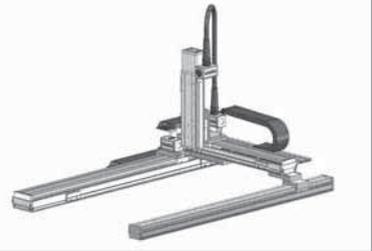
## Q 寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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	3	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	20	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

# ICSB3-G1J □ HS2L 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-G1J □ HS2L 高精度仕様



■型式項目 □ - G1J □ HS2L - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

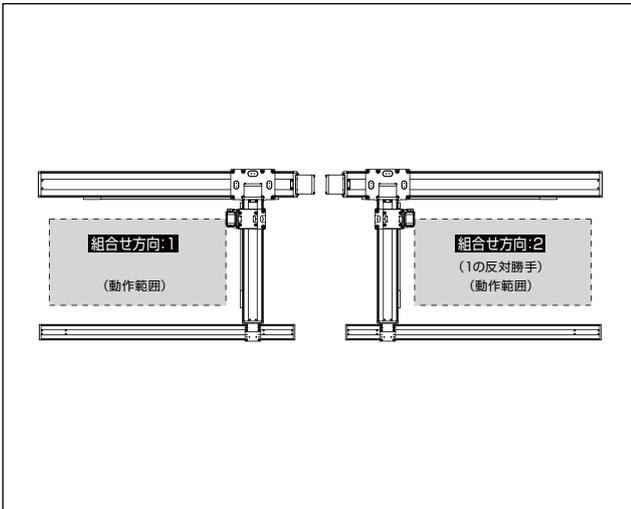
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	50:500mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	L	ICSB3 [ICSPB3]-G1J1HS2L- [1]-[2]-[3]-[4]-[5]-[6]-[7]-[8]-[9]-[10]
2	L	ICSB3 [ICSPB3]-G1J2HS2L- [1]-[2]-[3]-[4]-[5]-[6]-[7]-[8]-[9]-[10]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の [1] ~ [10] の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB [ISP]B-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 [ISP]B-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB [ISP]B-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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HS2L

## 可搬質量(kg) (注3)

### G1J □ HS2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 500~700	
		100
100	14.8	14.2
150	14.2	13.6
200	13.6	12.9
250	12.9	12.3
300	12.3	11.6
350	11.6	11.0
400	11.0	10.4
450	10.4	9.8
500	9.8	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### G1J □ HS2L

	100~500	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

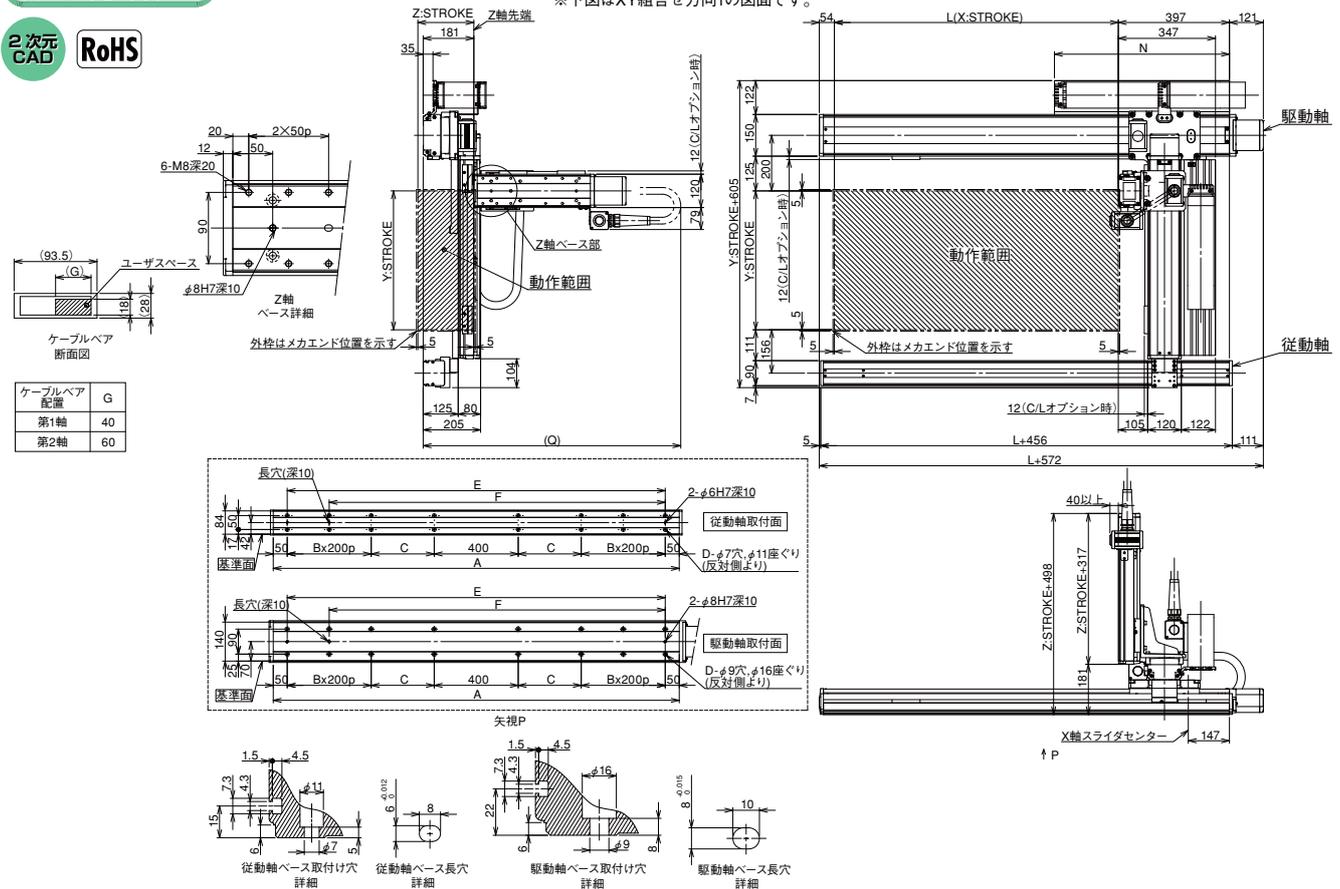
## 寸法図

※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。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q 寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

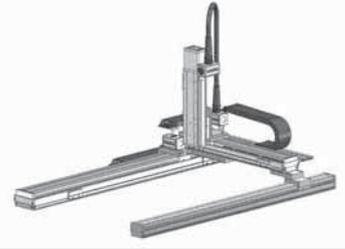
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425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

# ICSB3-G1J □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z Y軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-G1J □ HS3M 高精度仕様

■型式項目 □ - G1J □ HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	50:500mm 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

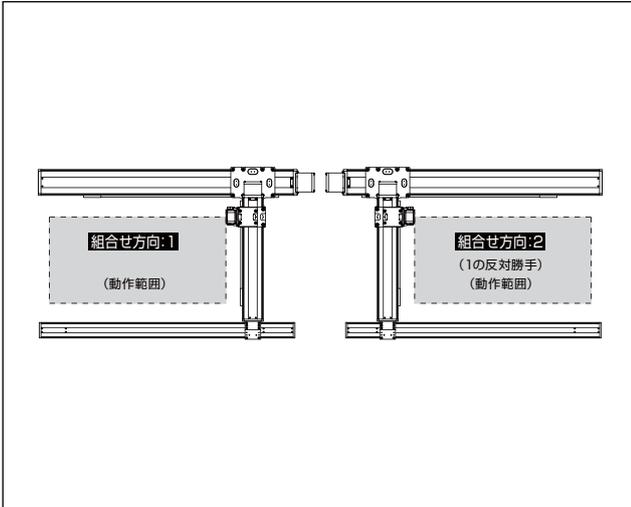


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3]-G1J1HS3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	M	ICSB3 [ICSPB3]-G1J2HS3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB [ISPBJ]-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 [ISPBJ]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB [ISPBJ]-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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G1J □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

G1J □ HS3M		Y軸ストローク 500~700
Z軸ストローク	100	14.3
	150	13.6
	200	13.0
	250	12.3
	300	11.7
	350	11.1
	400	10.5
	450	9.8
	500	9.2

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

G1J □ HS3M		100~500	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸		-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸		600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

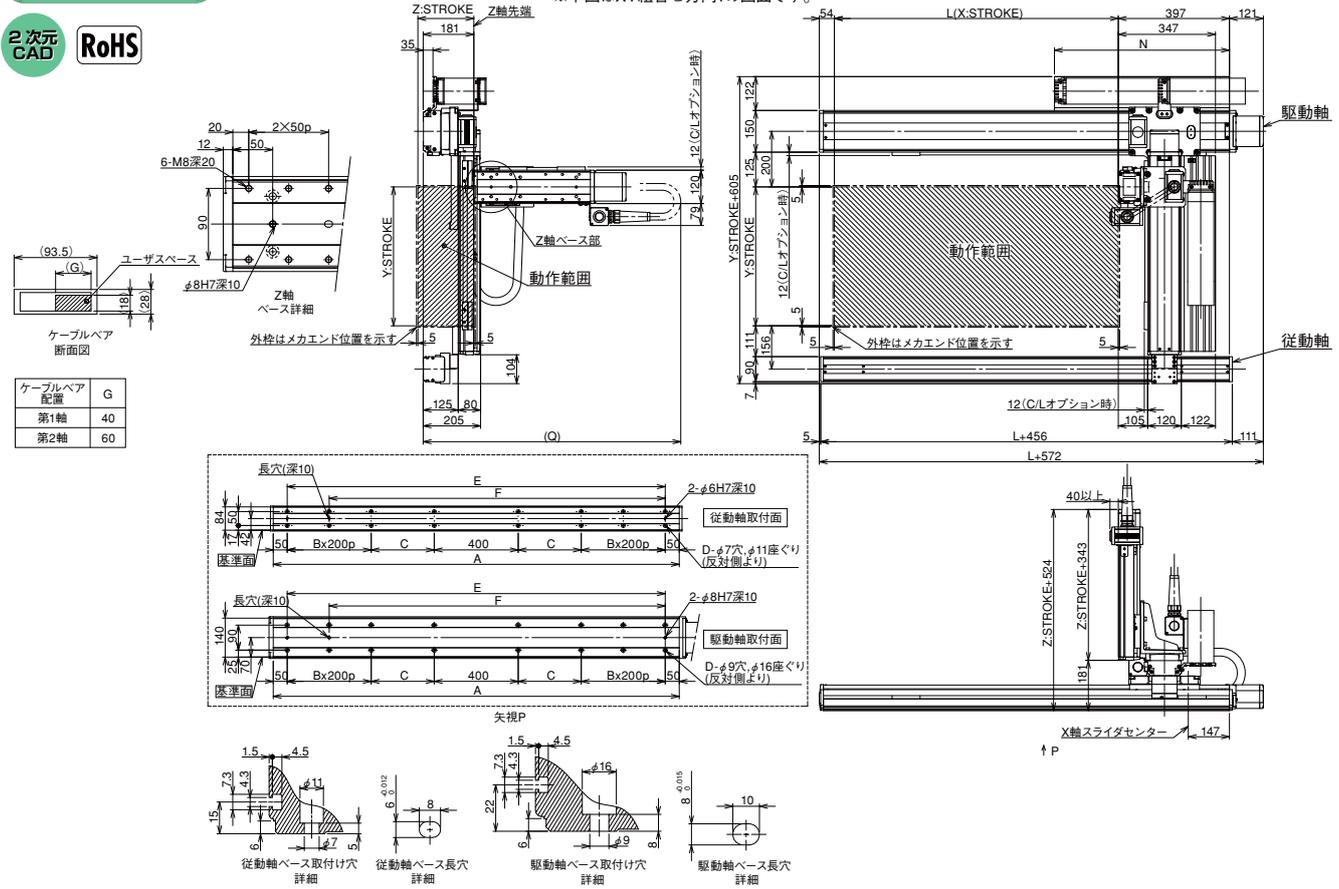
## 寸法図

※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。ご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q 寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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	3	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	20	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

# ICSB3-G2J □ HS1 □

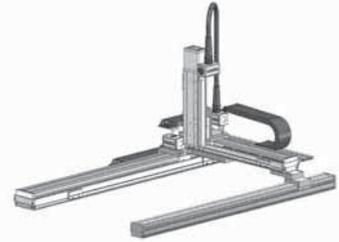
直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

# ICSPB3-G2J □ HS1 □

直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ  
高精度仕様

■型式項目 □ - G2J □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 80:800mm 120:1200mm (100mm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



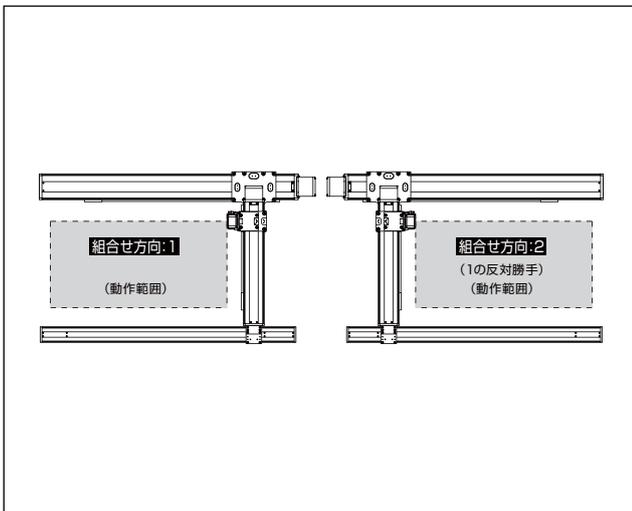
## 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J1HS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J1HS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J2HS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-G2J2HS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の〔1〕～〔10〕の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

## 適応コントローラ

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(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)	
Z軸	ISB〔ISPB〕-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ G2J □ HS1M

		Y軸ストローク 800 ~ 1200	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

■ G2J □ HS1L

		Y軸ストローク 800 ~ 1200	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ G2J □ HS1M

	100~400	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340
Y軸	-	1200	1100	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

■ G2J □ HS1L

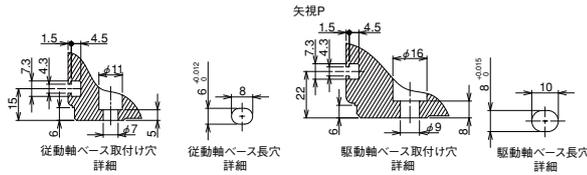
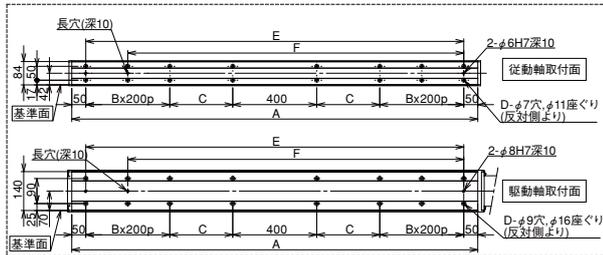
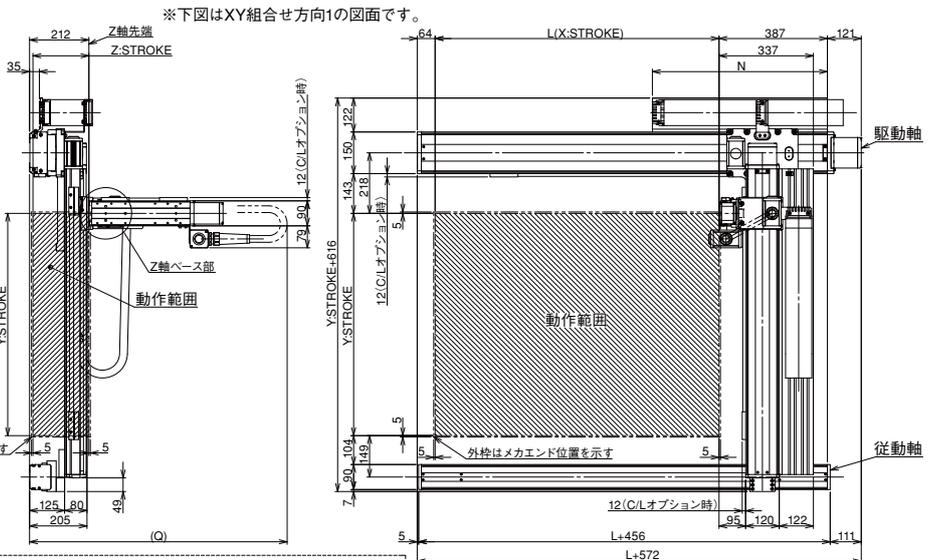
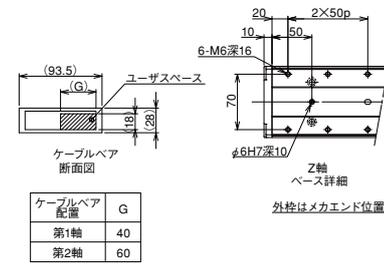
	100~400	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	1100	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340
Y軸	-	1200	1100	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

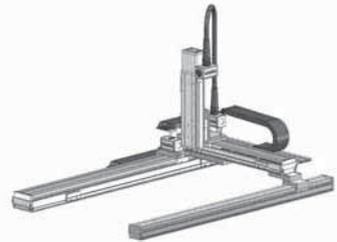
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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	3	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575	625
D	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	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

# ICSB3-G2J □ HS2L 直交ロボット X-Y-Z Y軸水平ガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## ICSPB3-G2J □ HS2L 高精度仕様



■型式項目 □ - G2J □ HS2L - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

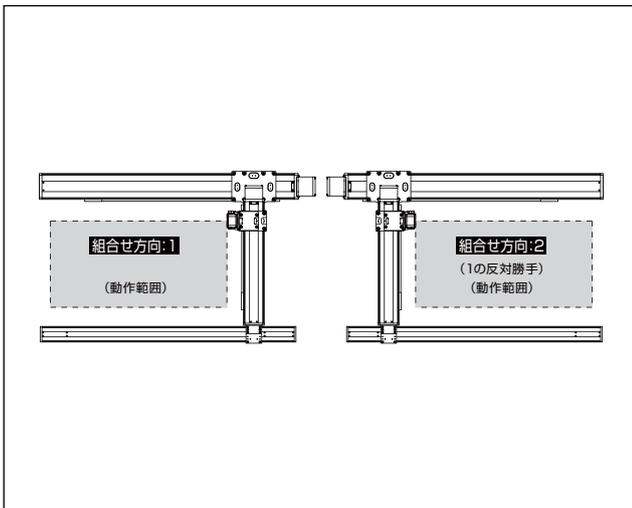
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内記号説明参照

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	L	ICSB3 [ICSPB3] -G2J1HS2L- ① - ② ③ - ④ ⑤ - ⑥ ⑦ - ⑧ - ⑨ - ⑩
2	L	ICSB3 [ICSPB3] -G2J2HS2L- ① - ② ③ - ④ ⑤ - ⑥ ⑦ - ⑧ - ⑨ - ⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

### 適応コントローラ

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(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)	
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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HS2L

## 可搬質量(kg) (注3)

G2J □ HS2L		Y軸ストローク 800 ~ 1200
Z軸 ストローク	100	14.8
	150	14.2
	200	13.6
	250	12.9
	300	12.3
	350	11.6
	400	11.0
	450	10.4
	500	9.8

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

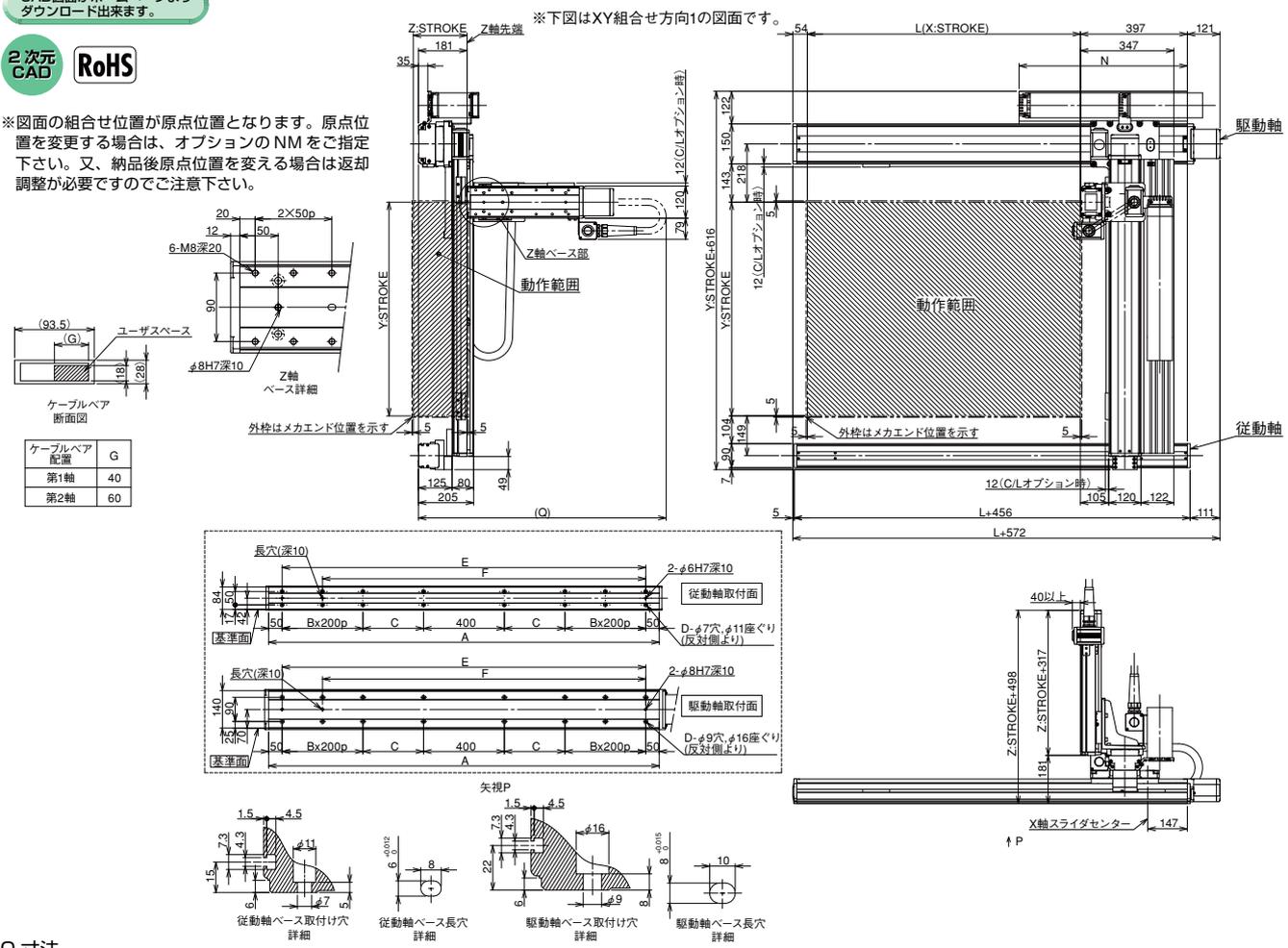
G2J □ HS2L		100~500	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		-	-	1200	-	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340
Y軸		-	1200	1100	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸		300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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	425	475	525	575	425	475	525	575	625
D	12	12	12	12	12	12	16	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

