

直交ロボット

ワークの搬送・塗布作業等に

IK2/IK3

ICSA2/ICSPA2

ICSA3/ICSPA3

ICSA4/ICSPA4

ICSPA6



contents

| | |
|----------------|---------|
| 特長 | → P.217 |
| 製品体系 | → P.219 |
| 選定表 | → P.261 |
| 注意事項 | → P.237 |
| ケーブル配線方法 | → P.239 |
| 型式項目 | → P.241 |

IK2/IK3

ICSA2/ICSPA2

ICSA3/ICSPA3

ICSA4/ICSPA4

ICSPA6



| | |
|---------------|---------|
| 取付方法 | → P.549 |
| システム構成 | → P.551 |
| 本体オプション | → P.552 |

IK2

2軸組合せ

パルスモータタイプ XYB[Y軸固定]タイプ



| | |
|--------------|--------|
| IK2-PXBD1□□S | →P.245 |
| IK2-PXBD1□□D | →P.247 |
| IK2-PXBD2□□S | →P.249 |
| IK2-PXBD2□□D | →P.251 |
| IK2-PXBC1□□S | →P.253 |
| IK2-PXBC1□□D | →P.255 |
| IK2-PXBC2□□S | →P.257 |
| IK2-PXBC2□□D | →P.259 |
| IK2-PXBB1□□S | →P.261 |
| IK2-PXBB1□□D | →P.263 |
| IK2-PXBB2□□S | →P.265 |
| IK2-PXBB2□□D | →P.267 |
| IK2-PXZB1□□S | →P.269 |
| IK2-PXZB1□□D | →P.271 |

XZ[Z軸直立]タイプ



YZB[十字ベース固定]タイプ



サーボモータタイプ XYB[Y軸固定]タイプ



| | |
|--------------|--------|
| IK2-SXBD1□□S | →P.275 |
| IK2-SXBD1□□D | →P.277 |
| IK2-SXBD2□□S | →P.279 |
| IK2-SXBD2□□D | →P.281 |
| IK2-SXBC1□□S | →P.283 |
| IK2-SXBC1□□D | →P.285 |
| IK2-SXBC2□□S | →P.287 |
| IK2-SXBC2□□D | →P.289 |
| IK2-SXBB1□□S | →P.291 |
| IK2-SXBB1□□D | →P.293 |
| IK2-SXBB2□□S | →P.295 |
| IK2-SXBB2□□D | →P.297 |
| IK2-SXBA1□□S | →P.299 |
| IK2-SXBA1□□D | →P.301 |
| IK2-SXBA2□□S | →P.303 |
| IK2-SXBA2□□D | →P.305 |
| IK2-SXZB1□□S | →P.307 |
| IK2-SXZB1□□D | →P.309 |

XZ[Z軸直立]タイプ



YZB[十字ベース固定]タイプ



| | |
|--------------|--------|
| IK2-SYBB1□□S | →P.311 |
|--------------|--------|

IK3

3軸組合せ

パルスモータタイプ XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定



| | |
|--------------|--------|
| IK3-PBBG1□□S | →P.313 |
| IK3-PBBG1□□D | →P.315 |
| IK3-SBBG1□□S | →P.317 |
| IK3-SBBG1□□D | →P.320 |

サーボモータタイプ XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定

1-A軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエーター
対応
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトロン
タイプ
1-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエーター
ソフトローラ
技術資料
インフュージョン

1A単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエーター
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ
タイプ
1Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエーター
コントローラ
技術支援
インクジェット
印刷

ICSA2 ICSPA2

2軸組合せ

X-Y2軸組合せ XYB[Y軸ベース固定]タイプ



| | |
|---------------------|--------|
| ICSA2(ICSPA2)-BA□H | →P.323 |
| ICSA2(ICSPA2)-BA□M | →P.325 |
| ICSA2(ICSPA2)-BB□H | →P.327 |
| ICSA2(ICSPA2)-BB□M | →P.329 |
| ICSA2(ICSPA2)-BC□H | →P.331 |
| ICSA2(ICSPA2)-BC□M | →P.333 |
| ICSA2(ICSPA2)-BD□H | →P.335 |
| ICSA2(ICSPA2)-BE□H | →P.337 |
| ICSA2(ICSPA2)-BE□M | →P.339 |
| ICSA2(ICSPA2)-BF□H | →P.341 |
| ICSA2(ICSPA2)-BK□H | →P.343 |
| ICSA2(ICSPA2)-BK□M | →P.345 |
| ICSA2(ICSPA2)-BL□H | →P.347 |
| ICSA2(ICSPA2)-BL□M | →P.349 |
| ICSA2(ICSPA2)-BP□H | →P.351 |
| ICSA2(ICSPA2)-BP□M | →P.353 |
| ICSA2(ICSPA2)-BQ□H | →P.355 |
| ICSA2(ICSPA2)-BQ□M | →P.357 |
| ICSPA2-B1N□H | →P.401 |
| ICSPA2-B1N□M | →P.403 |
| ICSPA2-B2N□H | →P.405 |
| ICSPA2-B2N□M | →P.407 |
| ICSPA2-B1L□H | →P.409 |
| ICSA2(ICSPA2)-SA□H | →P.359 |
| ICSA2(ICSPA2)-SA□M | →P.361 |
| ICSA2(ICSPA2)-S1C□H | →P.363 |
| ICSA2(ICSPA2)-S1C□M | →P.365 |
| ICSA2(ICSPA2)-S2C□H | →P.367 |
| ICSA2(ICSPA2)-SG□H | →P.369 |
| ICSA2(ICSPA2)-ZAH | →P.371 |
| ICSA2(ICSPA2)-ZAM | →P.373 |
| ICSA2(ICSPA2)-Z1CH | →P.375 |
| ICSA2(ICSPA2)-Z1CM | →P.377 |
| ICSA2(ICSPA2)-Z2CH | →P.379 |
| ICSA2(ICSPA2)-ZDH | →P.381 |
| ICSA2(ICSPA2)-ZGH | →P.383 |
| ICSA2(ICSPA2)-ZHH | →P.385 |
| ICSA2(ICSPA2)-YAH | →P.387 |
| ICSA2(ICSPA2)-YAM | →P.389 |
| ICSA2(ICSPA2)-YCH | →P.391 |
| ICSA2(ICSPA2)-YCM | →P.393 |
| ICSA2(ICSPA2)-YGH | →P.395 |
| ICSA2(ICSPA2)-G1JH | →P.397 |
| ICSA2(ICSPA2)-G2JH | →P.399 |