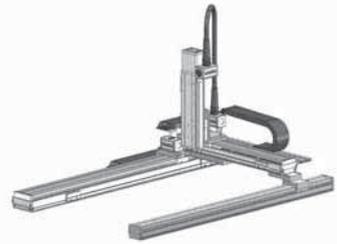
# ICSB3-G2J □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

# ICSPB3-G2J □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸水平ガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

## 高精度仕様

■型式項目 □ - G2J □ HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 80:800mm 120:1200mm (100mm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

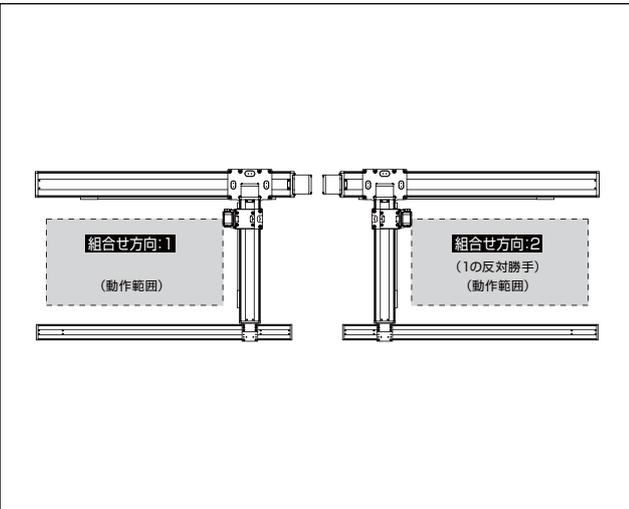


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3 [ICSPB3]-G2J1HS3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】
2	M	ICSB3 [ICSPB3]-G2J2HS3M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】【7】-【8】-【9】-【10】

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【10】の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC:ケーブルペア-ケーブルペア+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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB [ISPBJ]-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 [ISPBJ]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB [ISPBJ]-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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -G2J □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### G2J □ HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	800 ~ 1200	
100	14.3	
150	13.6	
200	13.0	
250	12.3	
300	11.7	
350	11.1	
400	10.5	
450	9.8	
500	9.2	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### G2J □ HS3M

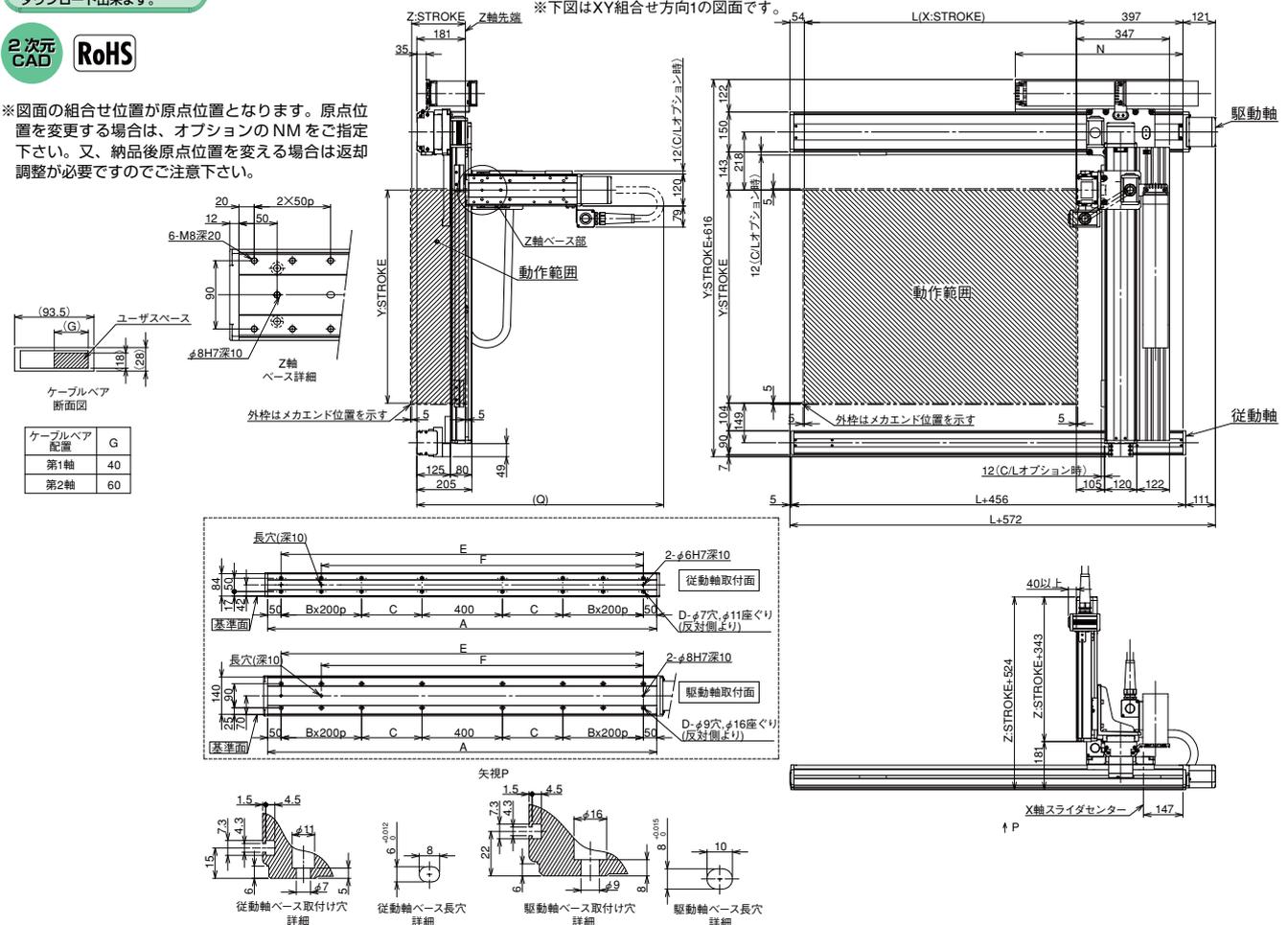
	100~500	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1200	-	1150	1000	950	830	740	650	590	490	540	490	440	370	340
Y軸	-	1200	-	1100	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



## Q寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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	16	16	16	16	20	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

# ICSB3-GB □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

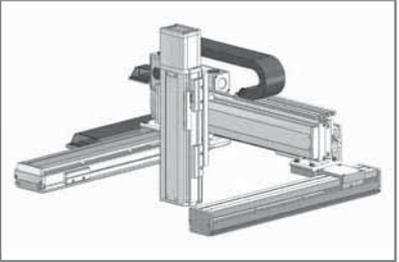
# ICSPB3-GB □ HB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## 高精度仕様

■ 型式項目 □ - GB □ HB1 □ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様	10:100mm	30:300mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	110:1100mm (100:1000mm)*	60:600mm (50mm毎)	30:300mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	5L:5m □L:□m	

\* 自立ケーブル仕様の場合

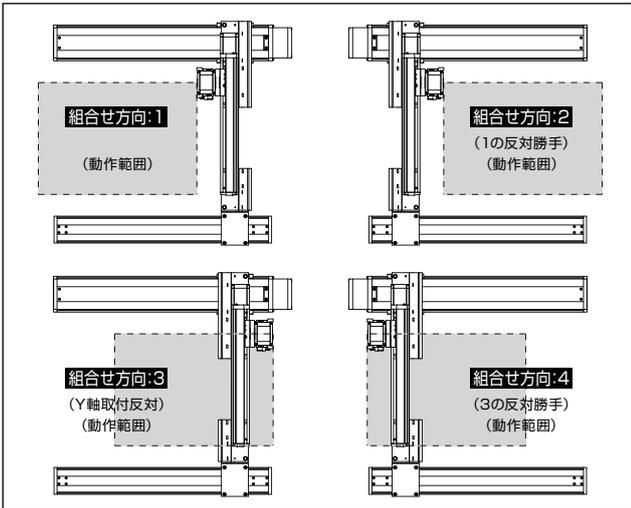


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GB1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GB2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GB3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GB4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPBI]-SXM-□-60-16-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GB □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ GB □ HB1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク				
	300~400	450	500	550	600
100	7.0	7.0	7.0	6.6	5.1
150		7.0	7.0	6.2	4.7
200		7.0	7.0	5.8	4.3
250		7.0	6.8	5.4	3.9
300		6.7	6.5	5.1	3.6

### ■ GB □ HB1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク						
	300	350	400	450	500	550	600
100	7.6	7.6	7.3	6.9	6.6	6.1	5.8
150	7.2	7.2	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5
200	6.9	6.9	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
250	6.5	6.5	6.2	5.8	5.5	5.1	4.8
300	6.3	6.2	5.9	5.5	5.2	4.8	4.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ GB □ HB1M

	100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	-	960					
Z軸	480						

### ■ GB □ HB1L

	100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	-	960					
Z軸	240						

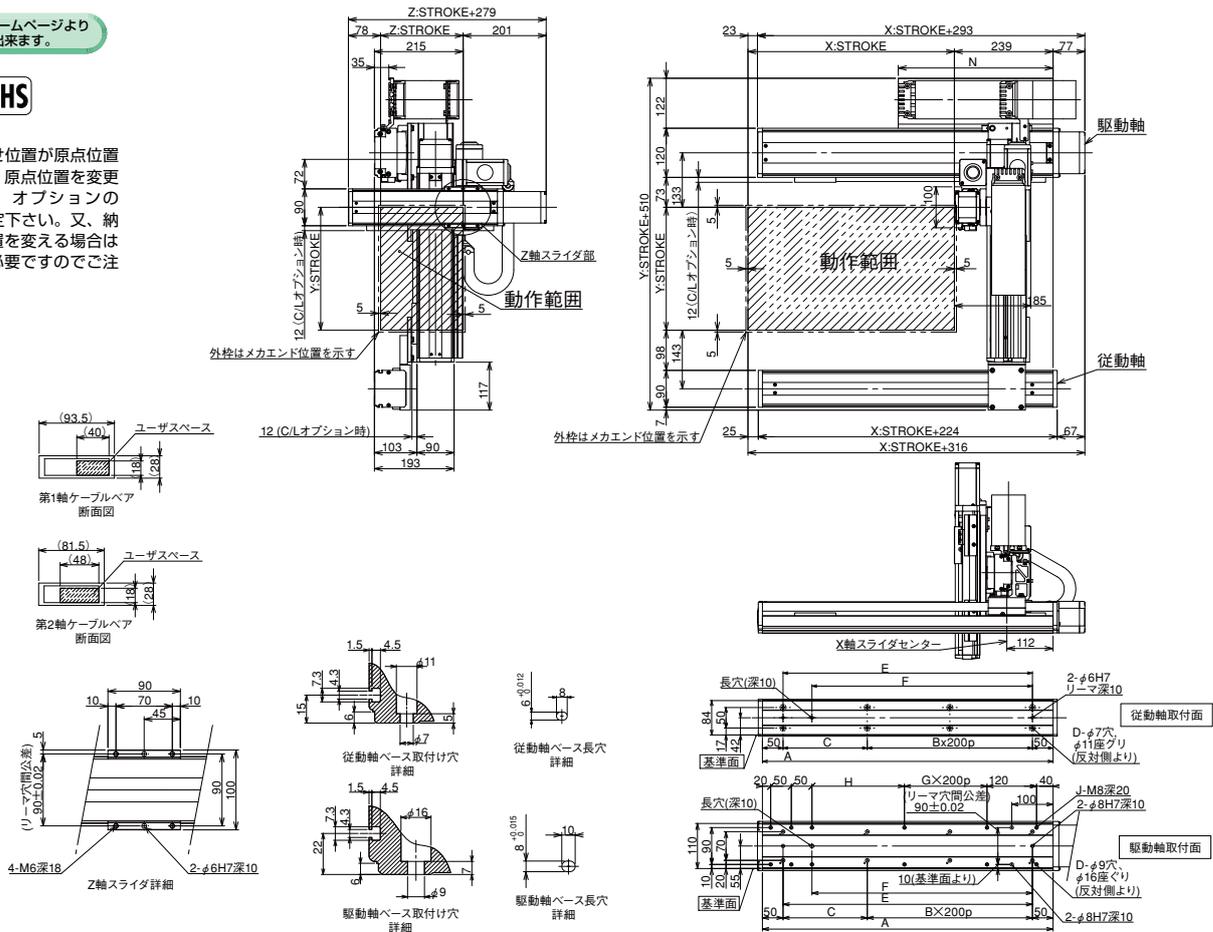
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

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

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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
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	4	4	4	4	5	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

# ICSB3-GB □ MB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定

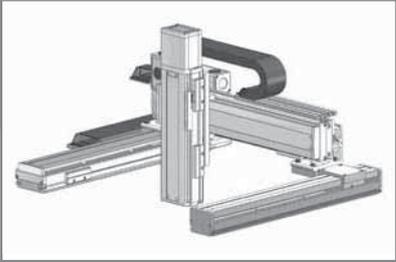
# ICSPB3-GB □ MB1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定

## 高精度仕様

■型式項目 □ - GB □ MB1 □ - □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □

シリーズ タイプ エンコーダ種類 X軸ストロークオプション Y軸ストロークオプション Z軸ストロークオプション 適応コントローラ ケーブル長 Y軸-Z軸ケーブル配線

ICSB3標準3軸仕様 下記型式内容表 A:アブソリュート仕様 10:100mm 下記 オプション表 30:300mm 下記 オプション表 10:100mm 下記 オプション表 T1:XSEL-J/K 3L:3m Y軸-Z軸ケーブル配線  
 ICSPB3高精度3軸仕様 参照 I:インクリメンタル仕様 } オプション表 } 60:600mm 参照 } 30:300mm 参照 } SSEL □L:長さ指定 5L:5m 下記型式内記号説明参照  
 110:1100mm (100:1000mm)\* (50mm 毎) } 60:600mm (50mm 毎) } 30:300mm (50mm 毎) } 参照 } SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

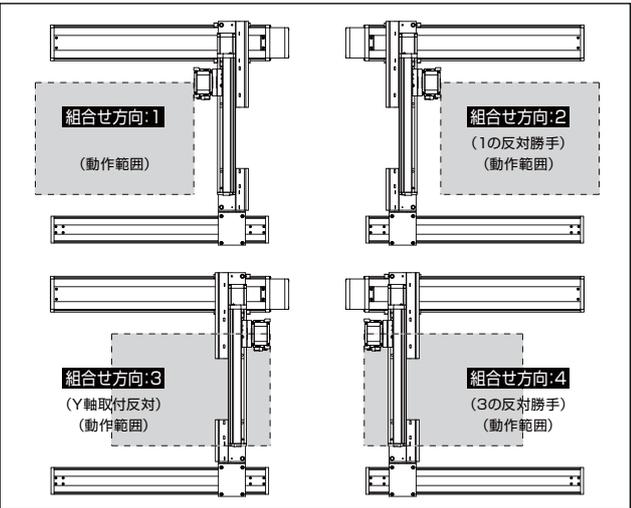


**型式内容** ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GB1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GB1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GB2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GB2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GB3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GB3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GB4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GB4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

**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[[ISPBI]-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[[ISPBI]-SXM-□-60-8-(ストローク)	
Z軸	ISB[[ISPBI]-SXM-□-60-8/4-(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。

**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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M), 4mm(L)

**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。

**⚠ 注意**

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GB □ MB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

GB □ MB1M		Y軸ストローク 300~600
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	

GB □ MB1L		Y軸ストローク 300~600
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

GB □ MB1M		100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸		600			430	345	280	230
Y軸		-	480					
Z軸		480						

GB □ MB1L		100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸		600			430	230	280	230
Y軸		-	480					
Z軸		240						

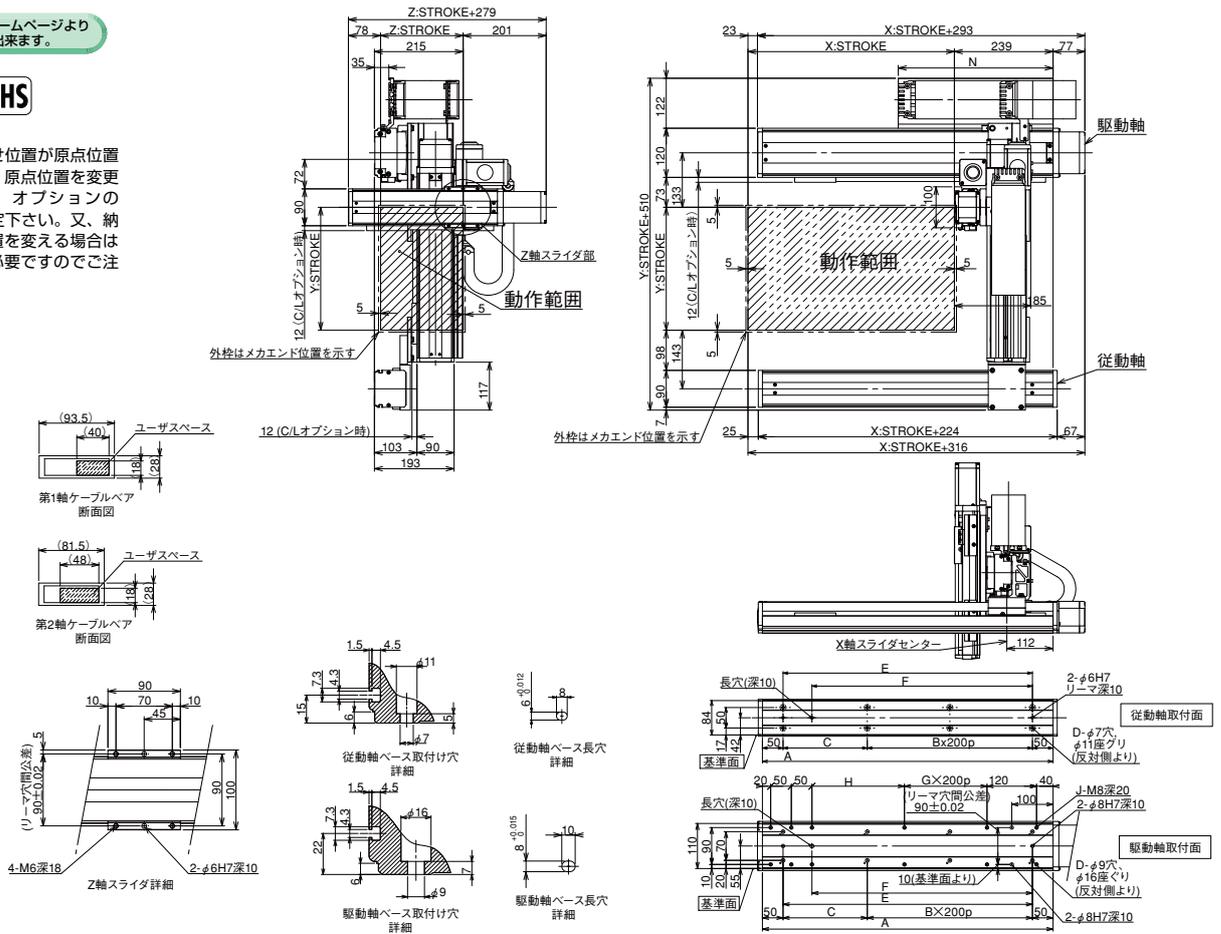
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



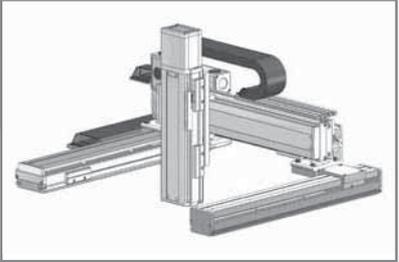
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

# ICSB3-GC□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GC□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GC□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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



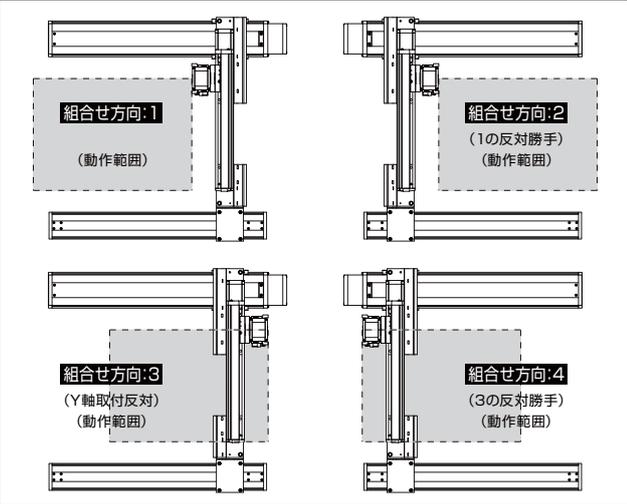
### 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GC1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GC1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GC2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GC2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GC3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GC3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GC4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GC4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-SXM-□-60-8/4-(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。

**注意**

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク 300~700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

		Y軸ストローク 300~650	700
Z軸ストローク	100	14.0	14.0
	150		14.0
	200		14.0
	250		14.0
	300		14.0
	350		13.9
	400		13.6

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

GC □ HB1M	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	-	1200					
Z軸	480						

GC □ HB1L	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	-	1200					
Z軸	240						

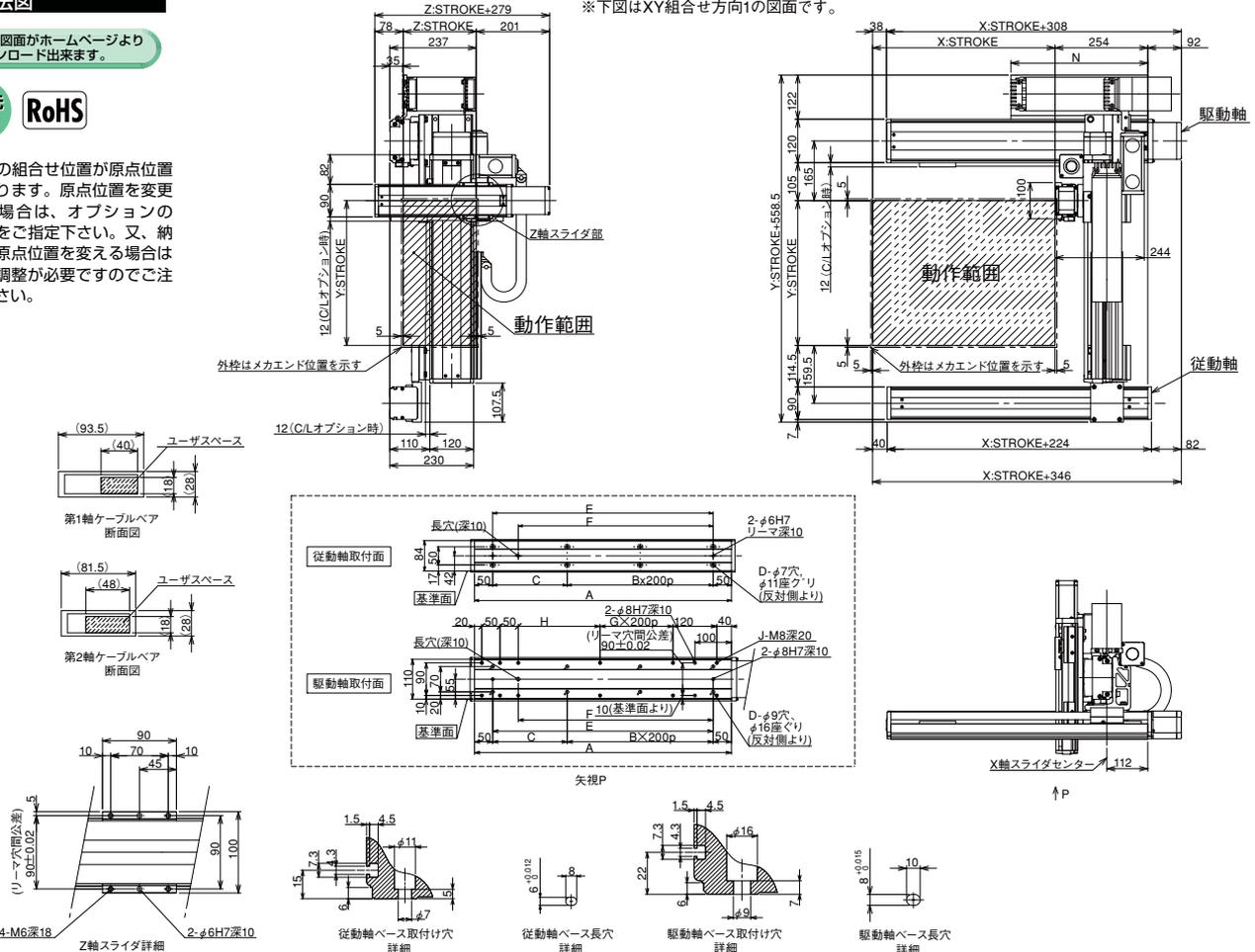
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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
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

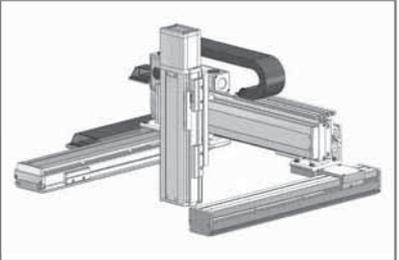
# ICSB3-GC□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GC□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## 高精度仕様

■型式項目 □ - GC□HB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様	10:100mm	30:300mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	オプション表	オプション表	オプション表	T2:SCON	5L:5m	下記型式内
			110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	70:700mm (50mm 毎)	40:400mm (50mm 毎)	SSEL	□L:長さ指定	記号説明
			※自立ケーブル仕様の場合			XSEL-P/Q		参照
						XSEL-R/S		

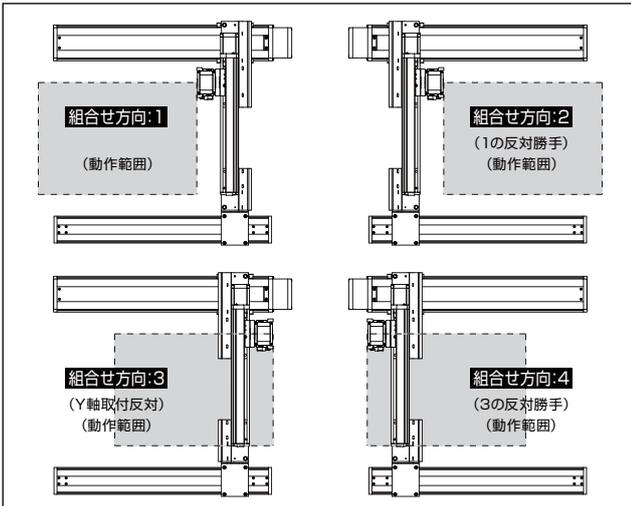


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[[ISPBI]-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[[ISPBI]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[[ISPBI]-MXM-□-100-10/5-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ HB2M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	9.4	8.0

### GC □ HB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	13.0	13.0	13.0	12.9	12.9	12.9	12.9	12.8	12.8	11.8
150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	12.3	11.2
200	11.9	11.9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	11.1	9.9
300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	10.6	9.3
350	10.1	10.1	10.1	10.1	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	9.4	8.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ HB2M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	600						

### GC □ HB2L

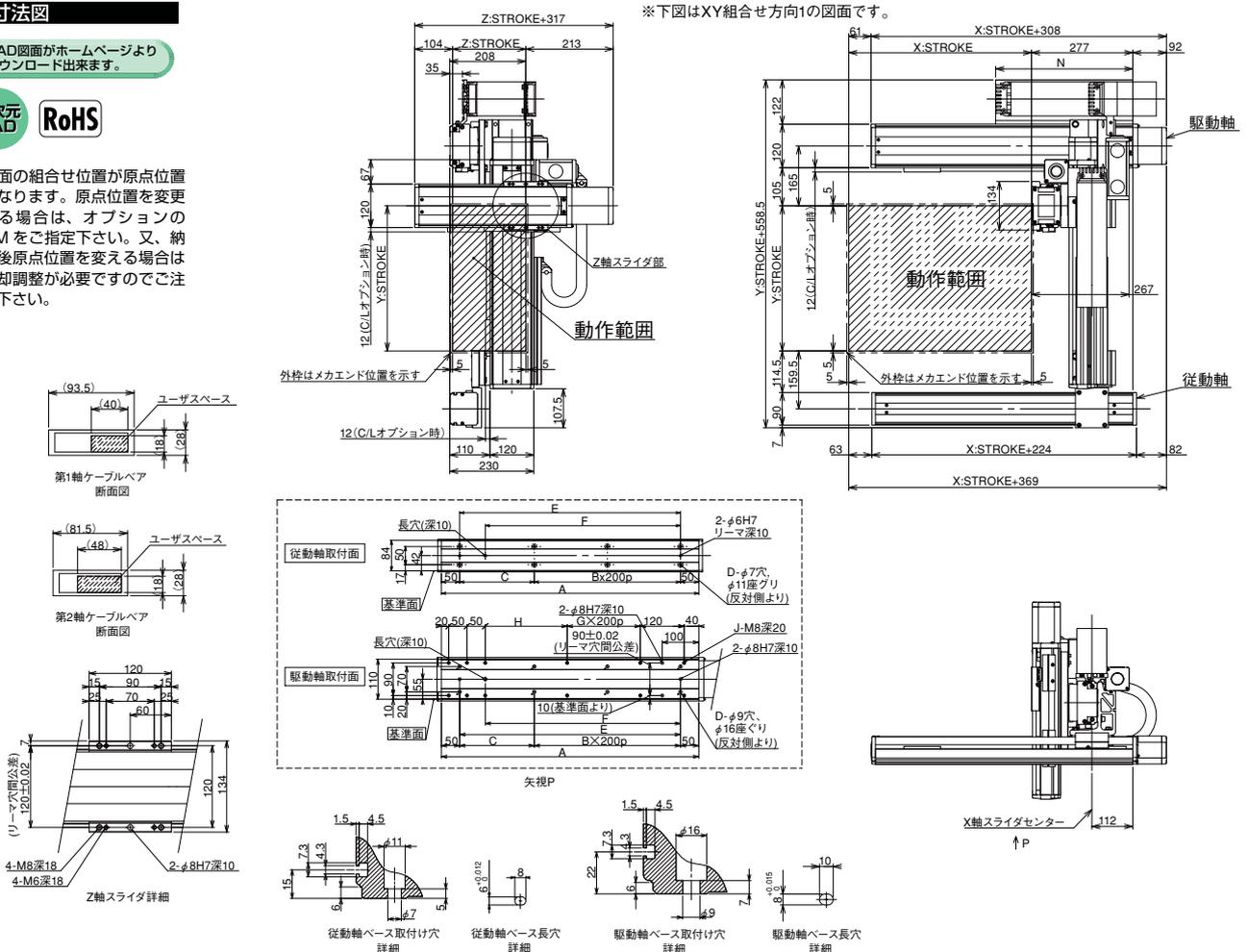
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200						
Y軸	1200						
Z軸	300						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

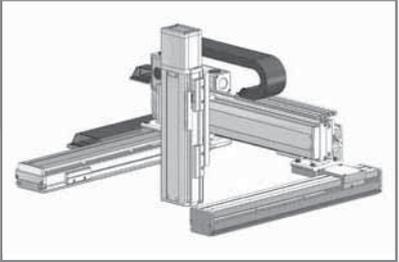
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



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

# ICSB3-GC □ HB3H 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GC □ HB3H 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様



■ 型式項目 □ - GC □ HB3H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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

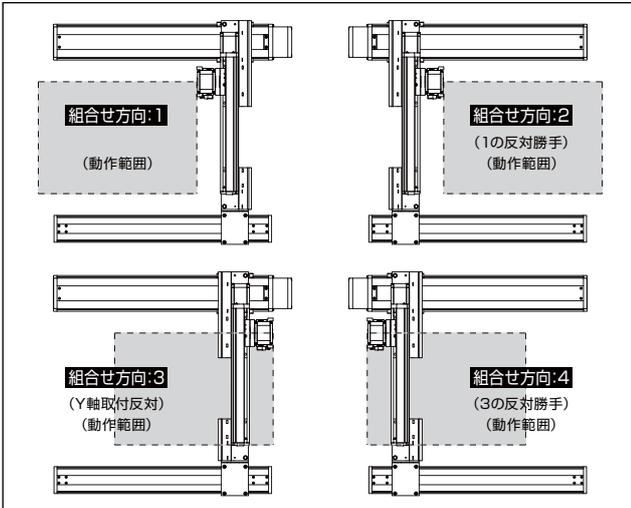
110:1100mm (100:1000mm)\* (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合  
70:700mm (50mm 毎) 参照  
40:400mm (50mm 毎) 参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-GC1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-GC2HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-GC3HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-GC4HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～○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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル・自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア・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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm

### 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(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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ HB3H

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ HB3H

		Y軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
	350	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.5	8.1
	400	9.1	9.1	9.1	9.1	9.0	9.0	9.0	9.0	7.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ HB3H

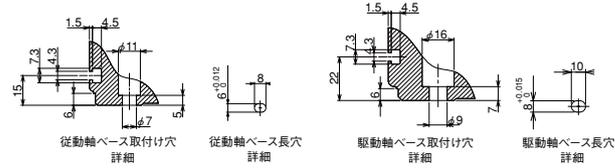
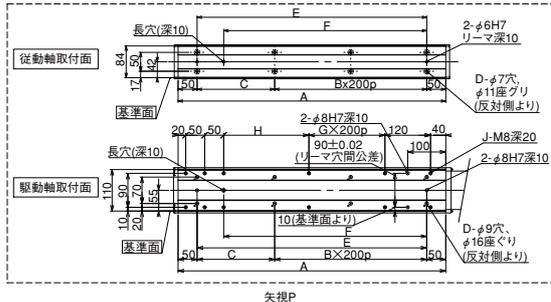
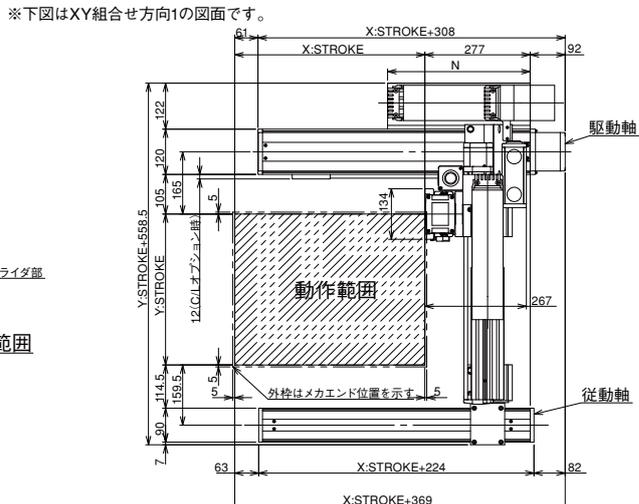
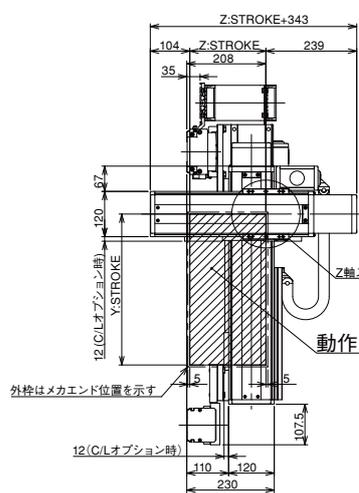
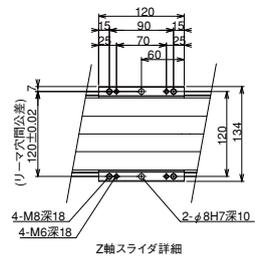
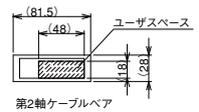
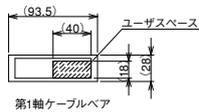
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	-	1200					
Z軸	1200						

## 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

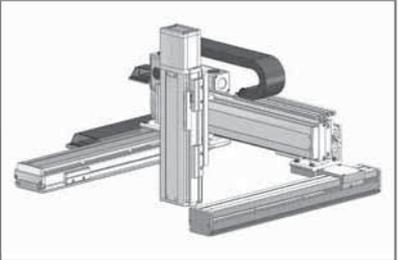
# ICSB3-GC □ MB2L 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GC □ MB2L 高精度仕様

■型式項目 □ - GC □ MB2L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)* (50mm 毎)	下記 30:300mm オプション表参照 70:700mm (50mm 毎)	下記 10:100mm オプション表参照 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

\* 自立ケーブル仕様の場合

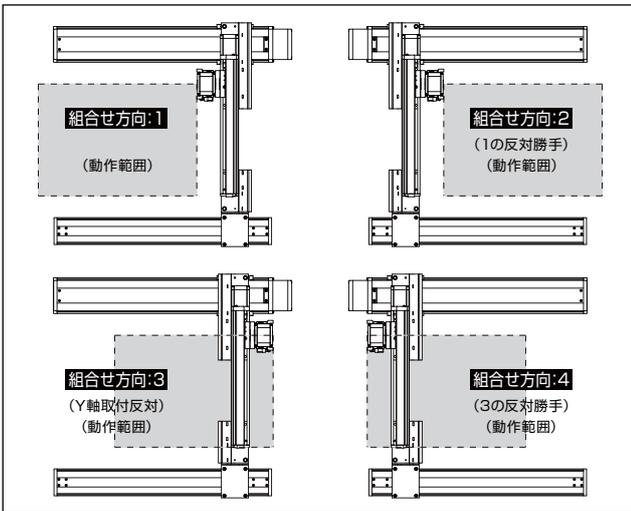


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3[ICSPB3]-GC1HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	L	ICSB3[ICSPB3]-GC2HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	L	ICSB3[ICSPB3]-GC3HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	L	ICSB3[ICSPB3]-GC4HB2L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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
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。

### 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)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ MB2L

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ MB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	17.6	17.2	16.8	16.5	16.1	15.5	14.9	13.9	11.8	
150	17.0	16.6	16.2	15.9	15.5	14.9	14.4	13.3	11.2	
200	16.4	16.0	15.6	15.3	14.9	14.4	13.8	12.7	10.6	
250	15.7	15.3	14.9	14.6	14.2	13.8	13.2	12.0	9.9	
300	15.1	14.7	14.3	14.0	13.6	13.2	12.7	11.4	9.3	
350	14.4	14.0	13.6	13.3	12.9	12.5	12.0	10.7	8.6	
400	13.8	13.4	13.0	12.7	12.3	11.9	11.5	10.1	8.0	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ MB2L

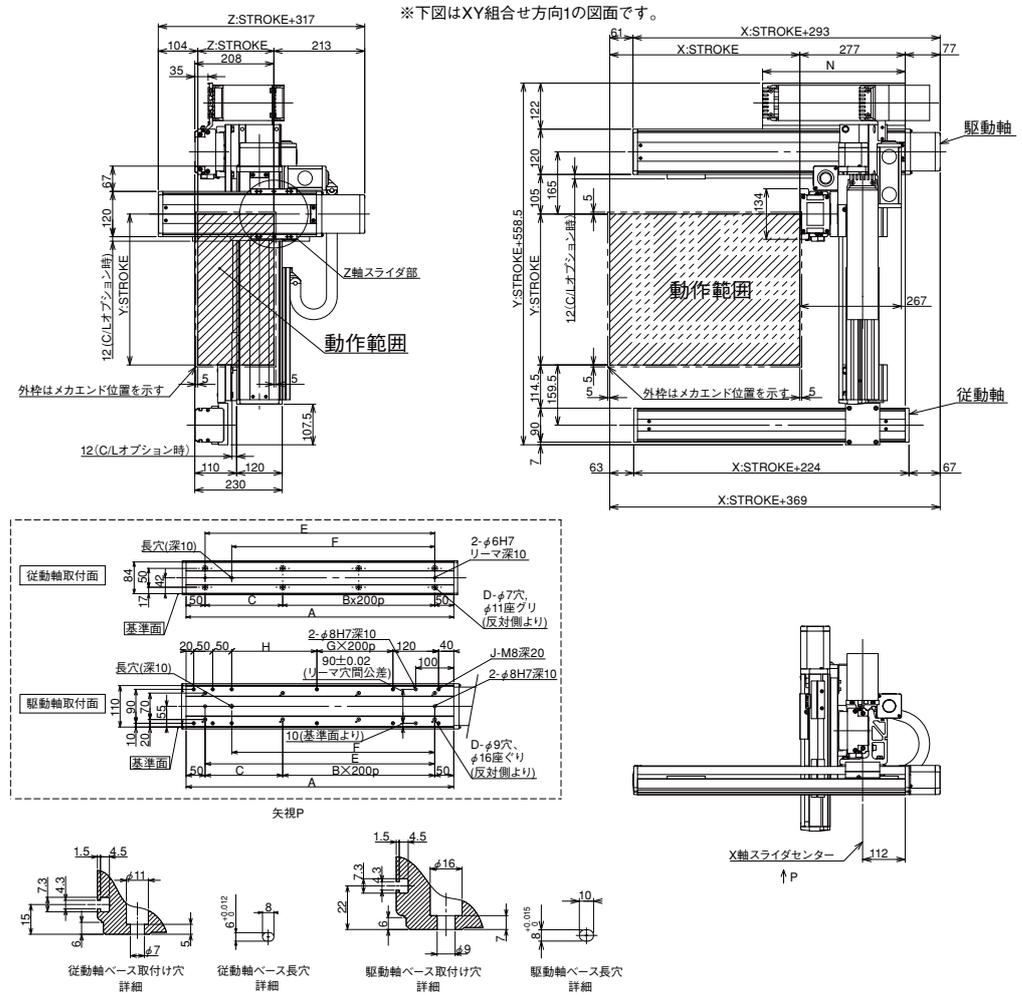
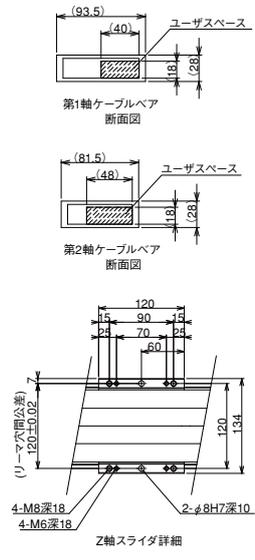
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸		600					
Z軸	300						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



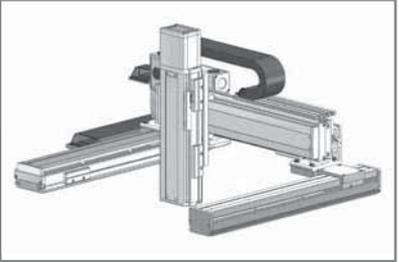
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



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

# ICSB3-GC MB3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GC MB3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様



■型式項目 □ - GC MB3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線	
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)* (50mm毎)*	下記 オプション表 参照	30:300mm 70:700mm (50mm毎) 参照	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

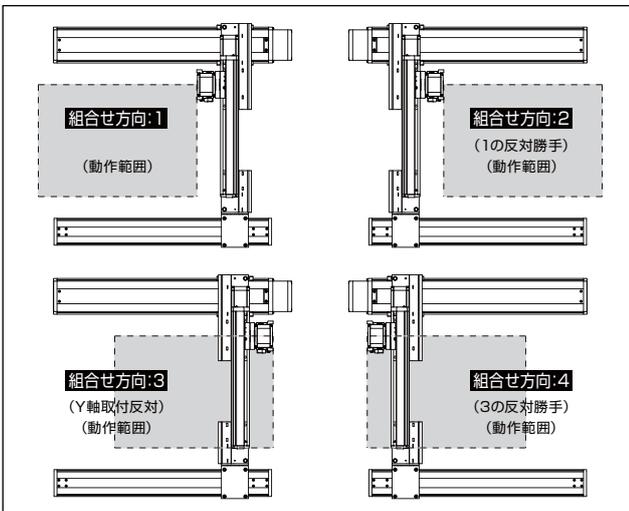
\* 自立ケーブル仕様の場合

## 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GC1MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GC2MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GC3MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GC4MB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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
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。