XYS[Y軸スライド固定]タイプ



X-Z2軸組合せ XZ[Z軸ベース固定]タイプ



Y-Z2軸組合せ YZ[Y軸スライド固定]タイプ



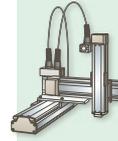
X-Y2ガントリ組合せ XYG[ガントリ]タイプ



ICSA3
ICSPA3

3軸組合せ

Z軸ベース固定タイプ X-Yベース固定
[Z軸スライダ可動] (XYB)+Z軸



| | |
|-----------------------|--------|
| ICSA3(ICSPA3)-BA□MB1□ | →P.411 |
| ICSA3(ICSPA3)-BB□HB1□ | →P.413 |
| ICSA3(ICSPA3)-BB□MB1□ | →P.415 |
| ICSA3(ICSPA3)-BB□MB2□ | →P.417 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□HB1□ | →P.419 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□HB2□ | →P.421 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□HB3□ | →P.423 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□MB1□ | →P.425 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□MB2□ | →P.427 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□MB3□ | →P.429 |
| ICSA3(ICSPA3)-BD□HB1□ | →P.431 |
| ICSA3(ICSPA3)-BD□HB2□ | →P.433 |
| ICSA3(ICSPA3)-BD□HB3□ | →P.435 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□HB1□ | →P.437 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□HB2□ | →P.439 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□HB3□ | →P.441 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□MB2□ | →P.443 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□MB3□ | →P.445 |
| ICSA3(ICSPA3)-BF□HB1□ | →P.447 |
| ICSA3(ICSPA3)-BF□HB2□ | →P.449 |
| ICSA3(ICSPA3)-BF□HB3□ | →P.451 |
| ICSPA3-B1N□HB3□ | →P.453 |
| ICSPA3-B1N□MB3□ | →P.455 |
| ICSPA3-B2N□HB3□ | →P.457 |
| ICSPA3-B2N□MB3□ | →P.459 |
| ICSPA3-B1L□HB3□ | →P.461 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHB1□ | →P.463 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHB2□ | →P.465 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHB3□ | →P.467 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHB1□ | →P.469 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHB2□ | →P.471 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHB3□ | →P.473 |
| ICSA3(ICSPA3)-BA□MS1□ | →P.475 |
| ICSA3(ICSPA3)-BB□HS1□ | →P.477 |
| ICSA3(ICSPA3)-BB□MS1□ | →P.479 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□HS1□ | →P.481 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□HS3□ | →P.483 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□MS1□ | →P.485 |
| ICSA3(ICSPA3)-BC□MS3□ | →P.487 |
| ICSA3(ICSPA3)-BD□HS1□ | →P.489 |
| ICSA3(ICSPA3)-BD□HS3□ | →P.491 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□HS1□ | →P.493 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□HS3□ | →P.495 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□MS1□ | →P.497 |
| ICSA3(ICSPA3)-BE□MS3□ | →P.499 |
| ICSA3(ICSPA3)-BF□HS1□ | →P.501 |
| ICSA3(ICSPA3)-BF□HS3□ | →P.503 |
| ICSPA3-B1N□HS3M | →P.505 |
| ICSPA3-B1N□MS3M | →P.507 |
| ICSPA3-B2N□HS3M | →P.509 |
| ICSPA3-B2N□MS3M | →P.511 |
| ICSPA3-B1L□HS3M | →P.513 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHS1□ | →P.515 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHS2□ | →P.517 |
| ICSA3(ICSPA3)-G1JHS3□ | →P.519 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHS1□ | →P.521 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHS2□ | →P.523 |
| ICSA3(ICSPA3)-G2JHS3□ | →P.525 |

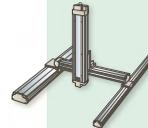
X-Yガントリ組合せ
(XYG)+Z軸



Z軸スライダ固定タイプ X-Yベース固定
[Z軸本体可動] (XYB)+Z軸



X-Yガントリ組合せ
(XYG)+Z軸



ICSA4
ICSPA4

4軸組合せ

XY2軸組合せ
(XYB)+ZRユニット

XYB[Y軸固定]タイプ

| | |
|-----------------------|--------|
| ICSA4(ICSPA4)-BB□HZRS | →P.527 |
| ICSA4(ICSPA4)-BE□HZRM | →P.529 |
| ICSPA4-B3N1H | →P.531 |
| ICSPA4-B3N1M | →P.533 |
| ICSPA4-B2L1H | →P.535 |

X軸マルチスライダ
+Y軸ベース固定
(2軸+2軸)

X軸ナット回転タイプ

X軸リアサーボモータタイプ

ICSPA6

6軸組合せ

X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定
+Z軸ベース固定(3軸+3軸)

X軸ナット回転タイプ

X軸リアサーボモータタイプ

| | |
|-----------------|--------|
| ICSPA6-B3N1HB3□ | →P.537 |
| ICSPA6-B3N1MB3□ | →P.539 |
| ICSPA6-B2L1HB3□ | →P.541 |
| ICSPA6-B3N1HS3M | →P.543 |
| ICSPA6-B3N1MS3M | →P.545 |
| ICSPA6-B2L1HS3M | →P.547 |

X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定
+Z軸スライダ固定(3軸+3軸)

X軸ナット回転タイプ

X軸リアサーボモータタイプ

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
対応
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ
タイプ
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト
技術資料