## 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[ISPBI]-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[ISPBI]-MXM-□-100-10-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ MB3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
100	17.1	16.7	16.3	16.0	15.6	15.0	14.5	13.4	11.3	
150	16.4	16.0	15.6	15.3	14.9	14.4	13.8	12.7	10.6	
200	15.8	15.4	15.0	14.7	14.3	13.9	13.3	12.1	10.0	
250	15.1	14.7	14.3	14.0	13.6	13.2	12.7	11.4	9.3	
300	14.5	14.1	13.7	13.4	13.0	12.6	12.1	10.8	8.7	
350	13.9	13.5	13.1	12.8	12.4	12.0	11.6	10.2	8.1	
400	13.3	12.9	12.5	12.2	11.8	11.4	11.0	9.6	7.5	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ MB3M

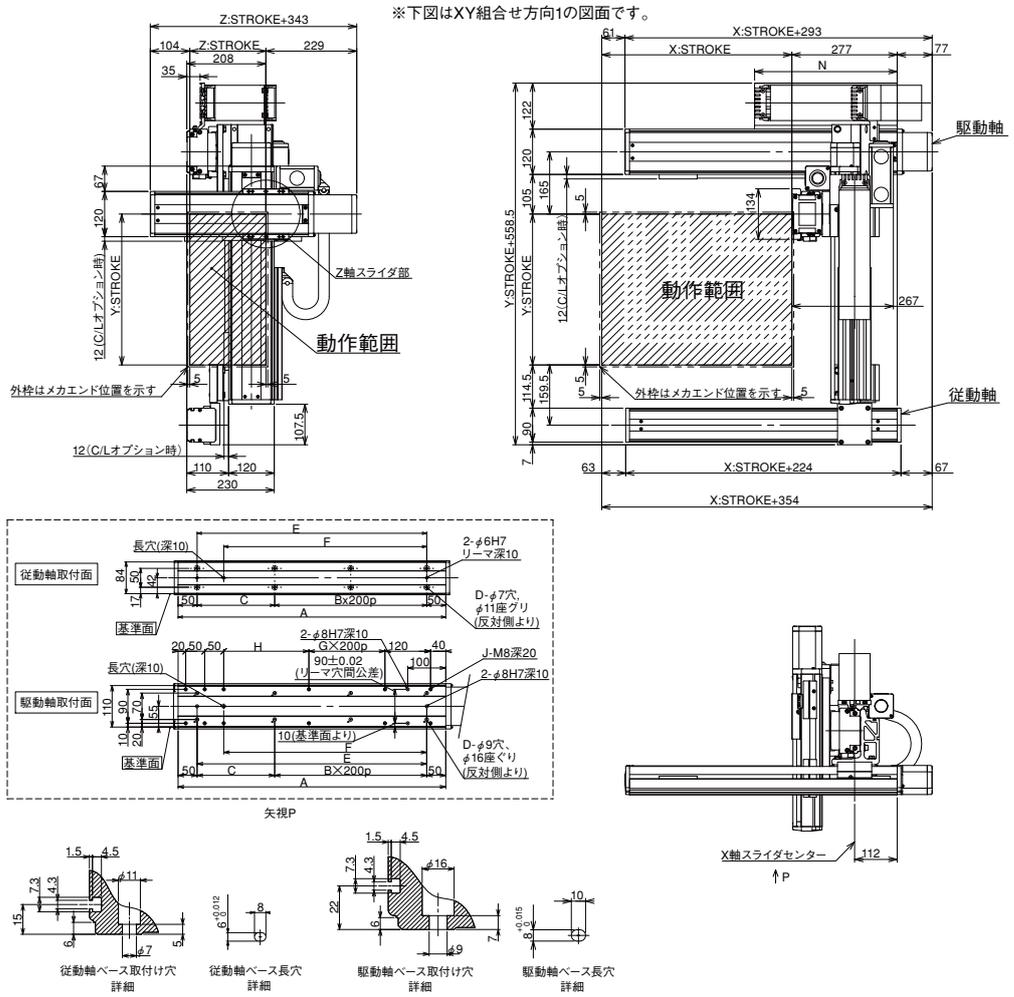
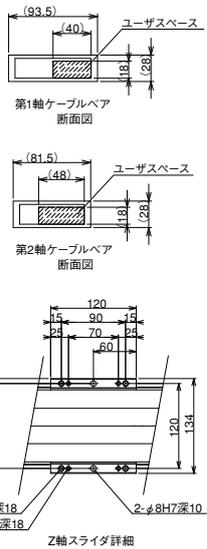
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X軸	600						
Y軸	600						
Z軸	600						

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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

# ICSB3-GD □ HB1 □

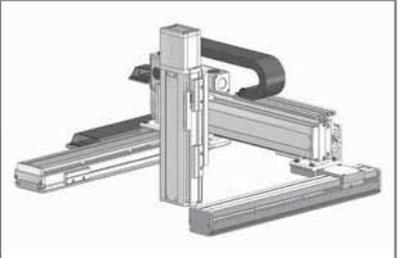
直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GD □ HB1 □

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定  
高精度仕様

■型式項目 □ - GD □ HB1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	30:300mm 70:700mm (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



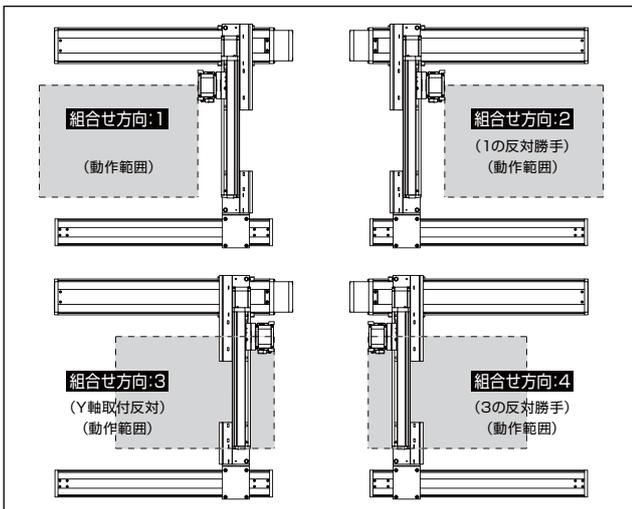
## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD1HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD2HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD3HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD3HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD4HB1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD4HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の □ ~ ⑩ の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

## 適応コントローラ

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 (駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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-SXM02-N-O-O-(ストローク)	
Y 軸	ISB〔ISPBI〕-MXM□-100-20-(ストローク)	
Z 軸	ISB〔ISPBI〕-SXM□-60-8/4-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GD □ HB1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GD □ HB1M

		Y軸ストローク 300~700
Z軸 ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

### GD □ HB1L

		Y軸ストローク 300~650	300
Z軸 ストローク	100	14.0	14.0
	150		14.0
	200		14.0
	250		14.0
	300		14.0
	350		13.9
	400		13.6

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GD □ HB1M

	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### GD □ HB1L

	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

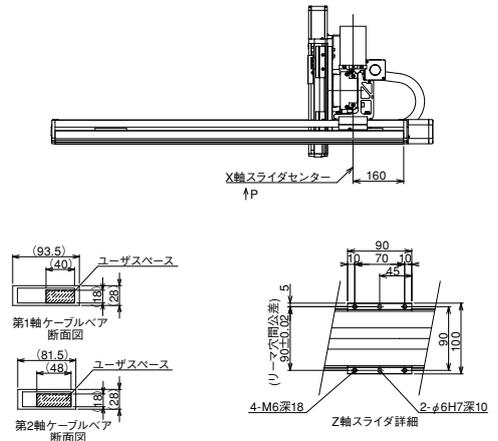
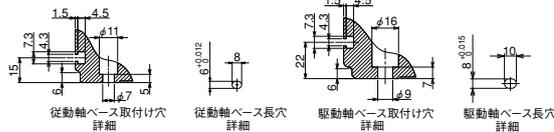
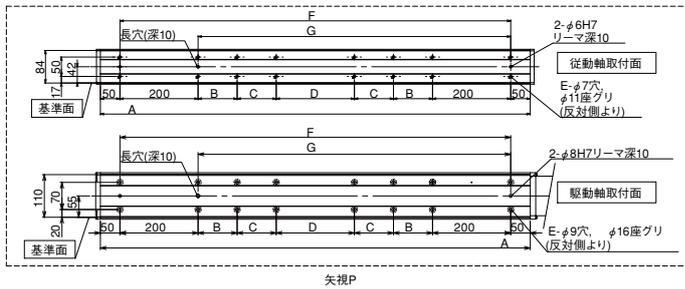
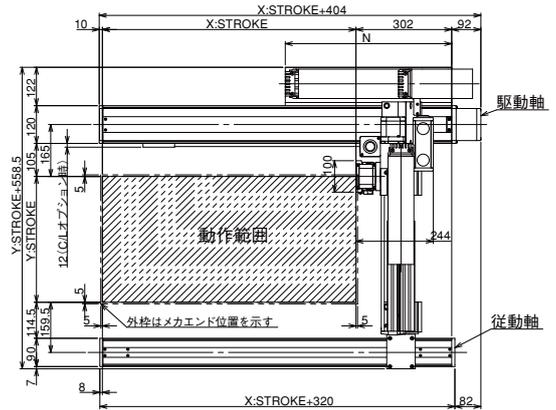
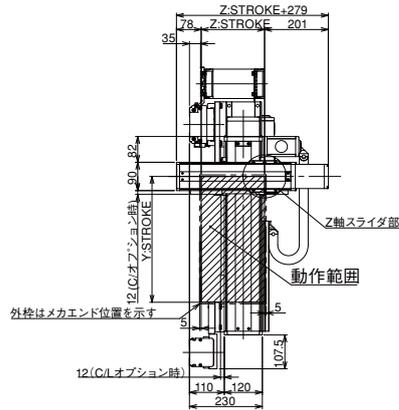
## 寸法図

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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

# ICSB3-GD □ HB2 □

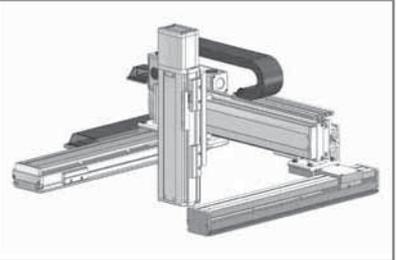
直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GD □ HB2 □

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定  
高精度仕様

■型式項目 □ - GD □ HB2 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm オプション表 200:2000mm (100mm毎)	30:300mm オプション表 70:700mm (50mm毎)	10:100mm オプション表 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



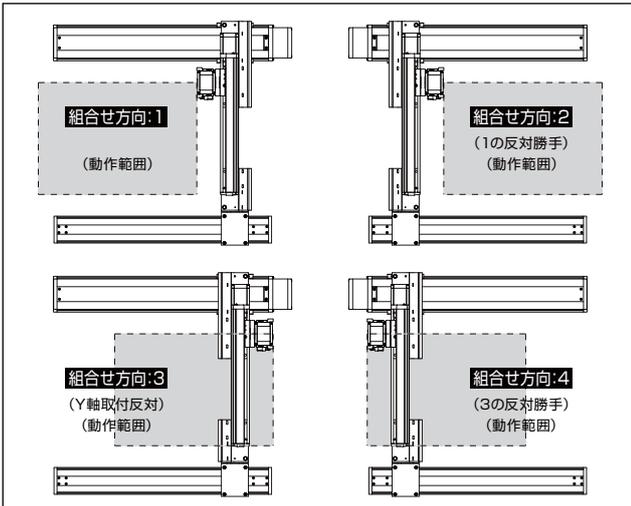
## 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GD4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

## 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(駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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-SXM02-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-100-10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GD □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ GD □ HB2M

		Y軸ストローク									
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
	350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
	400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

### ■ GD □ HB2L

		Y軸ストローク									
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	
Z軸ストローク	100	13.0	13.0	13.0	12.9	12.9	12.9	12.9	12.9	12.8	11.8
	150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
	200	11.9	11.9	11.9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
	250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
	300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	10.6	9.3
	350	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
	400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ GD □ HB2M

	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### ■ GD □ HB2L

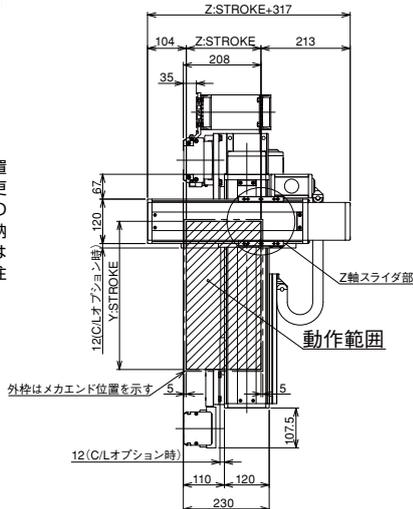
	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

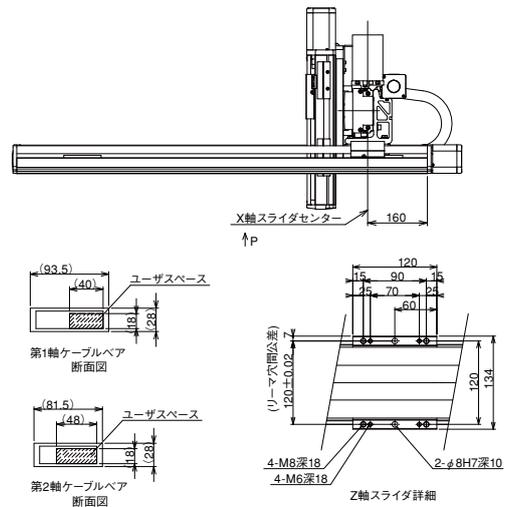
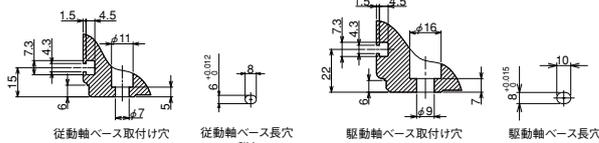
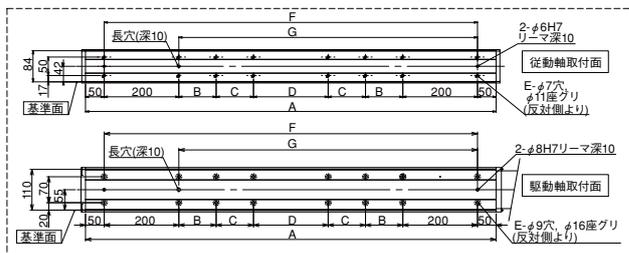
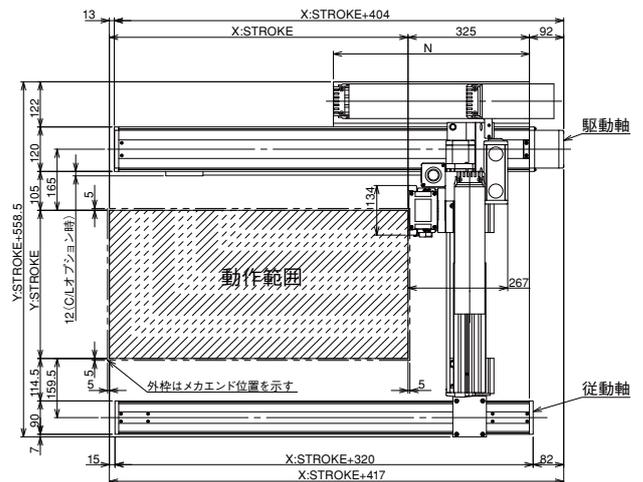
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



※下図はXY組合せ方向1の図面です。



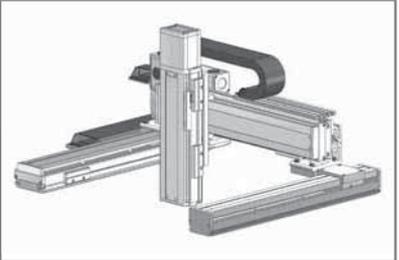
X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	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

# ICSB3-GD □ HB3H 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GD □ HB3H 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GD □ HB3H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線	
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	30:300mm 70:700mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	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

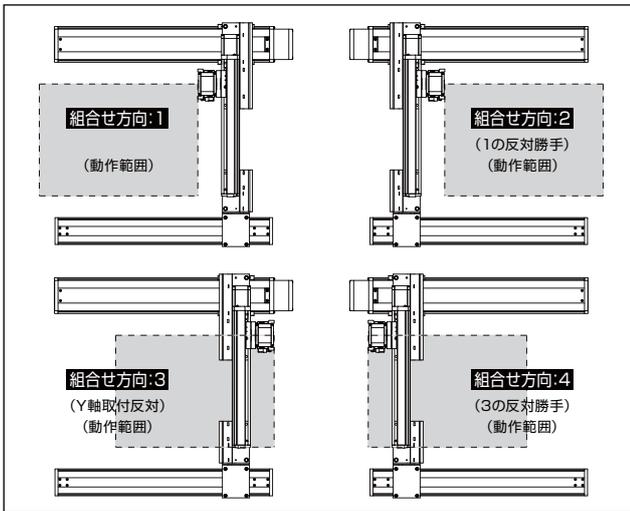


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	H	ICSB3[ICSPB3]-GD1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3[ICSPB3]-GD2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3[ICSPB3]-GD3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3[ICSPB3]-GD4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□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)	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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z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。

### 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-SXM02-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GD □ HB3H

## 可搬質量(kg) (注3)

### GD □ HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク									
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
350	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	8.1
400	9.1	9.1	9.1	9.1	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	7.5

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GD □ HB3H

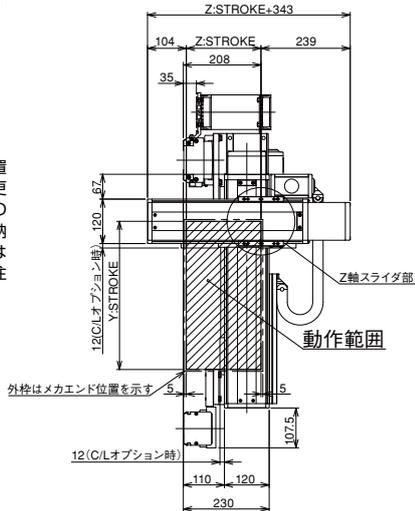
	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

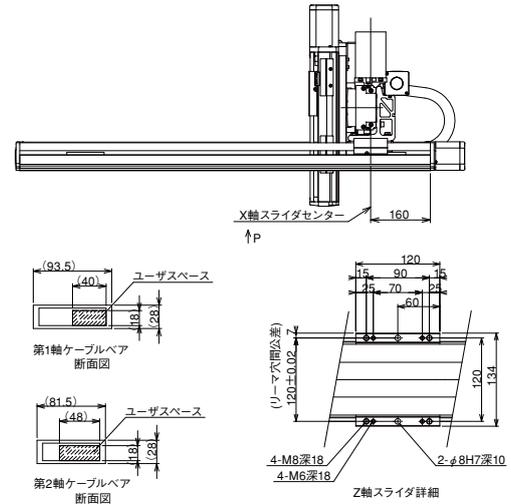
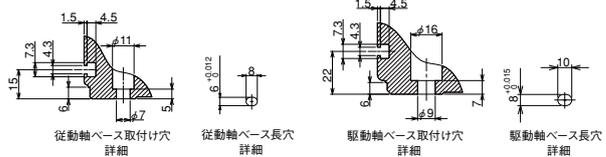
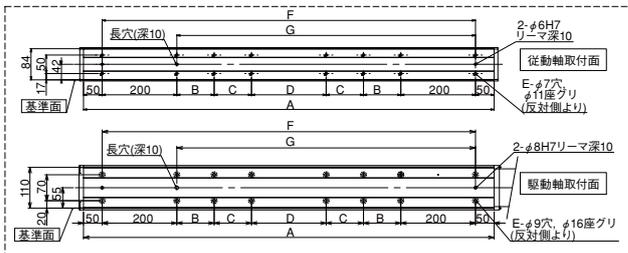
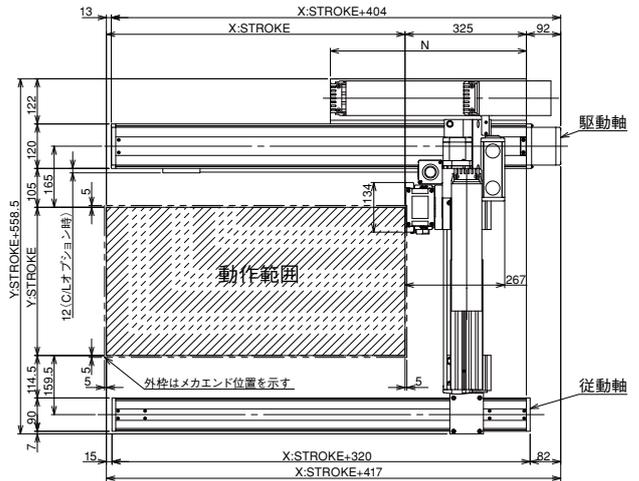
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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

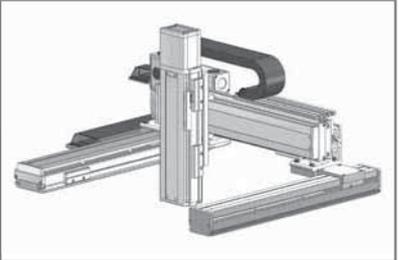
# ICSB3-GE□HB1L 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GE□HB1L 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GE□HB1L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm※ (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	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

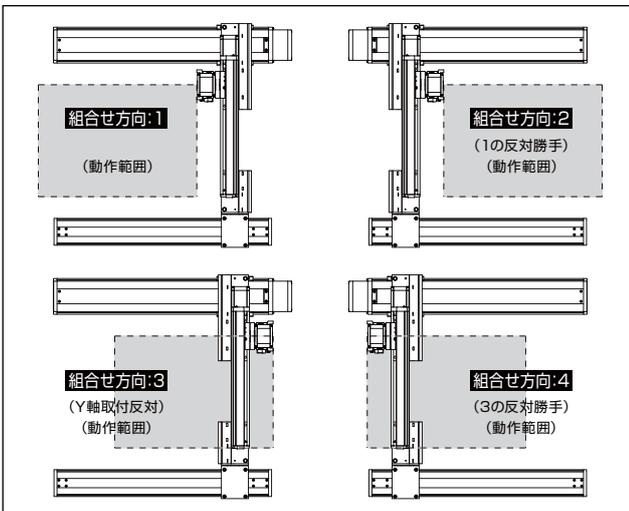


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3[ICSPB3]-GE1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	L	ICSB3[ICSPB3]-GE2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	L	ICSB3[ICSPB3]-GE3HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	L	ICSB3[ICSPB3]-GE4HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/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。

### 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-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GE □ HB1L

## 可搬質量(kg) (注3)

### GE □ HB1L

		Y軸ストローク 300~900
Z軸 ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GE □ HB1L

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200								
Y軸	-	1200							
Z軸	240		-						

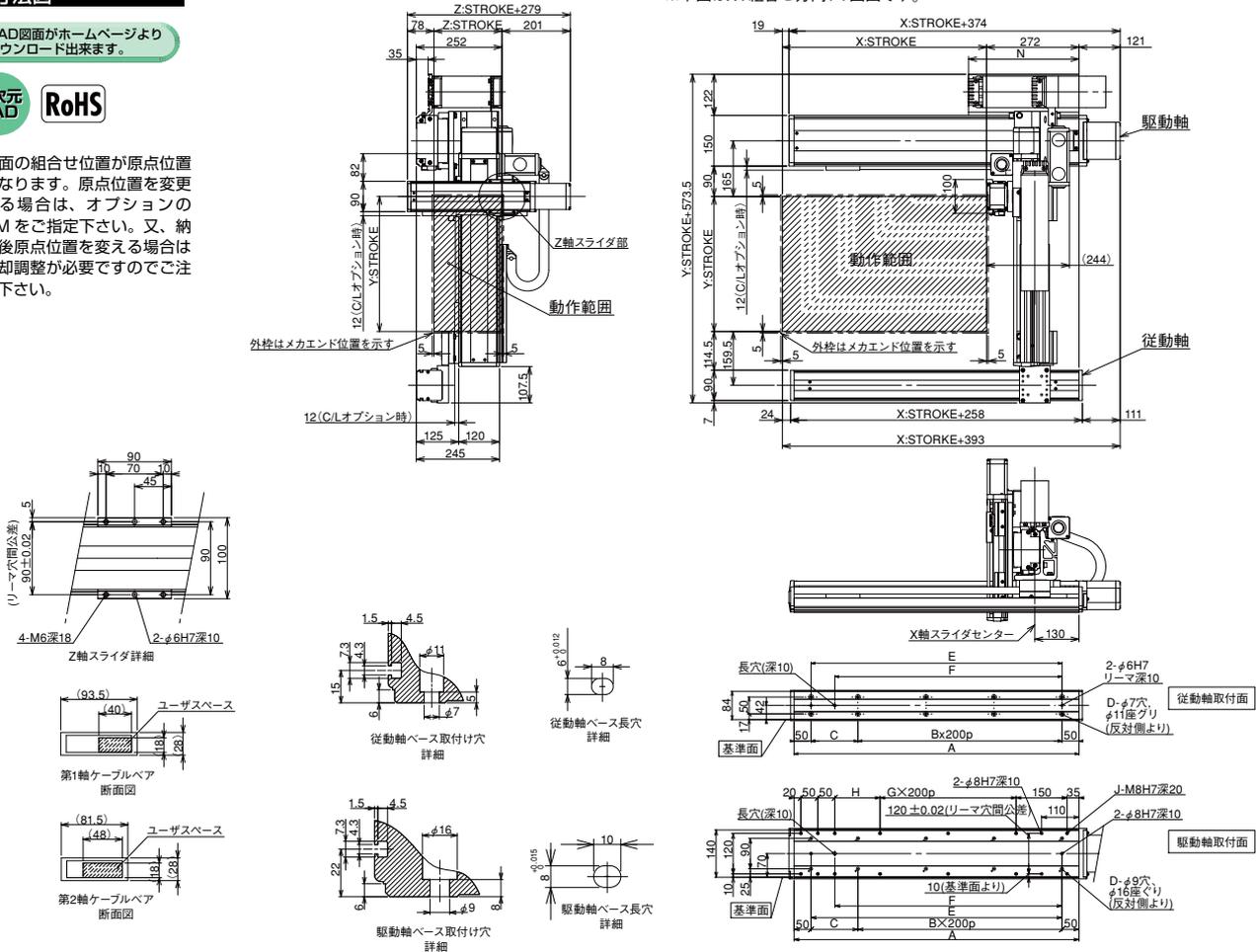
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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	6	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
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

# ICSB3-GE HB2

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

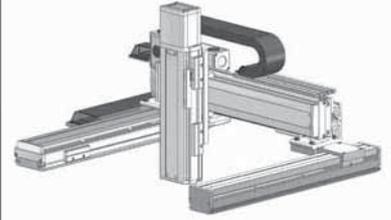
# ICSPB3-GE HB2

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定  
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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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

※130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合



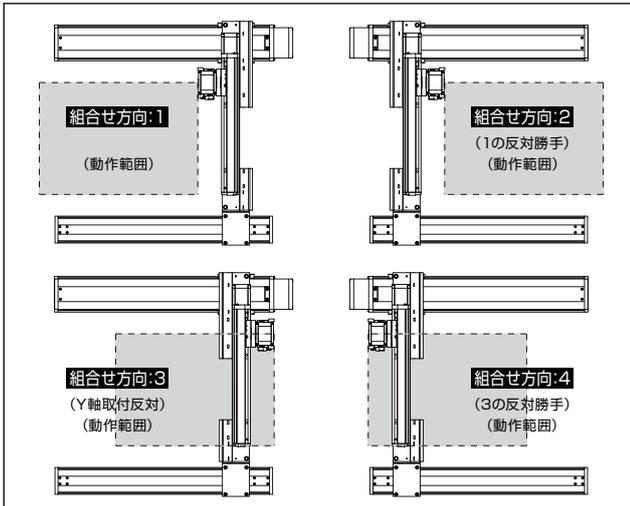
## 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

## 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(駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-100-10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GE □ HB2 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ GE □ HB2M

		Y軸ストローク 300~900	
Z軸ストローク	100	10.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		

■ GE □ HB2L

		Y軸ストローク					
Z軸ストローク	100	20.0	300~700	750	800	850	900
	150		20.0	20.0	18.9	16.8	
	200		20.0	20.0	18.3	16.2	
	250		20.0	20.0	17.7	15.6	
	300		20.0	19.4	17.0	14.9	
	350		20.0	18.8	16.4	14.3	
	400		20.0	18.1	15.7	13.6	
	450		20.0	17.5	15.1	13.0	
	450		19.4	16.9	14.5	12.4	
	500		18.8	16.3	13.9	11.8	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ GE □ HB2M

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	1200	860	920	765	645	550	440	-
Y軸	-	1200	860	920	765	645	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-

■ GE □ HB2L

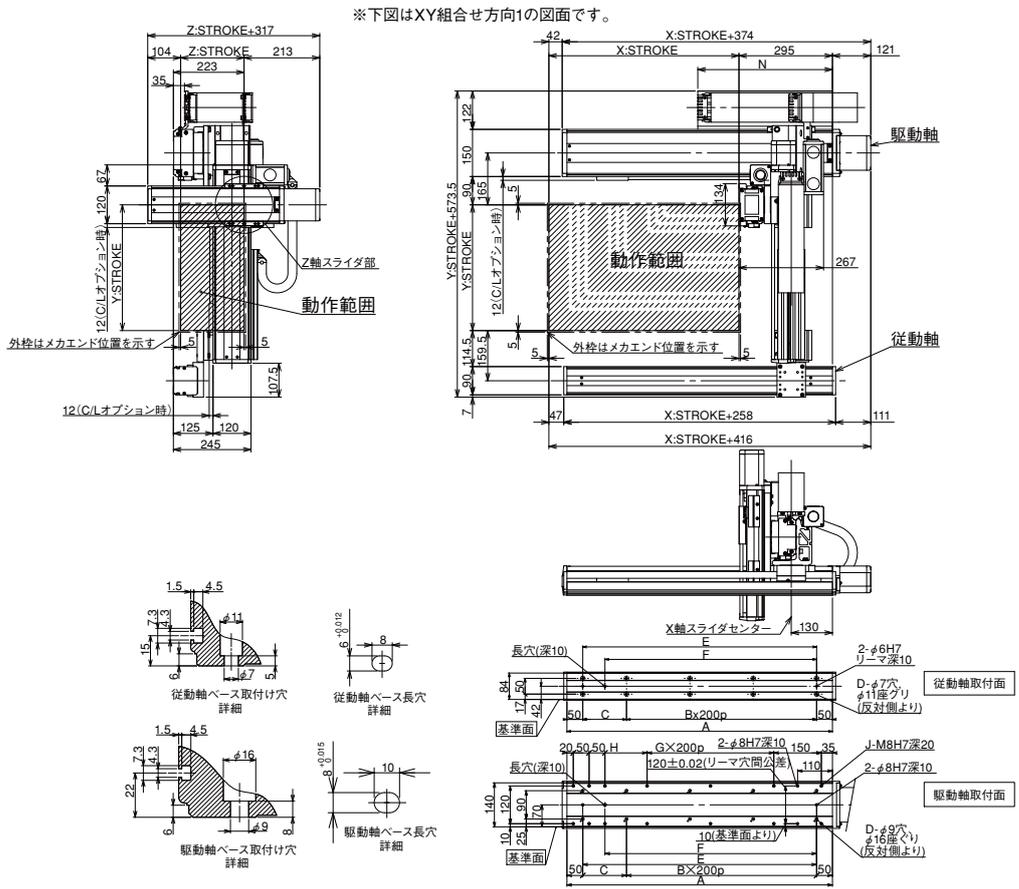
	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	1200	860	920	765	645	550	440	-
Y軸	-	1200	860	920	765	645	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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	8	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

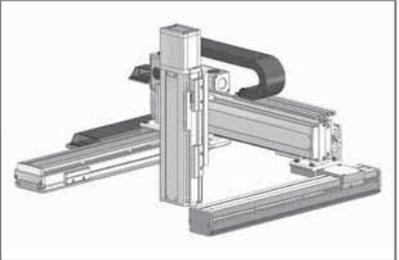
# ICSB3-GE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GE□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GE□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)* (50mm 毎)	下記 オプション表 参照 30:300mm 90:900mm (50mm 毎)	下記 オプション表 参照 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

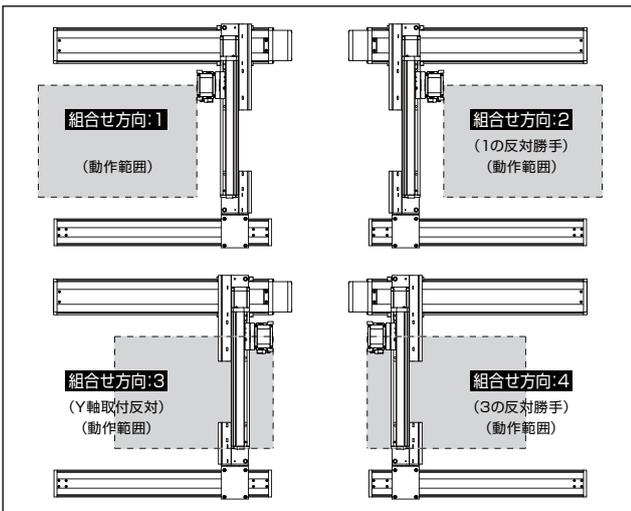


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HB3L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HB3H-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HB3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HB3L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HB3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HB3H-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HB3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HB3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT:ケーブルベア-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 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(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-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISPB〕-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPB〕-MXM-□-200-20/10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GE □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GE □ HB3H

		Y軸ストローク	
		300~900	
Z軸ストローク	100	10.0	
	150		
	200		
	250		
	300		
	350		
	400		
	450		
	500		

### GE □ HB3M

		Y軸ストローク					
		300~700					
Z軸ストローク	100	750	800	850	900	20.0	
	150	20.0	20.0	18.4	16.3		
	200	20.0	20.0	17.7	15.6		
	250	20.0	19.5	17.1	15.0		
	300	20.0	18.8	16.4	14.3		
	350	20.0	18.2	15.8	13.7		
	400	20.0	17.6	15.2	13.1		
	450	19.5	17.0	14.6	12.5		
	500	18.8	16.3	13.9	11.8		
	500	18.2	15.7	13.3	11.2		

### GE □ HB3L

		Y軸ストローク														
		300~900														
Z軸ストローク	100	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	20.0	
	150	31.8	31.4	31.1	30.7	30.3	29.9	29.5	29.1	26.1	23.3	20.8	18.4	16.3		
	200	30.5	30.1	29.8	29.4	29.0	28.6	28.2	27.8	24.8	22.0	19.5	17.1	15.0		
	250	29.8	29.4	29.1	28.7	28.3	27.9	27.5	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3		
	300	29.2	28.8	28.5	28.1	27.7	27.3	26.9	26.5	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7		
	350	28.6	28.2	27.9	27.5	27.1	26.7	26.3	25.9	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1		
	400	28.0	27.6	27.3	26.9	26.5	26.1	25.7	25.3	22.3	19.5	17.0	14.6	12.5		
	450	27.3	26.9	26.6	26.2	25.8	25.4	25.0	24.6	21.6	18.8	16.3	13.9	11.8		
	500	26.7	26.3	26.0	25.6	25.2	24.8	24.4	24.0	21.0	18.2	15.7	13.3	11.2		

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GE □ HB3H

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	1200	860	920	765	645	550	440	
Y軸	-	1200	860	695	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-

### GE □ HB3M

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	1200	860	920	765	645	550	440	
Y軸	-	1200	860	695	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-

### GE □ HB3L

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X軸	1200	1200	860	920	765	645	550	440	
Y軸	-	1200	860	695	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-

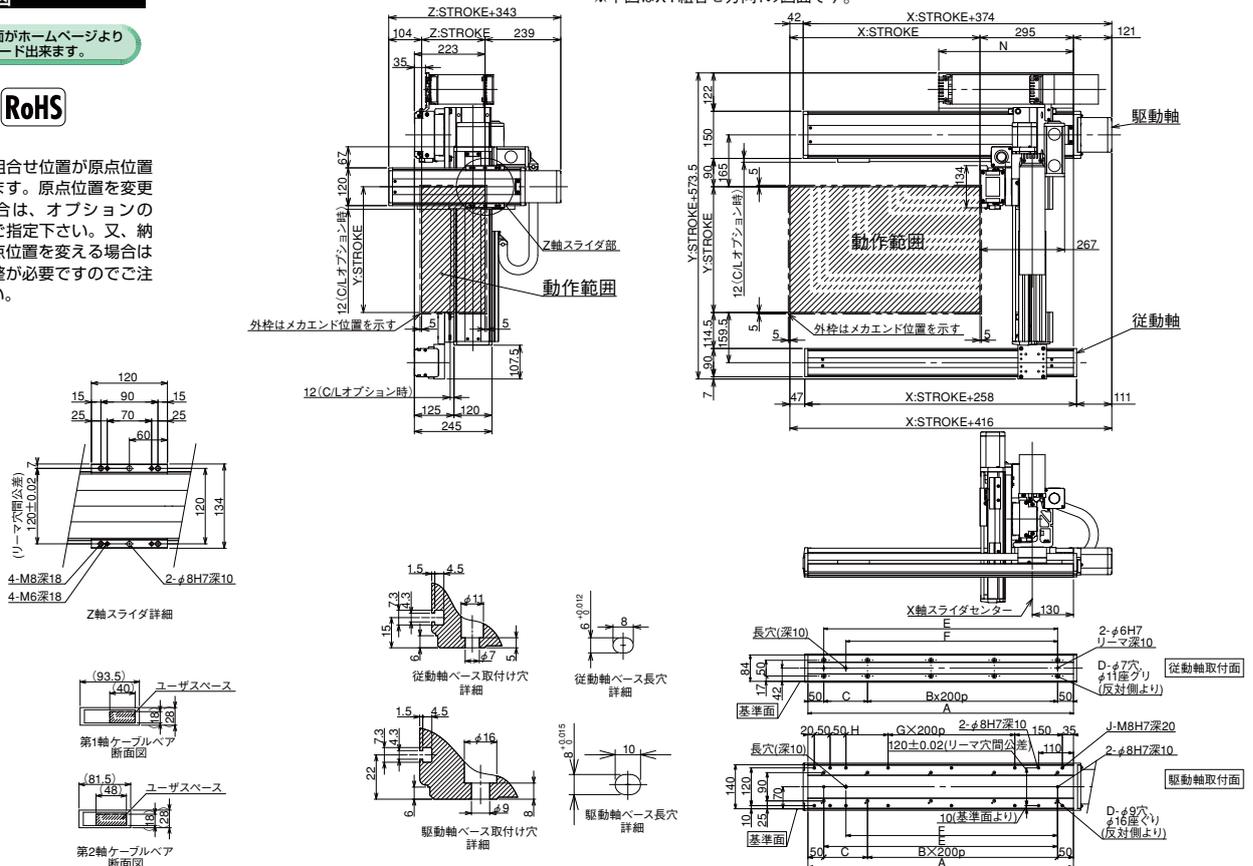
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



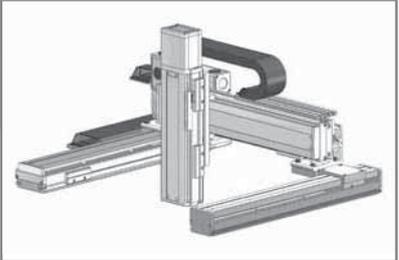
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	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
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

# ICSB3-GF□HB1L 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

# ICSPB3-GF□HB1L 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GF□HB1L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 30:300mm 90:900mm (50mm毎)	下記 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K オプション表 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

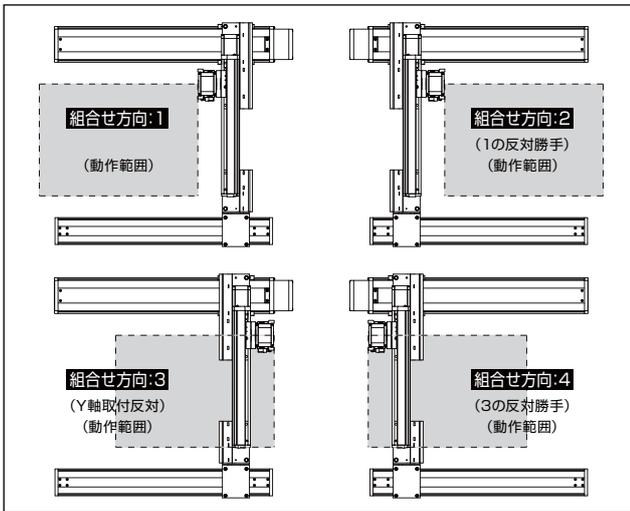


## 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3[ICSPB3]-GF1HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	L	ICSB3[ICSPB3]-GF2HB1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	L	ICSB3[ICSPB3]-GF3HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	L	ICSB3[ICSPB3]-GF4HB1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
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。

## 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]-MXM□-□-200-20-(ストローク)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GF □ HB1L

## 可搬質量(kg) (注3)

GF □ HB1L		Y軸ストローク 300~900
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

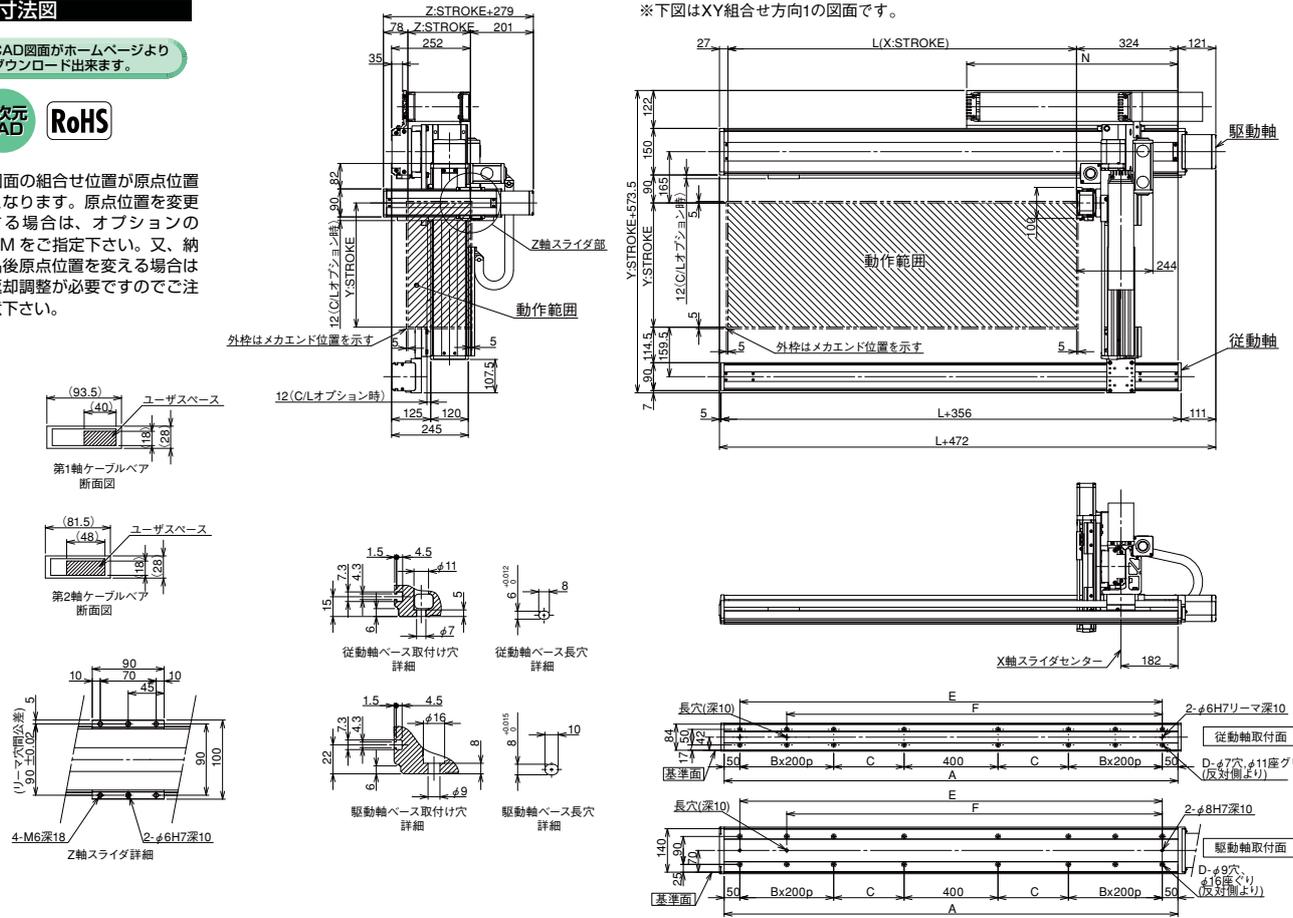
GF □ HB1L		100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸							1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸		-	1200		860	695														
Z軸		240																		