直交ロボット

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

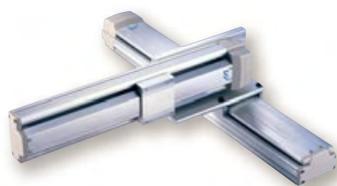
4軸組合せ

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

1 多彩な組合せバリエーション

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

2軸 組合せ



XYB(Y軸ベース固定)タイプ



YZ(Y軸スライダ固定)タイプ



XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

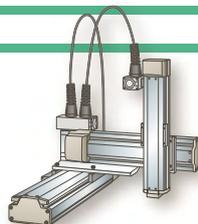
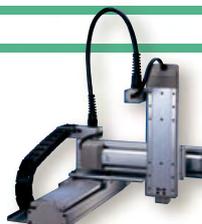
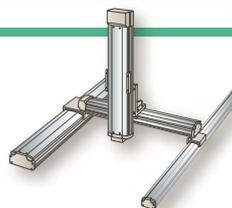
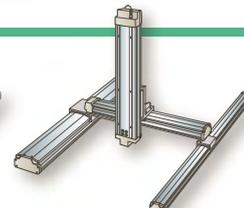


XZ(Z軸ベース固定)タイプ

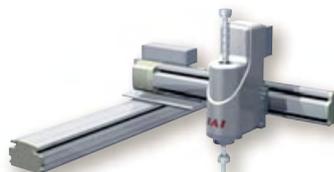


XYG(ガントリ)タイプ

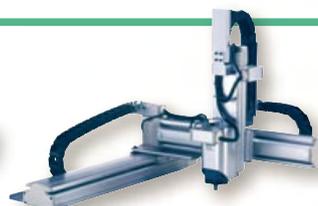
3軸 組合せ

Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)

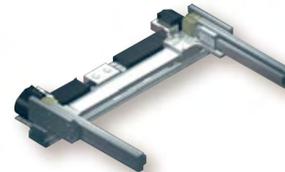
4軸 組合せ



Z軸+回転軸一体型タイプ

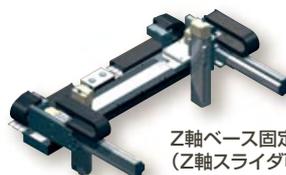
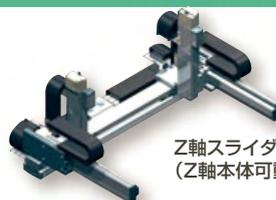


Z軸スライダ固定+回転軸タイプ(特注対応)



XYB(Y軸ベース固定)タイプ

6軸 組合せ

Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)

1人単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボット1人Xスカ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

6軸組合せ

注意事項

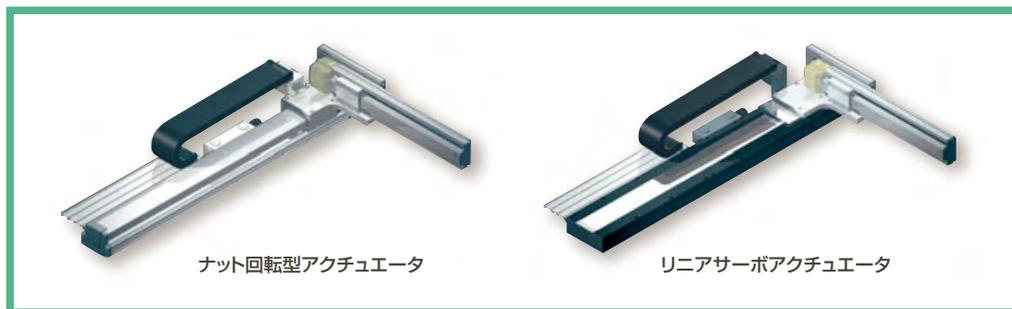
ケーブル配線方法

型式項目説明

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テールトップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インクジェット