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



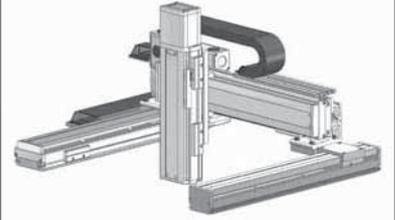
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2424	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	425	475	525	575	575
D	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	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

# ICSB3-GF □ HB2 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GF □ HB2 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GF □ HB2 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート仕様	100:1000mm	30:300mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	下記型式内
ICSPB3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル仕様	250:2500mm (100mm毎)	90:900mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)	T2:SCON	5L:5m	記号説明
						SSEL	□L:長さ指定	参照
						XSEL-P/Q		
						XSEL-R/S		

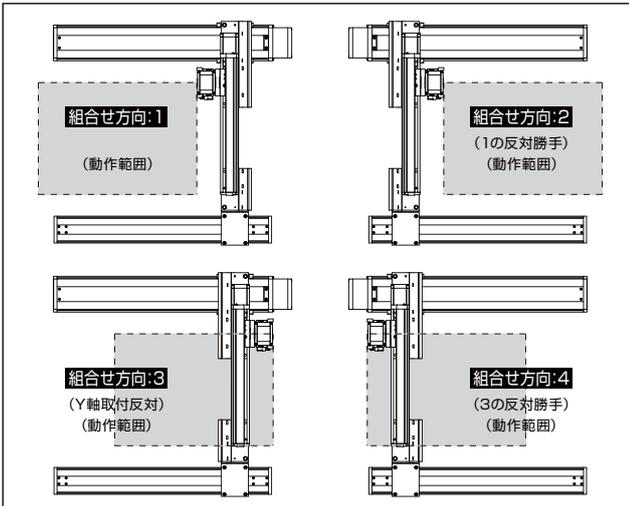


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	30:300mm } 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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。
X軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-100-10/5-(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。



ご注意

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

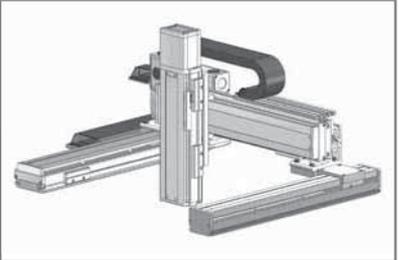


# ICSB3-GF HB3 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定

## ICSPB3-GF HB3 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸ベース固定 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm オプション表 250:2500mm (100mm毎)	30:300mm オプション表 90:900mm (50mm毎)	10:100mm オプション表 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

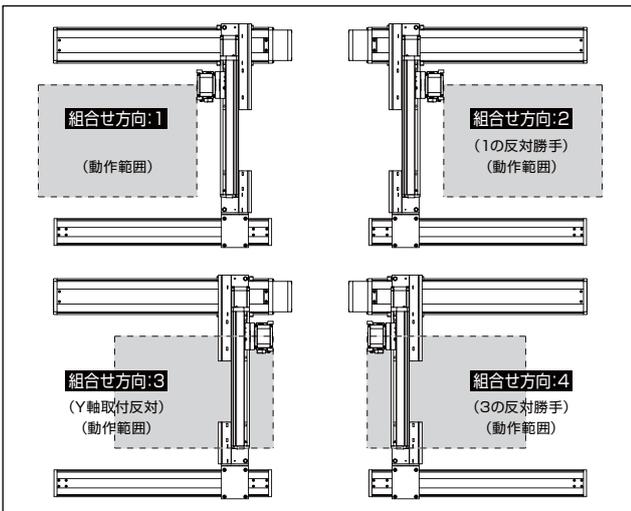


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GF1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GF1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GF1HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GF2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GF2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GF2HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GF3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GF3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GF3HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	H	ICSB3〔ICSPB3〕-GF4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GF4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GF4HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT:ケーブルペア-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
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB〔ISP〕-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〔ISP〕-MXM□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISP〕-MXM□-200-20/10/5-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GF □ HB3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GF □ HB3H

		Y軸ストローク 300~900	
Z軸ストローク	100	10.0	
	150	10.0	
	200	10.0	
	250	10.0	
	300	10.0	
	350	10.0	
	400	10.0	
	450	10.0	
	500	10.0	

### GF □ HB3M

		Y軸ストローク				
		300~700	750	800	850	900
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	18.4	16.3	
	150	20.0	20.0	17.7	15.6	
	200	20.0	19.5	17.1	15.0	
	250	20.0	18.8	16.4	14.3	
	300	20.0	18.2	15.8	13.7	
	350	20.0	17.6	15.2	13.1	
	400	19.5	17.0	14.6	12.5	
	450	18.8	16.3	13.9	11.8	
	500	18.2	15.7	13.3	11.2	

### GF □ HB3L

		Y軸ストローク													
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
Z軸ストローク	100	31.8	31.4	31.1	30.7	30.3	29.9	29.5	29.1	26.1	23.3	20.0	18.4	16.3	
	150	31.1	30.7	30.4	30.0	29.6	29.2	28.8	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6	
	200	30.5	30.1	29.8	29.4	29.0	28.6	28.2	27.8	24.8	22.0	19.5	17.1	15.0	
	250	29.8	29.4	29.1	28.7	28.3	27.9	27.5	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3	
	300	29.2	28.8	28.5	28.1	27.7	27.3	26.9	26.5	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7	
	350	28.6	28.2	27.9	27.5	27.1	26.7	26.3	25.9	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1	
	400	28.0	27.6	27.3	26.9	26.5	26.1	25.7	25.3	22.3	19.5	17.0	14.6	12.5	
	450	27.3	26.9	26.6	26.2	25.8	25.4	25.0	24.6	21.6	18.8	16.3	13.9	11.8	
	500	26.7	26.3	26.0	25.6	25.2	24.8	24.4	24.0	21.0	18.2	15.7	13.3	11.2	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GF □ HB3H

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	860	695	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### GF □ HB3M

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	860	695	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	600	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### GF □ HB3L

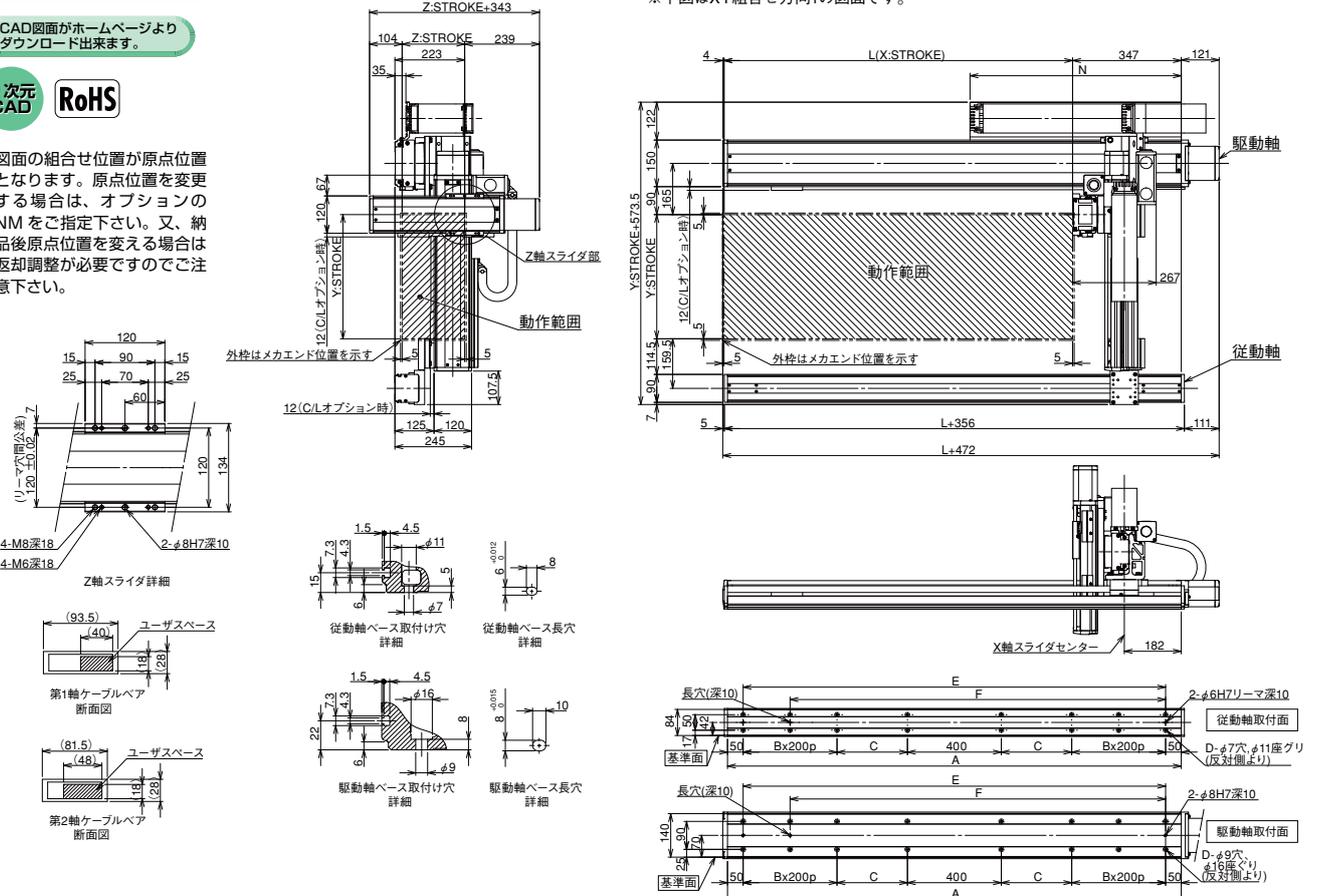
	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	-	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸	-	1200	-	860	695	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	300	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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	2424	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	16	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

# ICSB3-GB □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GB □ HS1 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様



■型式項目 □ - GB □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

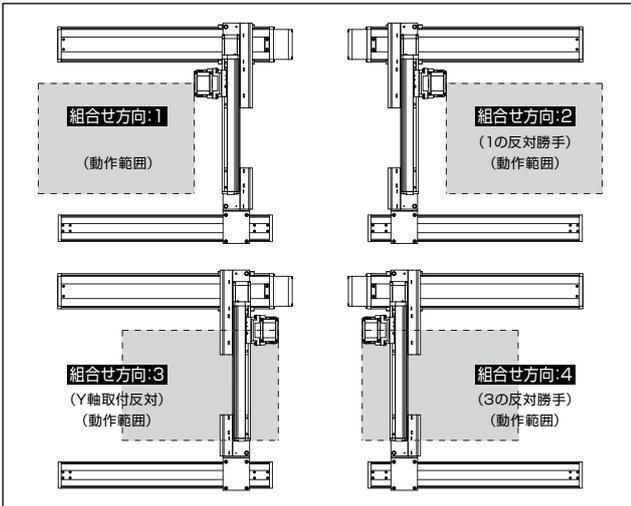
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内記号説明参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GB1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GB2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GB3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GB4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GB □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

■ GB □ HS1M		Y軸ストローク 300~600
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

■ GB □ HS1L		Y軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
Z軸ストローク	100	8.0	7.9	7.6	7.2	6.9	6.5	6.2
	150	7.6	7.6	7.3	6.9	6.6	6.1	5.8
	200	7.2	7.2	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5
	250	6.9	6.9	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
	300	6.6	6.6	6.3	5.9	5.6	5.2	4.8

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ GB □ HS1M		100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000
X軸		1200			860	695	570
Y軸		-	960		-	-	-
Z軸		480			-	-	-

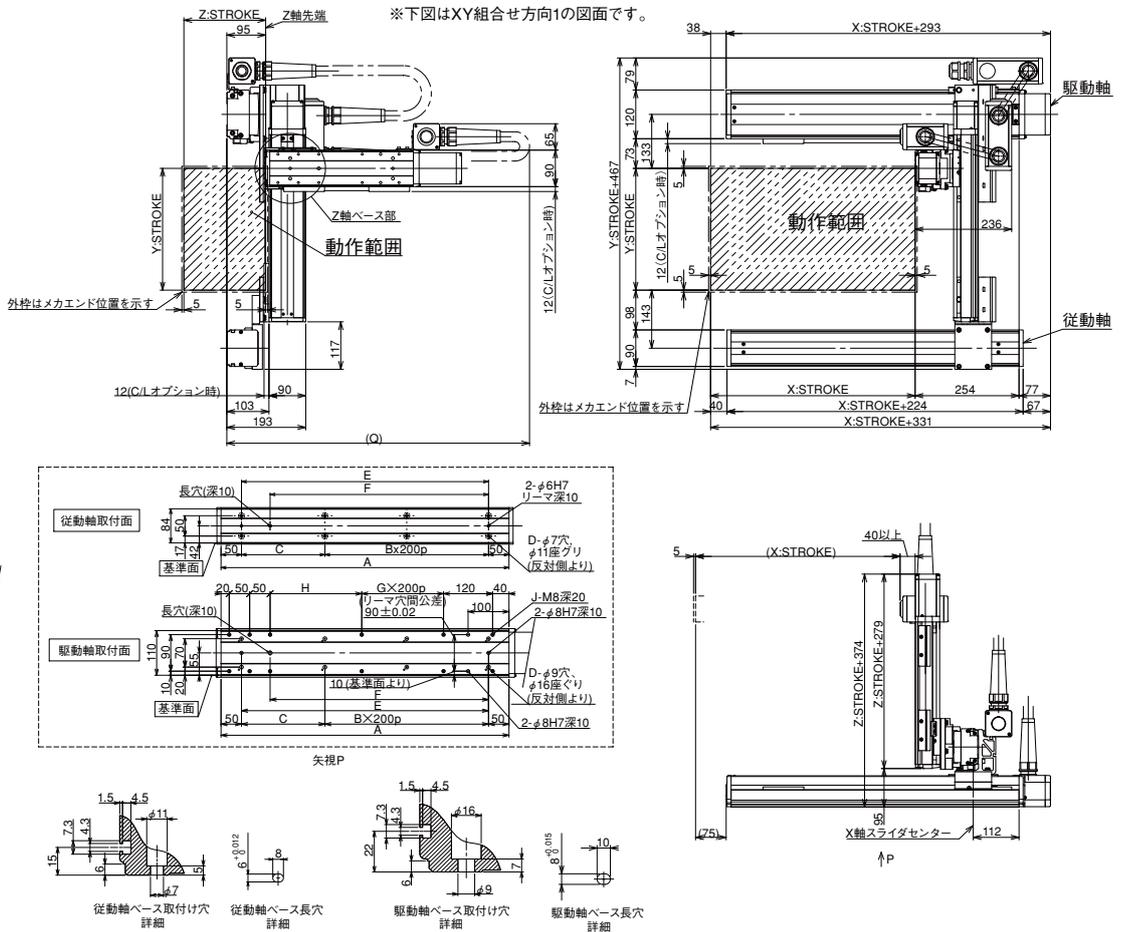
■ GB □ HS1L		100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000
X軸		1200			860	695	570
Y軸		-	960		-	-	-
Z軸		240			-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

Z軸	Y軸	300	350	400	450	500	550	600
100		750	800	800	850	850	900	900
150		800	850	850	900	900	950	950
200		850	900	900	950	950	1000	1000
250		900	950	950	1000	1000	1050	1050
300		950	1000	1000	1050	1050	1100	1100

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	10	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	2	2	2	2	3	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

# ICSB3-GB MS1

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定

# ICSPB3-GB MS1

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定  
高精度仕様

■型式項目 □ - GB □ MS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 100:1000mm (50mm 毎)	30:300mm オプション表 60:600mm (50mm 毎)	10:100mm オプション表 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



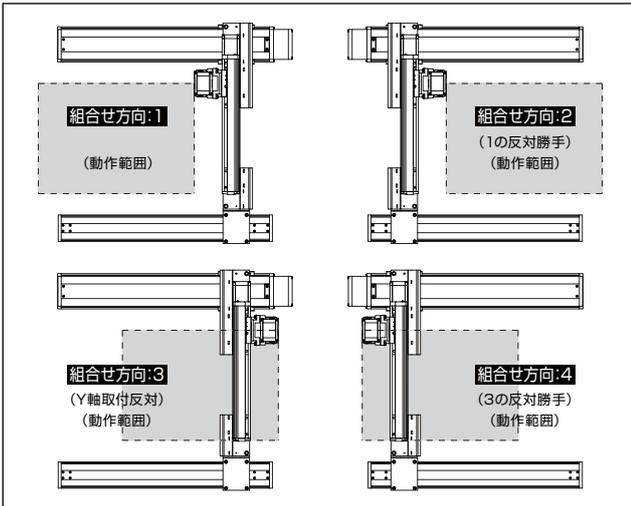
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GB1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GB2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GB3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GB4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GB4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の □ ~ ⑩ の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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 (駆動軸)	ISB[ISPBI]-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[ISPBI]-SXM-□-60-8-(ストローク)	
Z 軸	ISB[ISPBI]-SXM-□-60-8/4-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GB □ MS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ GB □ MS1M

		Y軸ストローク 300~600
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

### ■ GB □ MS1L

		Y軸ストローク 300~600
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ GB □ MS1M

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

### ■ GB □ MS1L

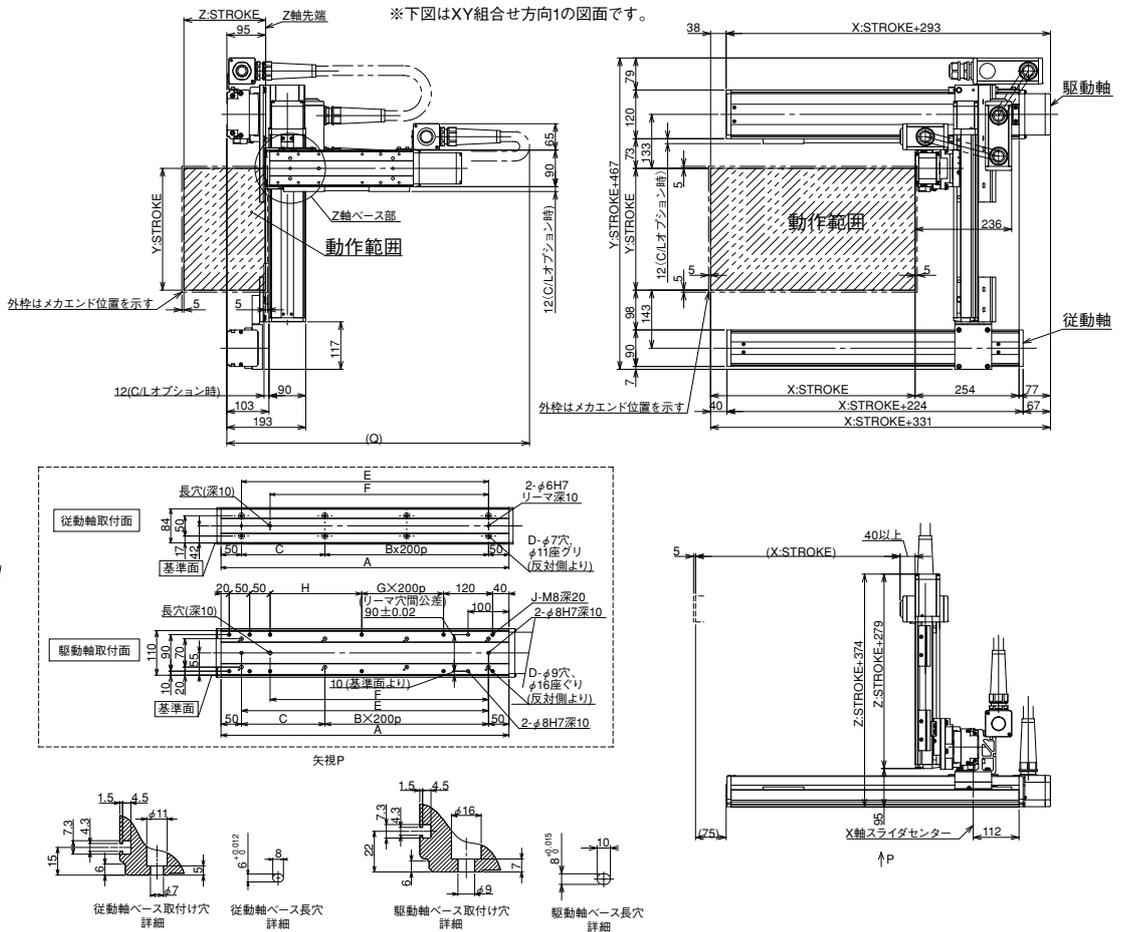
	100~300	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	600	600	430	430	345	280
Y軸	-	480	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q寸法

Z軸	Y軸	300	350	400	450	500	550	600
100	750	800	800	850	850	900	900	900
150	800	850	850	900	900	950	950	950
200	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
250	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
300	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100

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	10	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	1	1	1	1	2	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

# ICSB3-GC□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

# ICSPB3-GC□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GC□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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

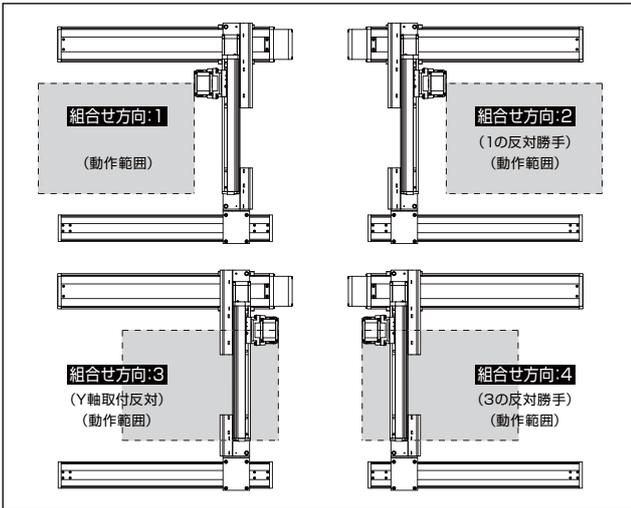


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向(※1)	Z軸速度タイプ(※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GC4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GC4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 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	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ GC □ HS1M

		Y軸ストローク 300~700	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

### ■ GC □ HS1L

		Y軸ストローク 300~700	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ GC □ HS1M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	-	1200				
Z軸	480					