2 広い動作範囲と高速性能

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

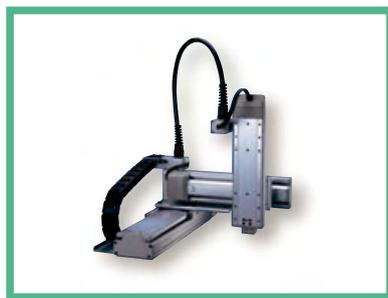


ナット回転型アクチュエータ

リニアサーボアクチュエータ

3 低価格・短納期なIAキットがラインナップ追加

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

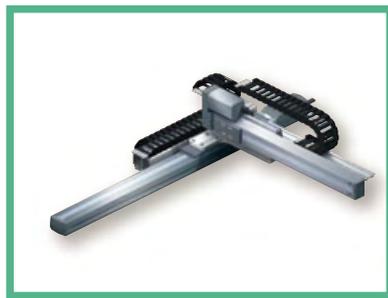


直交ロボット

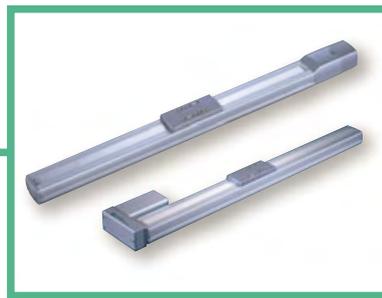


単軸ロボット組合せ

- 特長
- ・広い動作範囲
 - ・高剛性
 - ・重量物の搬送が可能



IAキット



ロボシリンダ組合せ

- 特長
- ・低価格
 - ・短納期
 - ・省スペース

特長

直交ロボット
製品体系

2軸組合せ

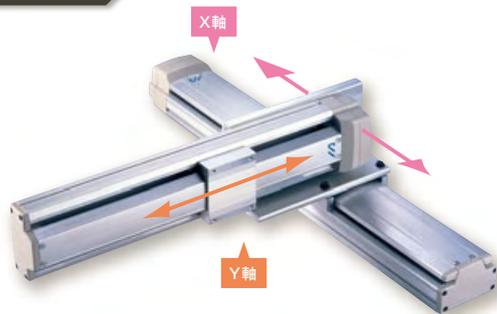
3軸組合せ

4軸組合せ

2軸
組合せ

X-Y2軸組合せ

Y軸ベース固定



XYBタイプ

Y軸のスライダが水平に移動します。

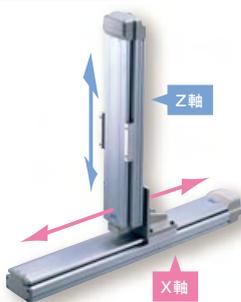
Y軸スライダ固定



XYSタイプ

Y軸全体が水平に移動します。

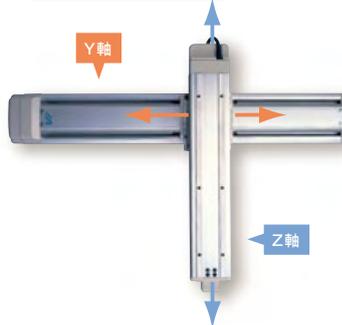
Z軸ベース固定



XZタイプ

X軸にZ軸を直立させて固定。
Z軸のスライダが
上下に移動します。

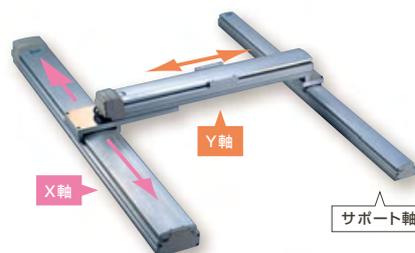
Y軸スライダ固定



YZタイプ

横置きY軸に
Z軸のスライダを固定。
Z軸全体が上下に
移動します。

ガントリー



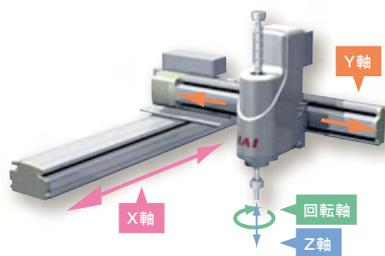
XYGタイプ

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

4軸
組合せ

X-Yベース固定+Z軸+回転軸

Y軸ベース固定



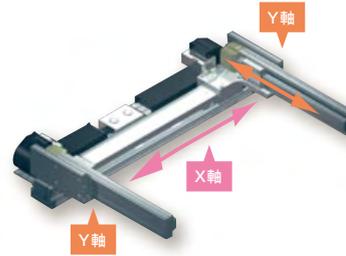
ICSA2/ICSPA2のXYBタイプに、
垂直/回転動作が可能なZRユニットを追加した
4軸組合せタイプです。

Z軸スライダ固定



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

Y軸ベース固定



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

6軸組合せ

注意事項

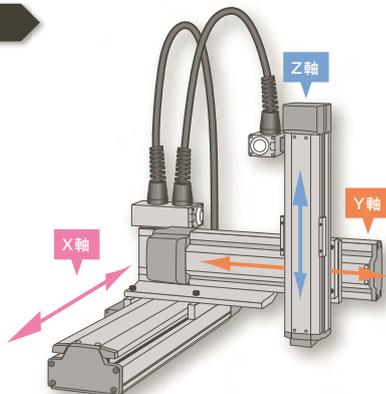
ケーブル配線方法

型式項目説明

3軸 組合せ

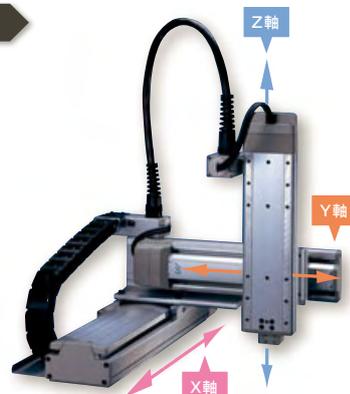
X-Yベース固定+Z軸

Z軸ベース固定



水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

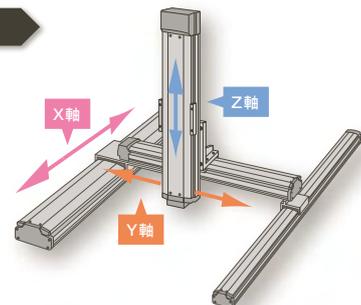
Z軸スライダ固定



水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

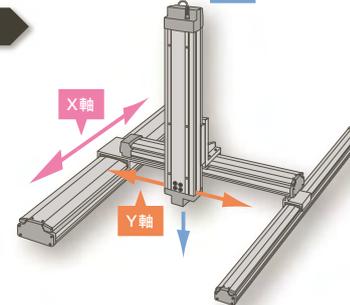
X-Yガントリ+Z軸

Z軸ベース固定



水平移動するY軸スライダに固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

Z軸スライダ固定

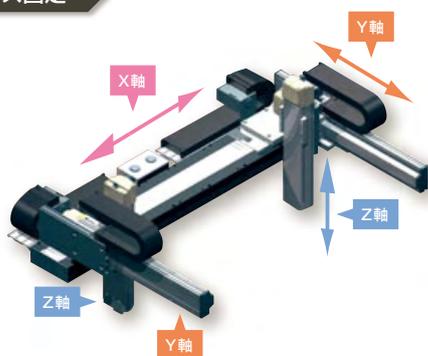


水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

6軸 組合せ

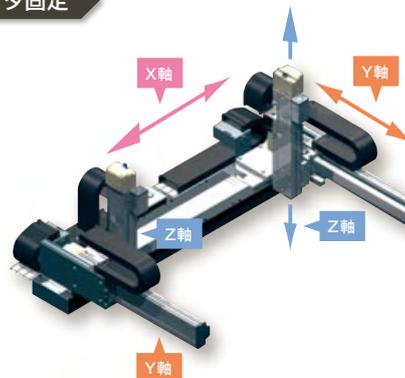
(X-Yベース固定+Z軸)×2

Z軸ベース固定



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

Z軸スライダ固定



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

IAI単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インスタンション

特長

製品体系

直交ロボット

2軸組合せ

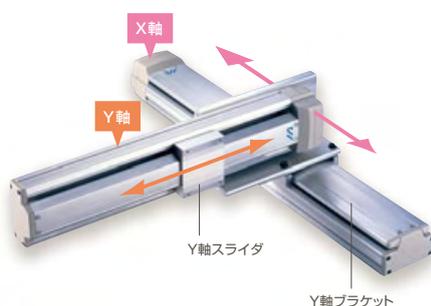
3軸組合せ

4軸組合せ

2軸組合せ バリエーション

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

1 XYB(Y軸ベース固定)タイプ



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

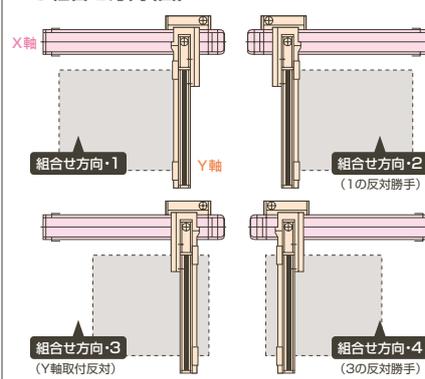
●ポイント1

Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

●ポイント2

Y軸の配線処理を、自立ケーブル(標準)、ケーブルペアの2種類から選択出来ます。

●組合せ方向(図)