### ■ GC □ HS1L

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	-	1200				
Z軸	240					

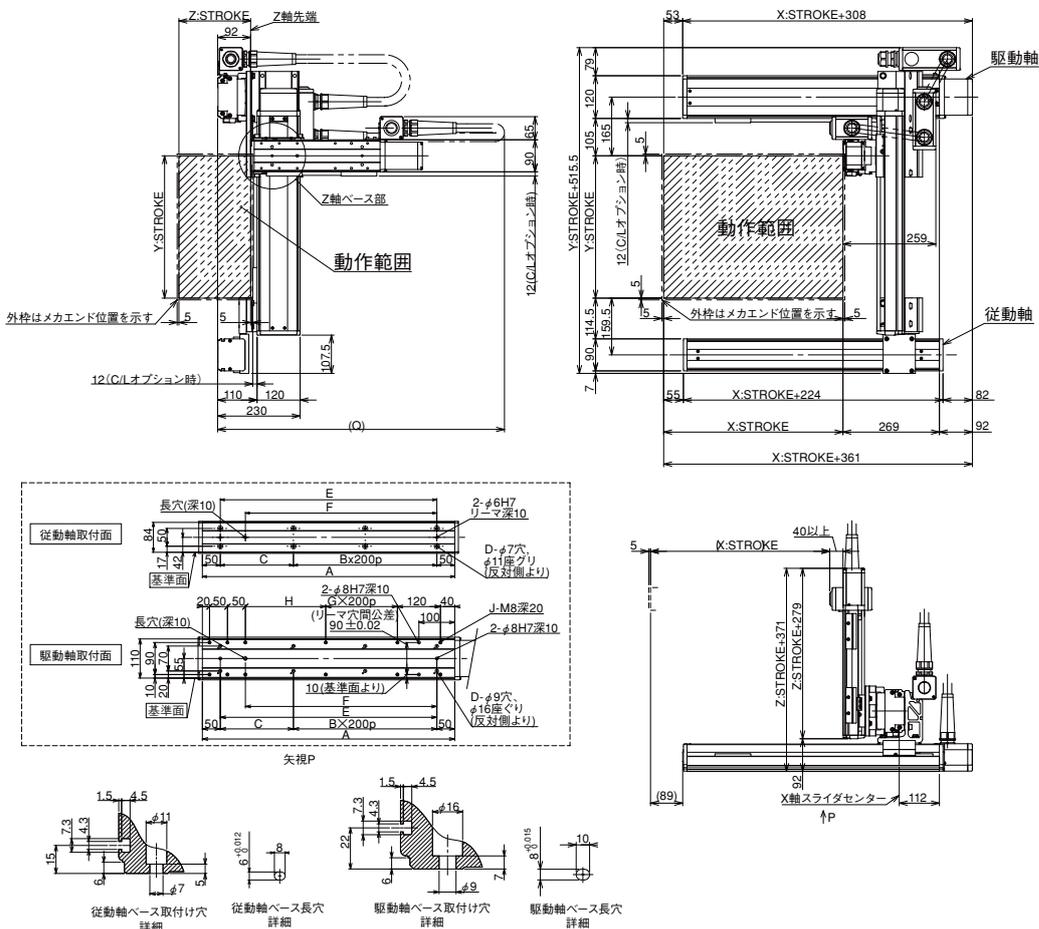
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q寸法

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

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	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	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

# ICSB3-GC □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GC □ HS3M 高精度仕様



■型式項目 □ - GC □ HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm (50mm毎)	30:300mm 70:700mm (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

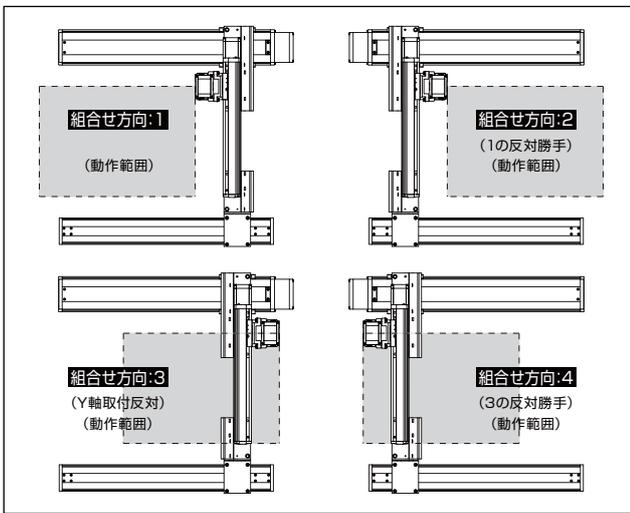
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GC1HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GC2HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GC3HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GC4HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:-自立ケーブル-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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(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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	
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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ HS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク								
	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	12.9	11.9
150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
200	11.9	11.9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	9.3
350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	8.7
400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.3	8.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ HS3M

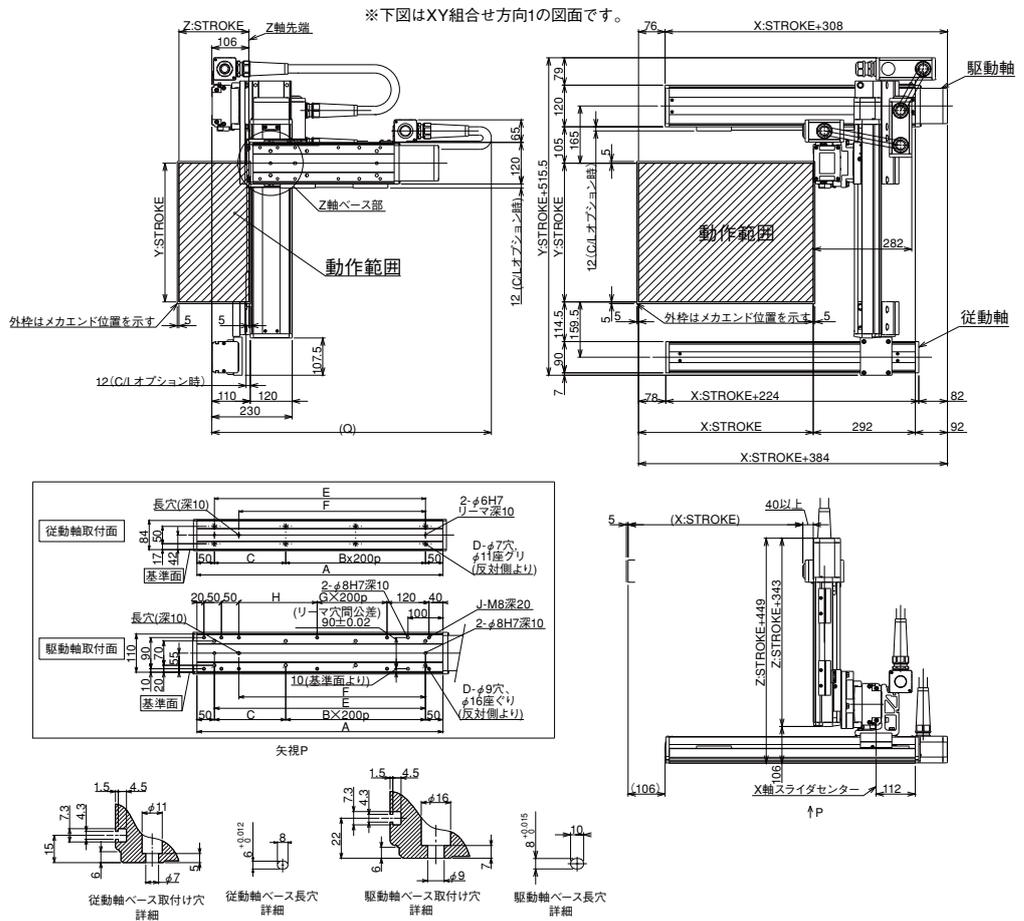
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸		1200				
Z軸	600					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

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

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
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	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

# ICSB3-GC MS1

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

# ICSPB3-GC MS1

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定  
高精度仕様

■型式項目 □ - GC □ MS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表 100:1000mm (50mm毎)	30:300mm オプション表 70:700mm (50mm毎)	10:100mm オプション表 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



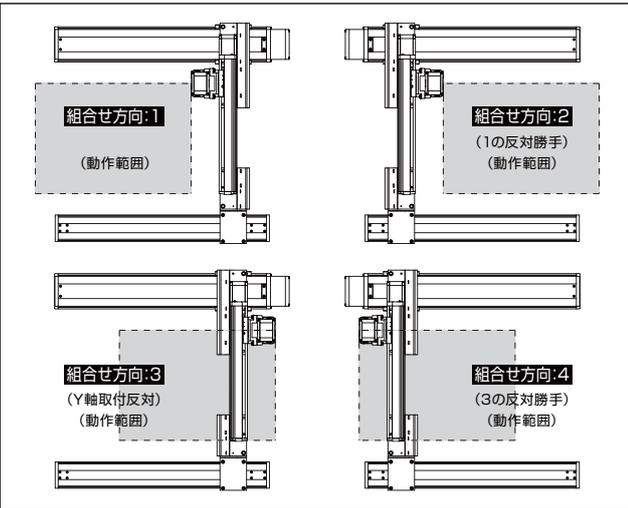
### 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GC1MS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GC1MS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GC2MS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GC2MS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GC3MS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GC3MS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GC4MS1M-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GC4MS1L-〔1〕-〔2〕〔3〕-〔4〕〔5〕-〔6〕〔7〕-〔8〕-〔9〕-〔10〕

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の〔1〕～〔10〕の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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〔ISPBI〕-MXM-□-100-10-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBI〕-SXM-□-60-8/4-(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。



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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ MS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### ■ GC □ MS1M

		Y軸ストローク 500~700	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

### ■ GC □ MS1L

		Y軸ストローク 500~700	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### ■ GC □ MS1M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	600					
Y軸	600					
Z軸	480					

### ■ GC □ MS1L

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	600					
Y軸	600					
Z軸	240					

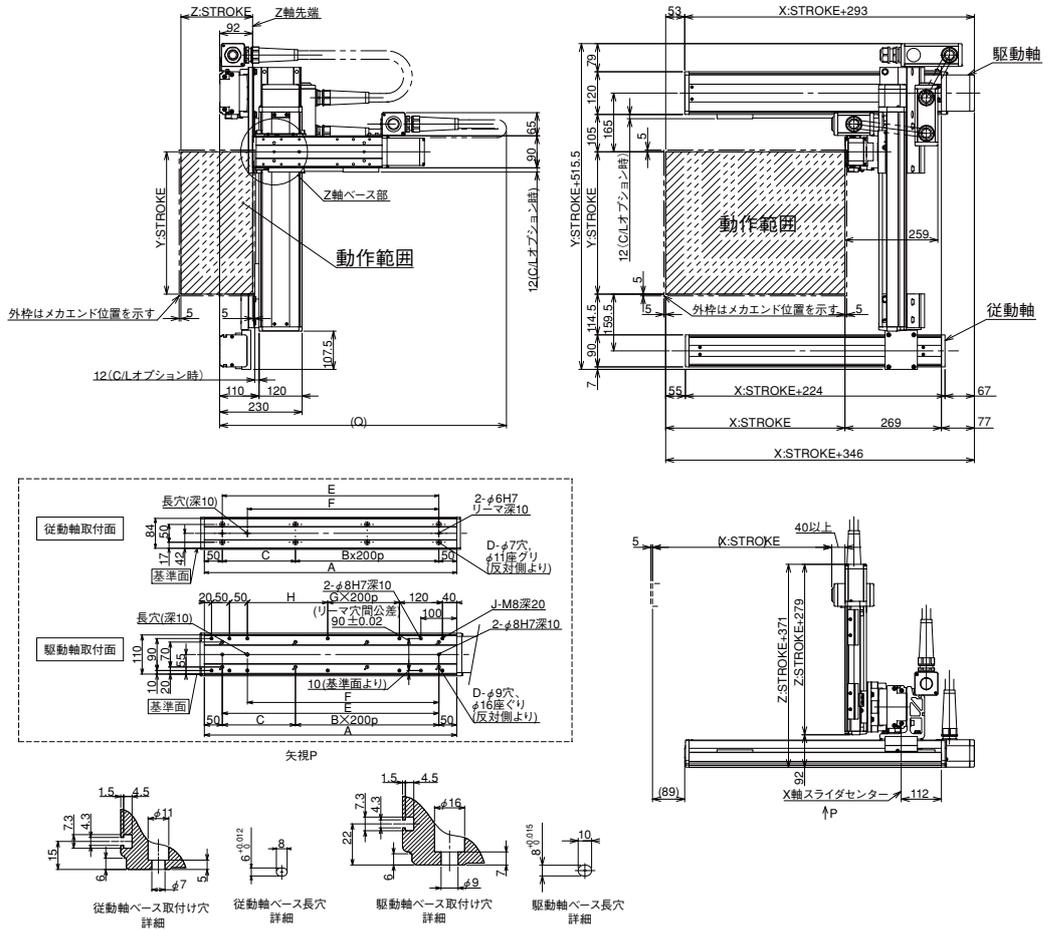
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q寸法

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

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
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	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

# ICSB3-GC MS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GC MS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 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	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 100:1000mm (50mm毎)	下記 30:300mm オプション表 参照	下記 10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K オプション表 参照 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

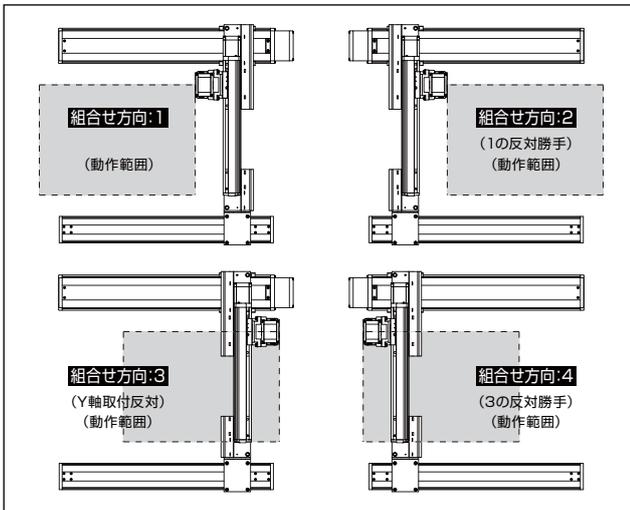
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GC1MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GC2MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GC3MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GC4MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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[ISPBI]-MXM-□-100-10-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GC □ MS3M

## 可搬質量(kg) (注3)

### GC □ MS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク						
	300~400	450	500	550	600	650	700
100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.0	11.9
150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.3	11.2
200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	12.7	10.6
250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.0	9.9
300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.4	9.3
350	11.1	11.1	11.1	10.9	10.9	10.3	8.7
400	10.5	10.4	10.1	9.8	9.6	9.3	8.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GC □ MS3M

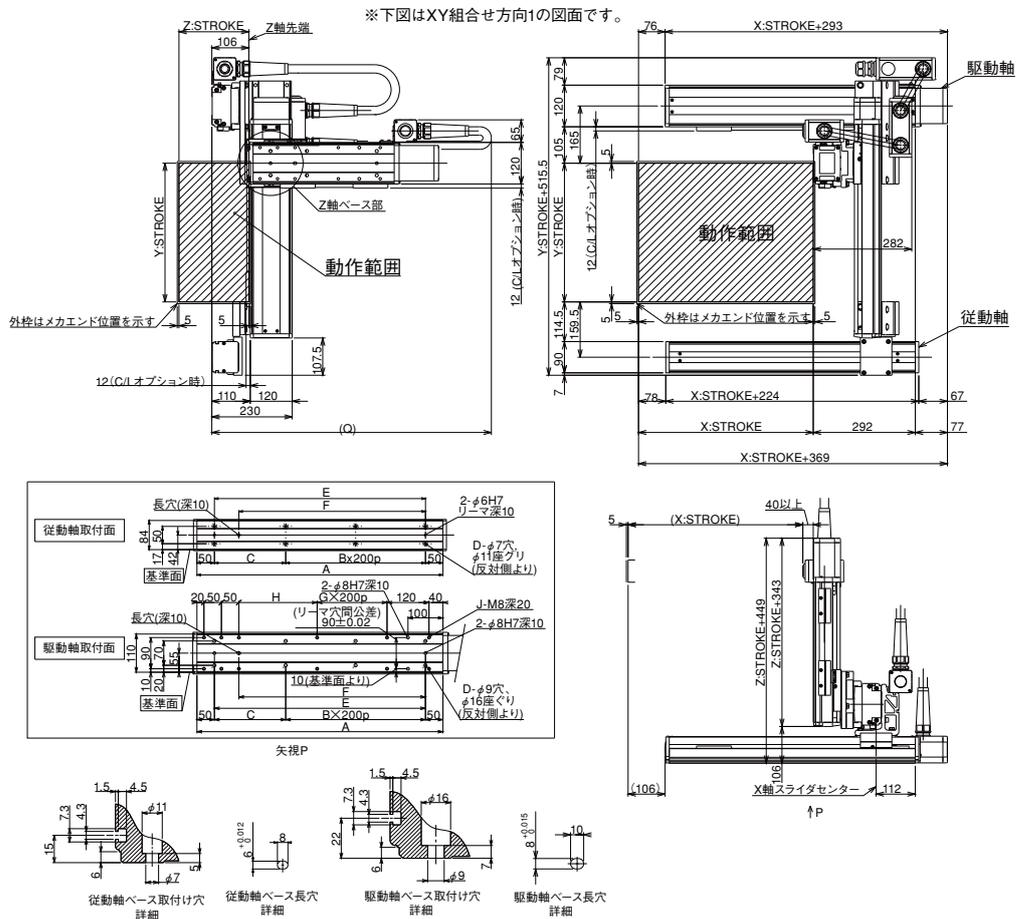
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	600		430	345	280	
Y軸		600				
Z軸	600					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q 寸法

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

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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
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	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18



# ICSB3 [ICSPB3] -GD □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GD □ HS1M

		Y軸ストローク 300~700	
Z軸 ストローク	100	4.3	
	150	3.9	
	200	3.5	
	250	3.1	
	300	2.8	
	350	2.4	
	400	2.1	

### GD □ HS1L

		Y軸ストローク 300~700	
Z軸 ストローク	100	11.3	
	150	10.9	
	200	10.5	
	250	10.1	
	300	9.8	
	350	9.4	
	400	9.1	

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GD □ HS1M

	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### GD □ HS1L

	100~300	300~400	450~700	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	-	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	-	1200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

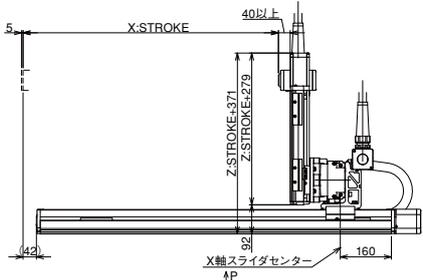
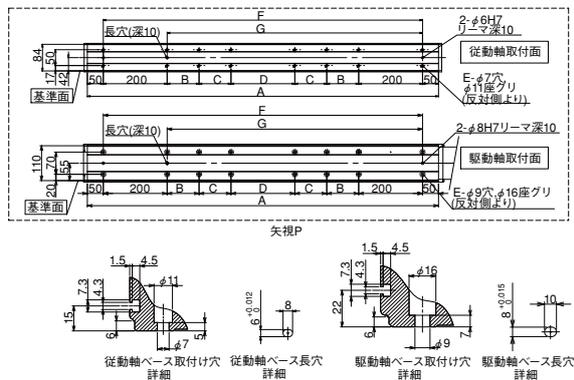
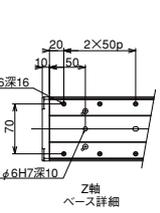
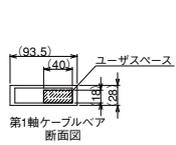
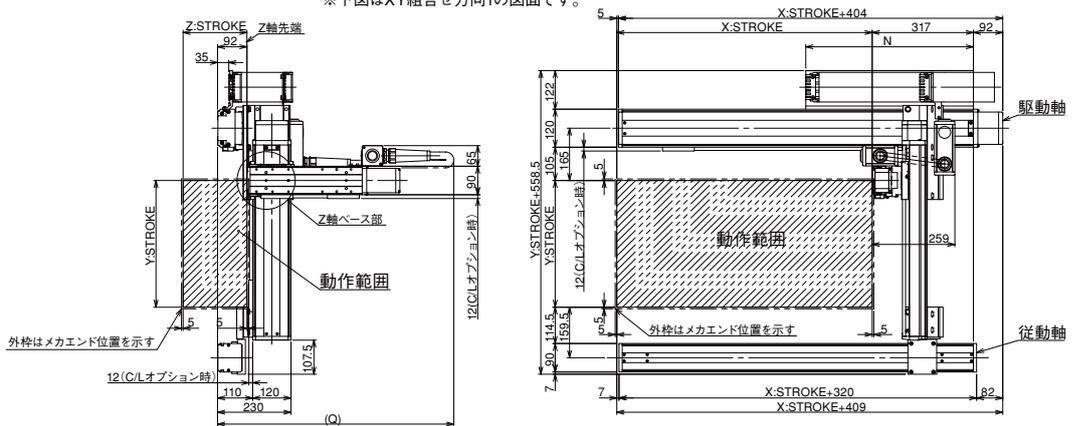
## 寸法図

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。

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



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	16	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

## Q寸法

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

# ICSB3-GD □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GD □ HS3M 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様



■型式項目 □ - GD □ HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 30:300mm 70:700mm (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

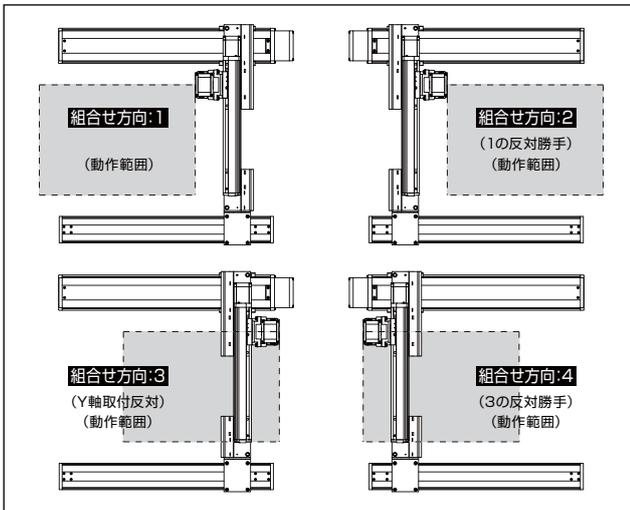
### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GD4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩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)	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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC:ケーブルペア-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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 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(駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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-SXM02-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-100-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBI〕-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。