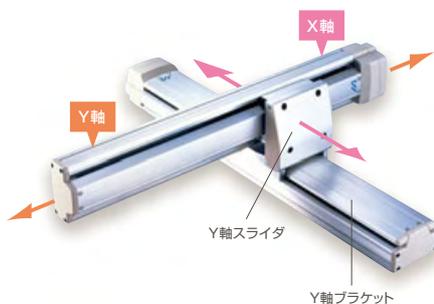


■XYBタイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|-------------------|-----------------|-------------|-----------------|---------------|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PXB□□□□□□ | 16 | 1000×400 | 400 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SXB□□□□□□ | 24 | 1000×400 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | B□□□ | 62.3 | 2500×700 | 2000 |
| ナット回転型+ISA組合せ | B1N□□□ / B2N□□□ | 40 | 3000×700 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B1L□□H | 21.2 | 4155×400 | 2500 |

機種選定は → P.223~224

2 XYS(Y軸スライダ固定)タイプ



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

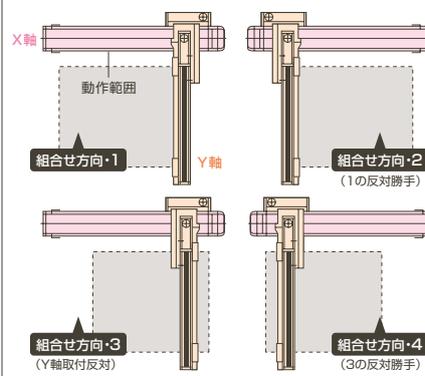
●ポイント1

Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

●ポイント2

Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

●組合せ方向(図)



■XYSタイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|-------------------|-------|-------------|-----------------|---------------|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | S□□□□ | 29.7 | 800×600 | 1000 |

機種選定は → P.224

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

1A単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
Xスキャ
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト
技術資料
インテグレーション

3 XZ(Z軸直立固定)タイプ



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

- ポイント1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダが落下しません。
- ポイント2
X軸は最長2500mm、Z軸は最長500mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

●PXZ□/SXZ□
組合せ方向

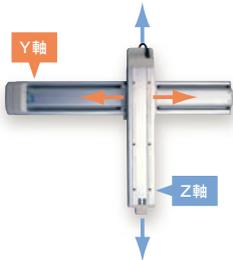
| 記号 | 1 | 2 | 3 | 4 |
|----|---|---|---|---|
| 形状 | | | | |

■XZタイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|-------------------|-----------|------------|----------------|--------------|
| ロボシリンダRCP2組合せ | PXZ□□□□□□ | 8 | 800×300 | 250 |
| ロボシリンダRCS2組合せ | SXZ□□□□□□ | 8 | 800×300 | 1000 |
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | Z□□ | 22 | 1000×500 | 1000 |

機種選定は → P.225

4 YZ(Y軸スライダ固定)タイプ



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

- ポイント1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても本体が落下しません。
- ポイント2
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルベアも対応可能です(特注対応)。
- ポイント3
Z軸ベース固定タイプも対応可能です(特注対応)。

●PYB□/SYB□
組合せ方向

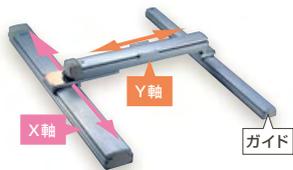
| 記号 | 1 | 2 |
|----|---|---|
| 形状 | | |

■YZタイプ機種一覧

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

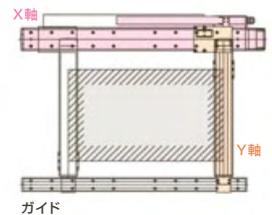
機種選定は → P.226

5 XYG(ガントリ)タイプ



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

- ポイント1
最大40kgの搬送が可能です。
- ポイント2
X軸は最長2500mm、Y軸は最長1200mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)



■XYGタイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量(kg) | 最大ストローク(X軸×Y軸) | X軸最大速度(mm/s) |
|-------------------|------|------------|----------------|--------------|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□□H | 40 | 2500×1200 | 1000 |

機種選定は → P.226

特長

製品体系

直交ロボット
2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

2軸組合せ 機種選定表

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

IAキット XYB(Y軸ベース固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 | | | | |
|-------------------------|--------------|--------------|------------------|-------|-------|-----------|-------|-----------|------------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|---------|
| | | | 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | 350mm | 400mm | | | X軸 | Y軸 | | |
| RCP2 組合せ (パルスモータ) | モータ折返し | シングル スライダ | 50~600 | 3.0 | | 2.5 | | - | | 400 | 600 | PXBD1□HHS | → P.245 | | | |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | | 3.0 | | - | | 400 | 600 | PXBC1□HHS | → P.253 | |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | - | | - | | 350 | 300 | PXBD1□HMS | → P.245 | |
| | | | 9.0 | | 8.0 | | 6.0 | | - | | 250 | 300 | PXBC1□HMS | → P.253 | | |
| | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | - | | 250 | 450 | PXBB1□HHS | → P.261 | | |
| | | | 16.0 | | 15.0 | | 12.5 | | 9.0 8.0 | | 125 | 220 | PXBB1□MMS | | | |
| | | ダブル スライダ | 50~450 | - | | 2.5 | | 2.0 | | - | | 400 | 600 | PXBD1□HHD | → P.247 | |
| | | | | - | | - | | 3.0 | | - | | 400 | 600 | PXBC1□HHD | → P.255 | |
| | | | | - | | 5.0 | | 4.0 | | - | | 350 | 300 | PXBD1□HMD | → P.247 | |
| | | | - | | - | | 6.0 | | - | | 250 | 300 | PXBC1□HMD | → P.255 | | |
| | | | 50~800 | | - | | - | | 6.0 5.5 | | - | | 250 | 450 | PXBB1□HHD | → P.263 |
| | | | - | | 15.0 | | 12.5 | | 12.0 10.5 | | 125 | 220 | PXBB1□MMD | | | |
| | モータストレート | シングル スライダ | 50~600 | 3.0 | | 2.5 | | - | | 400 | 600 | PXBD2□HHS | → P.249 | | | |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | | 3.0 | | - | | 400 | 600 | PXBC2□HHS | → P.257 | |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | - | | - | | 350 | 300 | PXBD2□HMS | → P.249 | |
| | | | 9.0 | | 8.0 | | 6.0 | | - | | 250 | 300 | PXBC2□HMS | → P.257 | | |
| | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | - | | 250 | 450 | PXBB2□HHS | → P.265 | | |
| | | | 16.0 | | 15.0 | | 12.5 | | 9.0 8.0 | | 125 | 220 | PXBB2□MMS | | | |
| | | ダブル スライダ | 50~450 | - | | 2.5 | | 2.0 | | - | | 400 | 600 | PXBD2□HHD | → P.251 | |
| | | | | - | | - | | 3.0 | | - | | 400 | 600 | PXBC2□HHD | → P.259 | |
| | | | | - | | 5.0 | | 4.0 | | - | | 350 | 300 | PXBD2□HMD | → P.251 | |
| | | | - | | - | | 6.0 | | - | | 250 | 300 | PXBC2□HMD | → P.259 | | |
| | | | 50~800 | | - | | - | | 6.0 5.5 | | - | | 250 | 450 | PXBB2□HHD | → P.267 |
| | | | - | | 15.0 | | 12.5 | | 12.0 10.5 | | 125 | 220 | PXBB2□MMD | | | |
| RCS2 組合せ (サーボモータ) | モータ折返し | シングル スライダ | 50~600 | 3.0 | | 2.5 | | - | | 600 | 800 | SXBD1□HHS | → P.275 | | | |
| | | | | 4.5 | | 4.0 | | 3.0 | | - | | 600 | 800 | SXBC1□HHS | → P.283 | |
| | | | | 6.0 | | 5.0 | | - | | - | | 600 | 400 | SXBD1□HMS | → P.275 | |
| | | | 9.0 | | 8.0 | | 6.0 | | - | | 300 | 400 | SXBC1□MMS | → P.283 | | |
| | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | - | | 1000 | 800 | SXBB1□HHS | → P.291 | | |
| | | | 12.0 | | 11.5 | | 11.0 | | 10.0 8.5 | | 1000 | 1000 | SXBA1□HHS | → P.299 | | |
| | | ダブル スライダ | 50~1000 | 16.0 | | 15.0 | | 12.5 | | 9.0 8.0 | | 500 | 400 | SXBB1□MMS | → P.291 | |
| | | | | 24.0 | | 20.5 | | 15.5 | | 12.5 | | 500 | 500 | SXBA1□MMS | → P.299 | |
| | | | | - | | - | | 2.5 | | 2.0 | | 600 | 800 | SXBD1□HHD | → P.277 | |
| | | | 50~450 | - | | - | | 3.0 | | - | | 600 | 800 | SXBC1□HHD | → P.285 | |
| | | | | - | | 5.0 | | 4.0 | | - | | 600 | 400 | SXBD1□HMD | → P.277 | |
| | | | | - | | - | | 6.0 | | - | | 300 | 400 | SXBC1□MMD | → P.285 | |
| | 50~800 | - | | - | | 6.0 5.5 | | - | | 1000 | 800 | SXBB1□HHD | → P.293 | | | |
| | | - | | - | | 11.0 | | 10.5 10.0 | | 1000 | 1000 | SXBA1□HHD | → P.301 | | | |
| | | - | | 15.0 | | 12.5 | | 12.0 10.5 | | 500 | 400 | SXBB1□MMD | → P.293 | | | |
| | | - | | 24.0 | | 23.0 | | 19.0 16.0 | | 500 | 500 | SXBA1□MMD | → P.301 | | | |
| | | 50~600 | | 3.0 | | 2.5 | | - | | 600 | 800 | SXBD2□HHS | → P.279 | | | |
| | | 4.5 | | 4.0 | | 3.0 | | - | | 600 | 800 | SXBC2□HHS | → P.287 | | | |
| | シングル スライダ | 50~1000 | 6.0 | | 5.0 | | - | | 600 | 400 | SXBD2□HMS | → P.279 | | | | |
| | | | 9.0 | | 8.0 | | 6.0 | | - | | 300 | 400 | SXBC2□MMS | → P.287 | | |
| | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | - | | 1000 | 800 | SXBB2□HHS | → P.295 | | |
| | | 12.0 | | 11.5 | | 11.0 | | 10.0 8.5 | | 1000 | 1000 | SXBA2□HHS | → P.303 | | | |
| | | 16.0 | | 15.0 | | 12.5 | | 9.0 8.0 | | 500 | 400 | SXBB2□MMS | → P.295 | | | |
| | | 24.0 | | 20.5 | | 15.5 | | 12.5 | | 500 | 500 | SXBA2□MMS | → P.303 | | | |
| ダブル スライダ | 50~450 | - | | 2.5 | | 2.0 | | - | | 600 | 800 | SXBD2□HHD | → P.281 | | | |
| | | - | | - | | 3.0 | | - | | 600 | 800 | SXBC2□HHD | → P.289 | | | |
| | | - | | 5.0 | | 4.0 | | - | | 600 | 400 | SXBD2□HMD | → P.281 | | | |
| | - | | - | | 6.0 | | - | | 300 | 400 | SXBC2□MMD | → P.289 | | | | |
| | 50~800 | - | | - | | 6.0 5.5 | | - | | 1000 | 800 | SXBB2□HHD | → P.297 | | | |
| | | - | | - | | 11.0 | | 10.5 10.0 | | 1000 | 1000 | SXBA2□HHD | → P.305 | | | |
| - | | 15.0 | | 12.5 | | 12.0 10.5 | | 500 | 400 | SXBB2□MMD | → P.297 | | | | | |
| - | | 24.0 | | 23.0 | | 19.0 16.0 | | 500 | 500 | SXBA2□MMD | → P.305 | | | | | |