ご注意

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



# ICSB3-GE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリー軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様



■型式項目 □ - GE□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

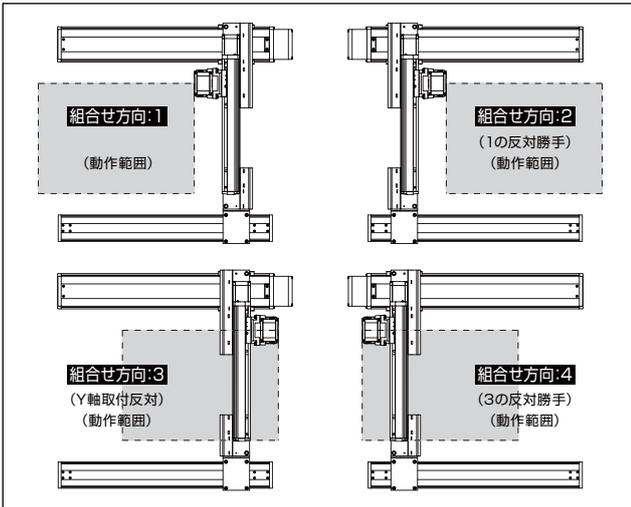
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GE1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GE2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GE3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GE4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GE □ HS1 □

## 可搬質量(kg) (注3)

GE □ HS1M		Y軸ストローク 300~900
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

GE □ HS1L		Y軸ストローク 300~900
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

GE □ HS1M	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200	1200	1200	860	695	-
Y軸	-	1200	860	695	-	-
Z軸	480	-	-	-	-	-

GE □ HS1L	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸	1200	1200	1200	860	695	-
Y軸	-	1200	860	695	-	-
Z軸	240	-	-	-	-	-

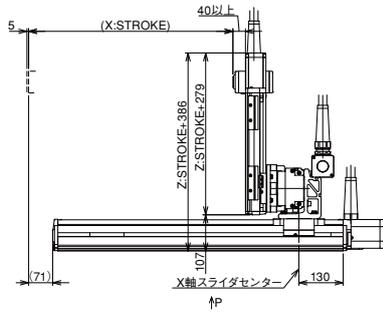
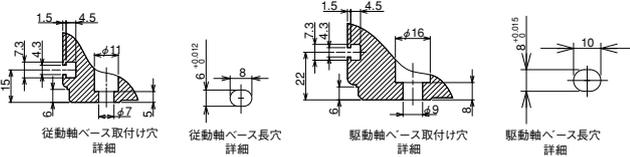
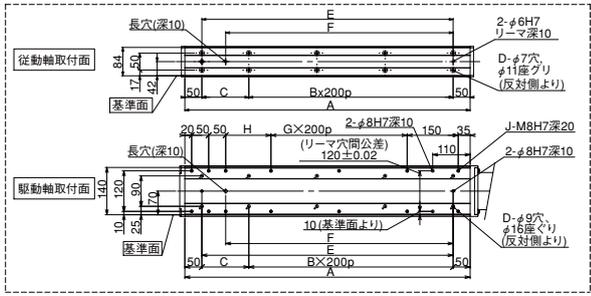
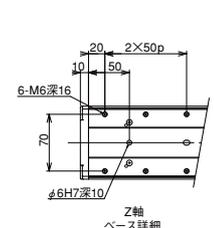
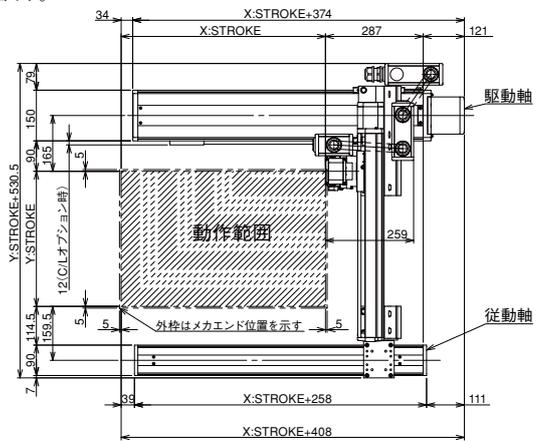
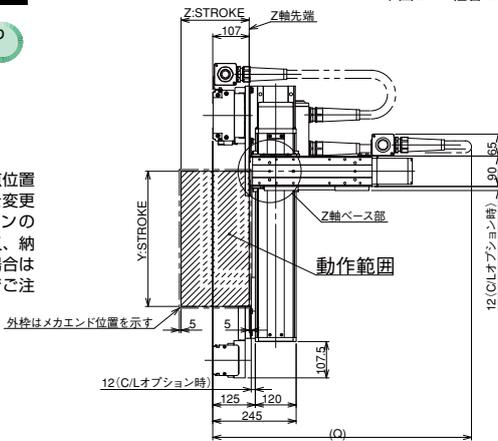
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

※下図はXY組合せ方向1の図面です。



## Q 寸法

Z軸	Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
300	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
350	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
400	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1350

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	3	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	12	12	12	12	14	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

# ICSB3-GE□HS3□ 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GE□HS3□ 直交ロボット X-Y-Z Y軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GE□HS3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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



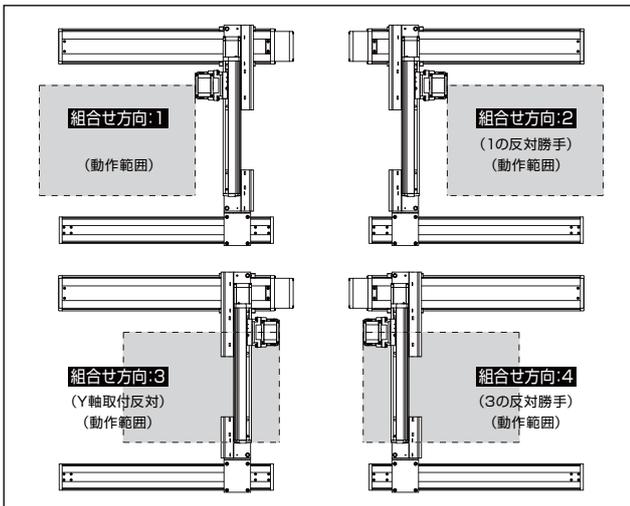
### 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm(M)、5mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB〔ISPBI〕-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-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISPBI〕-MXM-□-200-10/5-(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。



注意

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



# ICSB3-GE□MS1□

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定

# ICSPB3-GE□MS1□

直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定  
高精度仕様

■型式項目 □ - GE□MS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm オプション表参照	30:300mm オプション表参照	10:100mm 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



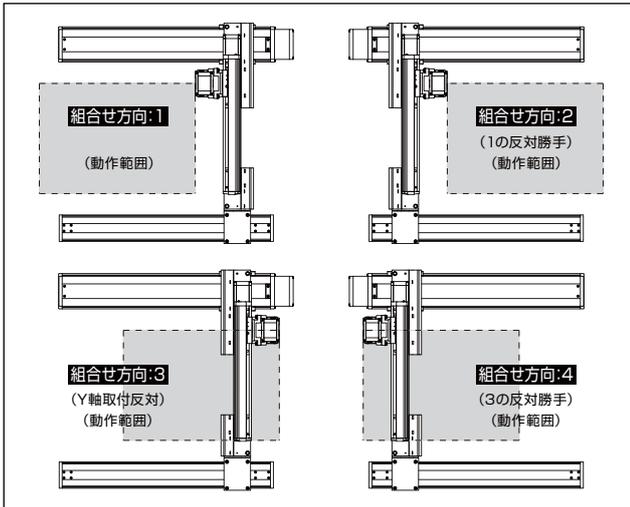
## 型式内容

※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[ICSPB3]-GE1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	M	ICSB3[ICSPB3]-GE2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	M	ICSB3[ICSPB3]-GE3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	M	ICSB3[ICSPB3]-GE4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩
	L	ICSB3[ICSPB3]-GE4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

## 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 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

## 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(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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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



# ICSB3-GE□MS3L 直交ロボット X-Y-Z軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GE□MS3L 直交ロボット X-Y-Z軸横立てガントリー3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様



■型式項目 □ - GE□MS3L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

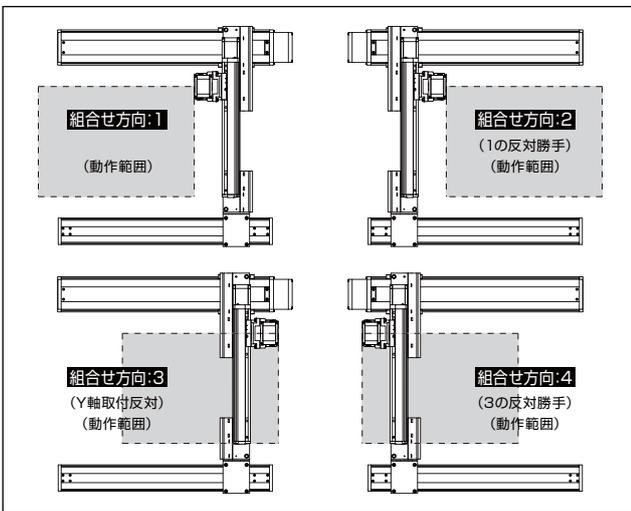
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm (50mm毎)	30:300mm (50mm毎)	10:100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q, XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m	下記型式内 記号説明 参照

### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE1MS3L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
2	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE2MS3L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
3	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE3MS3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩
4	L	ICSB3〔ICSPB3〕-GE4MS3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧-⑨-⑩

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑩の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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 } 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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	200W/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。

### 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〔ISP〕-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-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB〔ISP〕-MXM-□-200-10-(ストローク)	
Z軸	ISB〔ISP〕-MXM-□-200-5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GE □ MS3L

## 可搬質量(kg) (注3)

### GE □ MS3L

		Y軸ストローク												
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Z軸ストローク	100	34.3	34.3	34.3	34.3	34.3	34.3	33.1	29.7	26.7	23.9	21.4	19.0	16.9
	150	33.6	33.6	33.6	33.6	33.6	32.4	29.0	26.0	23.2	20.7	18.3	16.2	
	200	33.0	33.0	33.0	33.0	33.0	31.8	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6	
	250	32.3	32.3	32.3	32.1	31.8	31.4	31.0	27.7	24.7	21.9	19.4	17.0	14.9
	300	30.1	29.8	29.5	29.1	28.8	28.4	28.1	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
	350	27.5	27.2	26.9	26.5	26.2	25.9	25.6	25.3	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7
	400	25.2	24.9	24.7	24.3	24.1	23.7	23.5	23.2	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GE □ MS3L

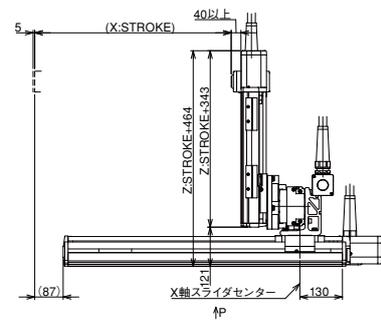
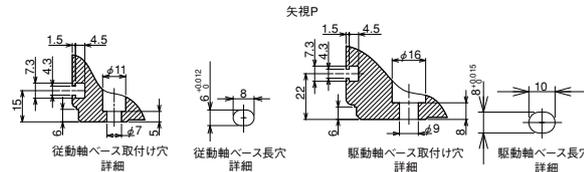
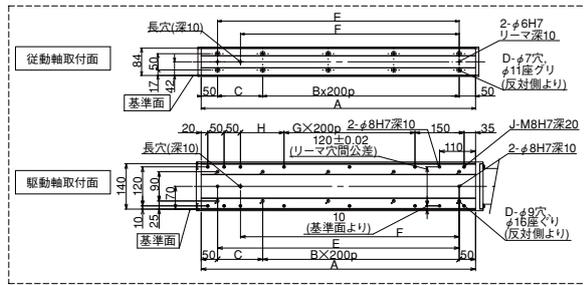
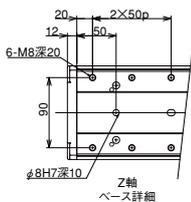
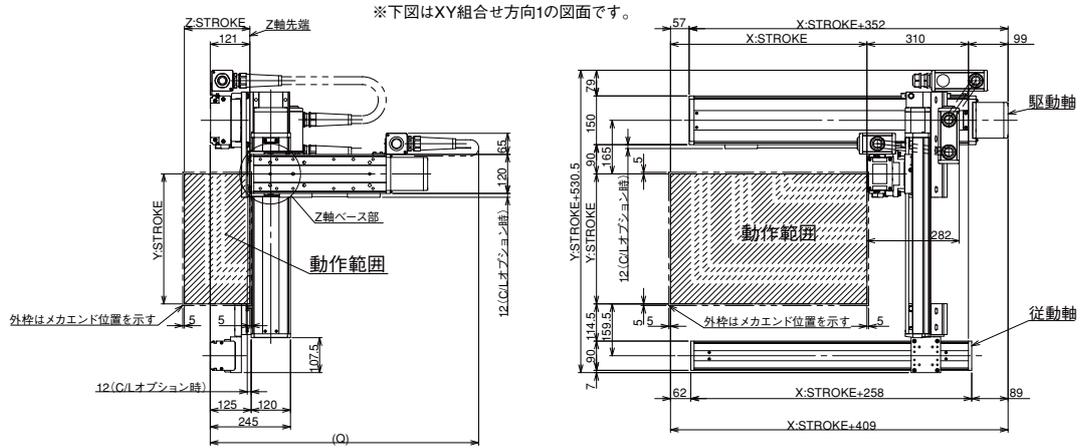
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	950~1000
X軸		600			460	380
Y軸			600	430	345	
Z軸	300					

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



## Q 寸法

Z軸	Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	850	900	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
150	900	950	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
200	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250
250	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300
300	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350
350	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400
400	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450	1450

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	3	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	10	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

# ICSB3-GF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定

# ICSPB3-GF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GF□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	30:300mm 90:900mm (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

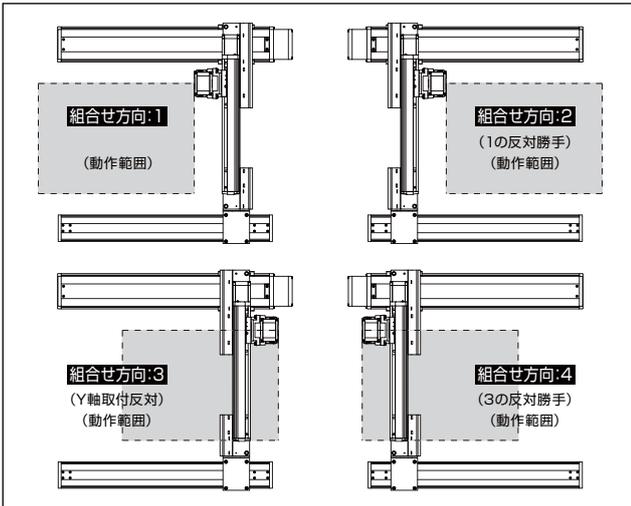


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HS1M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HS1L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HS1M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HS1L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

### 適応コントローラ

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(駆動軸)	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。
X軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8/4-(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。



注意

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



# ICSB3-GF □ HS3 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定

## ICSPB3-GF □ HS3 □ 直交ロボット X-Y-Z 軸横立てガントリ3軸組合せ Z軸スライダ固定 高精度仕様

■型式項目 □ - GF □ HS3 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3標準3軸仕様 ICSPB3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 30:300mm オプション表 参照	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

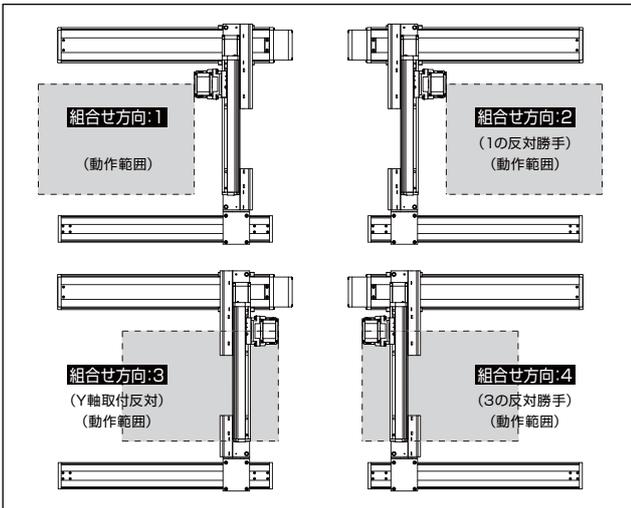


### 型式内容 ※【】内は高精度仕様となります。

XY組合せ方向 (※1)	Z軸速度タイプ (※2)	型式
1	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HS3M-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF1HS3L-①-②③-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
2	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF2HS3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
3	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF3HS3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
4	M	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HS3M-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]
	L	ICSB3[[ICSPB3]-GF4HS3L-①-②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の□～□の内容は右表をご参照下さい。  
 ※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

### 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)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑦	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑧	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑨	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC:自立ケーブル-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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm(M), 5mm(L)

### 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(駆動軸)	ISB[ISPBI]-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。
X軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-200-20-(ストローク)	
Z軸	ISB[ISPBI]-MXM-□-200-10/5-(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。



ご注意

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

# ICSB3 [ICSPB3] -GF □ HS3 □

## 可搬質量(kg) (注3)

### GF □ HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク	
	300~400	450~900
100	14.3	
150	13.6	
200	13.0	
250	12.3	
300	11.7	
350	11.1	
400	10.5	

### GF □ HS3L

Z軸ストローク	Y軸ストローク												
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	32.9	32.9	32.9	32.8	32.8	32.8	32.8	29.7	26.7	23.9	21.4	19.0	16.9
150	32.3	32.2	32.2	32.2	32.2	32.2	32.1	29.0	26.0	23.2	20.7	18.3	16.2
200	31.7	31.7	31.7	31.7	31.5	31.1	30.7	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
250	29.7	29.4	29.0	28.7	28.3	27.9	27.6	27.3	24.7	21.9	19.4	17.0	14.9
300	27.0	26.7	26.4	26.0	25.7	25.4	25.1	24.8	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
350	24.7	24.4	24.1	23.8	23.5	23.2	22.9	22.6	22.3	20.7	18.2	15.8	13.7
400	22.6	22.4	22.1	21.8	21.5	21.2	21.0	20.7	20.4	20.1	17.6	15.2	13.1

## ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

### GF □ HS3M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸						1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸		1200		860	695														
Z軸	600																		

### GF □ HS3L

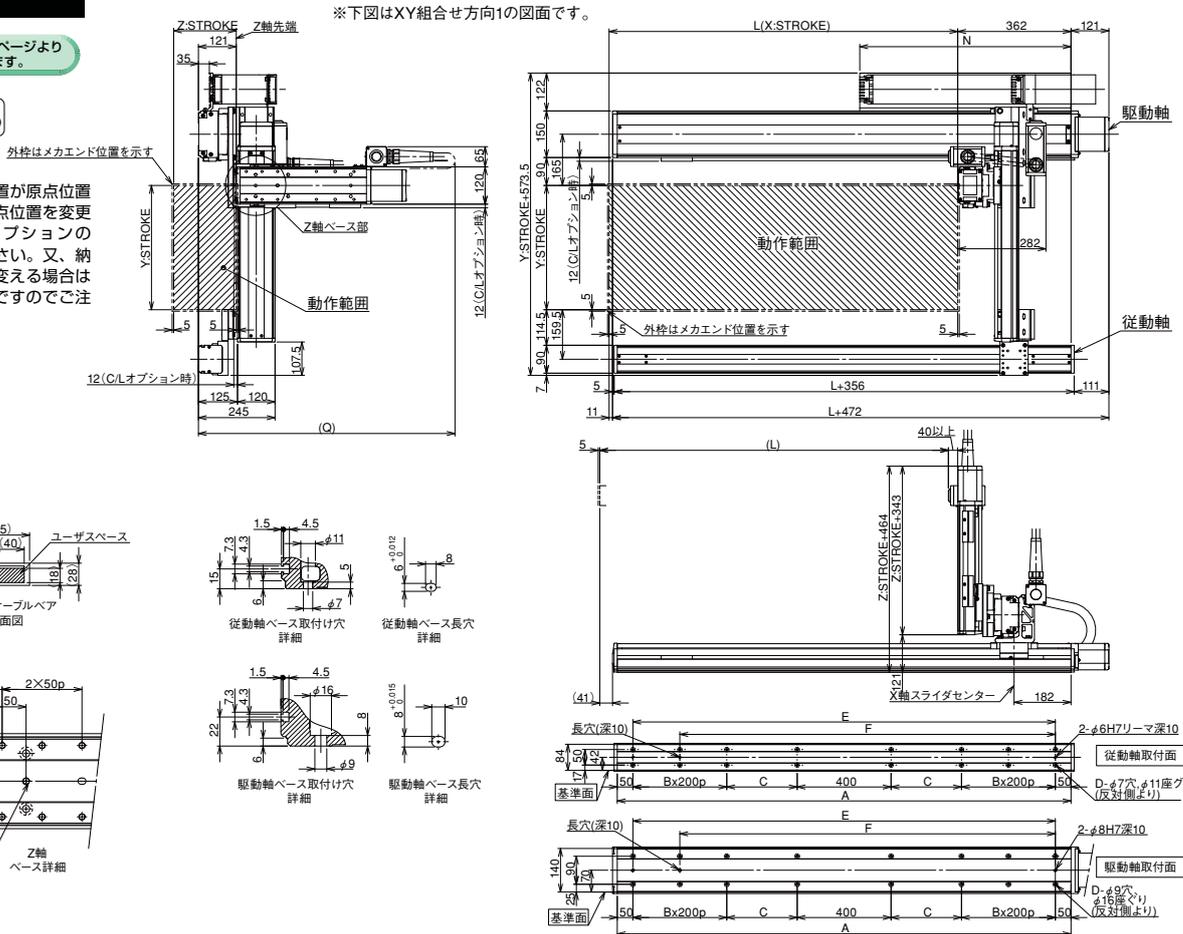
	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸						1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y軸		1200		860	695														
Z軸	300																		

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



## Q寸法

Z軸	Y軸												
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
150	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
200	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250
250	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300
300	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350
350	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400
400	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450

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	2424	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	1	2	2	2	2	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
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

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

## アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは **24時間対応** のことです

**フリーコール** **0800-888-0088**  
(通話料無料)  
**FAX.0800-888-0099**

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)  
 土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(\*上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))  
 **TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**

# 株式会社 **アイエイアイ**

本社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二丁目14-15 アミ・グランデニ二丁目4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザイビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1丁目312番地 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 大発地所ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町22-11 市川ビル3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市榎屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
広島営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榊味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

### IAI America, Inc.

Headquarters 2690W 237th Street Torrance CA 90505  
 Chicago Office 1261 Hamilton Parkway Itasca, IL 60143

### IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303.808  
 Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

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

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

### IAI Industrieroboter GmbH

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

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

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,  
 Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