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

IA単軸
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
↑Xスカラ
超小型電動
アクチュエータ
コンパクトロー
技術資料
インクジェットプリン

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 | | | | |
|---|--------------|--------------|-----------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|------------|------|-------|---------|---------|---------|---------|---------|
| | | | | 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | X軸 | | | Y軸 | | | |
| ISA ISPA 組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 5.2 | 4.5 | 3.8 | 3.1 | — | | | 800 | 800 | BA□H | → P.323 | | | |
| | | | | 18.2 | 16.6 | 12.1 | 8.1 | — | | | 400 | 400 | BA□M | → P.325 | | | |
| | | | 200~800 | 12.0 | | 11.8 | 11.1 | — | | | 1000 | 800 | BB□H | → P.327 | | | |
| | | | | 25.0 | | 21.8 | | — | | | 500 | 400 | BB□M | → P.329 | | | |
| | | | | 20.0 | | 18.7 | | — | | | 1000 | 1000 | BC□H | → P.331 | | | |
| | | | 800~2000 | 28.8 | | 27.8 | 26.8 | 21.8 | 18.7 | — | | 500 | 500 | BC□M | → P.333 | | |
| | | | | 20.0 | | 18.7 | | — | | | 1000 | 1000 | BD□H | → P.335 | | | |
| | | | 1000~2500 | — | | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | — | | 1000 | 1000 | BF□H | → P.341 | |
| | | | | — | | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | — | | 1000 | 1000 | BE□H | → P.337 | |
| | | | 300~1000 | — | | 51.2 | 40.5 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | — | | 1000 | 1000 | BE□M | → P.339 |
| | | | | — | | 31.7 | | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | — | | 2000 | 2000 | BK□H | → P.343 |
| | | | | — | | 62.3 | | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | — | | 1000 | 1000 | BK□M | → P.345 |
| — | | 31.7 | | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | — | | 2000 | 2000 | BP□H | → P.351 | | | | |
| — | | 62.3 | | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | — | | 1250 | 1000 | BP□M | → P.353 | | | | |
| — | | 31.7 | | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | — | | 2000 | 2000 | BL□H | → P.347 | | | | |
| 900~2500 | — | | 62.3 | | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | — | | 1000 | 1000 | BL□M | → P.349 | | | |
| | — | | 31.7 | | 30.2 | 28.8 | 27.5 | 26.0 | — | | 2000 | 2000 | BQ□H | → P.355 | | | |
| | — | | 62.3 | | 49.8 | 40.7 | 33.7 | 28.1 | — | | 1000 | 1000 | BQ□M | → P.357 | | | |
| NS 組合せ  | ナット 回転型 | シングル スライダ | 500~2200 | 21.2 | | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B1N□H | → P.401 | | | |
| | | | | 40.0 | | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B1N□M | → P.403 | | | | |
| | | | 2250~3000 | 21.2 | | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B2N□H | → P.405 | | | |
| 40.0 | | 33.0 | | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B2N□M | → P.407 | | | | | | | |
| LSA 組合せ  | リニア サーボ型 | シングル スライダ | 1050~4155 | — | 21.2 | 20.0 | 15.2 | — | | | 2500 | 1200 | B1L□H | → P.409 | | | |

直交ロボット XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 | |
|---|--------------|--------------|-----------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|------------|------|------|-------|---------|
| | | | | 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | X軸 | | | Y軸 |
| ISA ISPA 組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 6.2 | 5.5 | 4.8 | 4.1 | — | | | 800 | 800 | SA□H | → P.359 |
| | | | | 19.2 | 14.3 | 9.3 | 6.4 | — | | | 400 | 400 | SA□M | → P.361 |
| | | | 200~800 | 9.7 | 8.7 | 7.7 | 6.7 | 5.6 | — | | 1000 | 1000 | S1C□H | → P.363 |
| | | | | 29.7 | 28.7 | 19.3 | 13.6 | 9.7 | — | | 500 | 500 | S1C□M | → P.365 |
| | | | 300~800 | 29.2 | 28.2 | 19.3 | 13.6 | 9.7 | — | | 1000 | 1000 | S2C□H | → P.367 |
| | | | | — | | 20.7 | 18.2 | 12.5 | 8.4 | — | | 1000 | 1000 | SG□H |

直交ロボット

特長 **製品体系** **2軸組合せ** 3軸組合せ 4軸組合せ

IAキット XZ(Z軸直立固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Z軸ストローク別可搬質量 (kg) | | | | | | 最高速度 (mm/s) | | 型式 | 掲載頁 | |
|---|----------|--------------|--------------|-------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-----|-----------|---------|---------|
| | | | | 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | X軸 | Z軸 | | | |
| RCP2 組合せ  | モータ折返し | シングル スライダ | 50~1000 | 2.0 | | 1.5 | | — | | 250 | 360 | PXZB1□HHS | → P.269 | |
| | | | | 4.0 | 3.5 | 2.5 | — | 250 | 180 | PXZB1□HMS | | | | |
| | | | | 8.0 | 7.0 | 5.0 | 4.0 | 3.0 | — | 250 | 90 | PXZB1□HLS | | |
| | | ダブル スライダ | 50~800 | — | | 1.5 | | — | | 250 | 400 | PXZB1□HHD | | → P.271 |
| | | | | — | | 3.0 | | — | | 250 | 200 | PXZB1□HMD | | |
| | | | | — | | 5.5 | | — | | 250 | 100 | PXZB1□HLD | | |
| RCS2 組合せ  | モータストレート | シングル スライダ | 50~1000 | 2.0 | | 1.5 | | — | | 1000 | 800 | SXZB1□HHS | → P.307 | |
| | | | | 4.0 | 3.5 | 2.5 | — | 1000 | 400 | SXZB1□HMS | | | | |
| | | | | 8.0 | 7.0 | 5.0 | 4.0 | 3.0 | — | 1000 | 200 | SXZB1□HLS | | |
| | | ダブル スライダ | 50~800 | — | | 1.5 | | — | | 1000 | 800 | SXZB1□HHD | | → P.309 |
| | | | | — | | 3.0 | | — | | 1000 | 400 | SXZB1□HMD | | |
| | | | | — | | 5.5 | | — | | 1000 | 200 | SXZB1□HLD | | |

直交ロボット XZ(Z軸直立固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Z軸ストローク別可搬質量 (kg) | | | | | | 最高速度 (mm/s) | | 型式 | 掲載頁 | |
|---|----------|--------------|--------------|-------------------|-------|-------|-------|-------|---|-------------|------|------|---------|---------|
| | | | | 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | — | X軸 | Z軸 | | | |
| ISA ISPA 組合せ  | モータストレート | シングル スライダ | 100~600 | 4.0 | 3.3 | 2.6 | — | | | 800 | 400 | ZAH | → P.371 | |
| | | | | 10.0 | 7.5 | 6.0 | — | | | | | 400 | | 200 |
| | | | 200~800 | 8.5 | 7.5 | 6.5 | 5.5 | — | | 1000 | 500 | Z1CH | → P.375 | |
| | | | | 19.0 | 17.0 | 14.0 | 12.0 | — | | | | 500 | | 250 |
| | | | 200~2000 | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 | — | | 1000 | 500 | Z2CH | → P.379 | |
| | | | | 19.0 | 16.0 | 13.0 | 11.0 | — | | | | 1000 | | 500 |
| | | | 200~800 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 | — | | 1000 | 500 | ZGH | → P.383 |
| | | | 1000~2500 | 22.0 | 18.0 | 16.0 | 12.0 | 10.0 | — | | 1000 | 500 | ZHH | → P.385 |

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

IAキット YZB(Z軸ベース固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|-------------|---|--------------|-----------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|------------|-----|-----------|---------|
| | | | | 50mm | 100mm | 150mm | 200mm | 250mm | 300mm | Y軸 | Z軸 | | |
| RCP2 組合せ |  | シングル スライダ | 50~1000 | 2.0 | | | 1.5 | | | 250 | 360 | PYBB1□HHS | → P.273 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 3.0 | | 250 | 180 | PYBB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | 5.5 | | 250 | |
| RCS2 組合せ |  | シングル スライダ | 50~1000 | 2.0 | | | 1.5 | | | 1000 | 800 | SYBB1□HHS | → P.311 |
| | | | | 4.0 | | 3.5 | | 3.0 | | 1000 | 400 | SYBB1□HMS | |
| | | | | 8.0 | | 7.0 | | 6.0 | | 5.5 | | 1000 | |

直交ロボット YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Z軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|--------------------|---|--------------|-----------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|------------|-----|-----|---------|
| | | | | 100mm | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 組合せ |  | シングル スライダ | 100~400 | 3.0 | 2.3 | 1.6 | - | | | 800 | 400 | YAH | → P.387 |
| | | | | 11.0 | 10.3 | 9.6 | - | | | 400 | 200 | YAM | → P.389 |
| | | | 200~700 | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 | - | | 1000 | 500 | YCH | → P.391 |
| | | | | 11.9 | 10.9 | 9.9 | 8.9 | - | | 500 | 250 | YCM | → P.393 |
| | | | | 27.0 | 25.5 | 23.9 | 22.3 | 20.7 | | 1000 | 500 | YGH | → P.395 |
| | | | | | | | | | | | | | |

直交ロボット XYG(ガントリ)タイプ

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | 最高速度(mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|--------------------|---|-------------|-----------------|------------------|--------------|------------|------|------|---------|
| | | | | 500mm~700mm | 800mm~1200mm | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 組合せ |  | ダブル スライダ | 1000~2500 | 40.0 | - | 1000 | 1000 | G1JH | → P.397 |
| | | | | - | 40.0 | 1000 | 1000 | G2JH | → P.399 |

IA単軸
ロボット

リアサーボ
アッチエータ

クリーンルム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

↑Xスカラ
ロボット

超小型電動
アッチエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ

直交ロボット

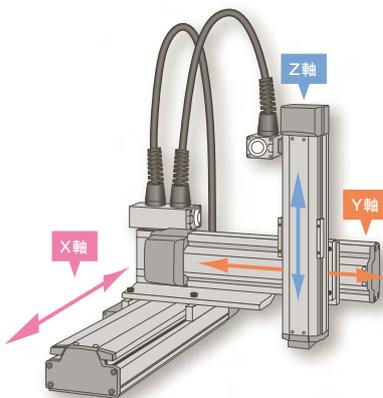
3軸組合せ

4軸組合せ

3軸組合せ バリエーション

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

1 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ



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

●ポイント

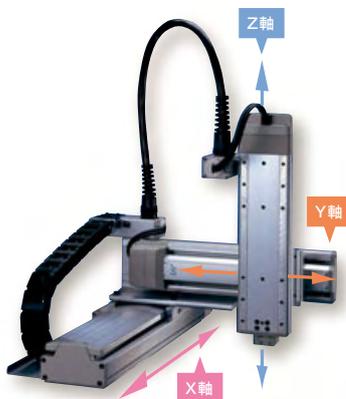
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYB+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

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

機種選定は → P.229

2 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダ固定タイプ



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

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYB+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|-------------------|----------|-------------|--------------------|---------------|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | B□□□S□□ | 11.9 | 2500×700×400 | 1000 |
| ナット回転型+ISA組合せ | B□N□□S□□ | 13 | 3000×700×400 | 2400 |
| リニアサーボ+ISA組合せ | B1L□HS3M | 11.5 | 4155×400×300 | 2500 |

機種選定は → P.231

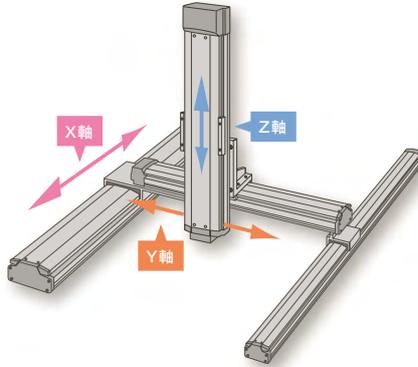
6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

3 XYG(ガントリ)+Z軸ベース固定タイプ



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

●ポイント

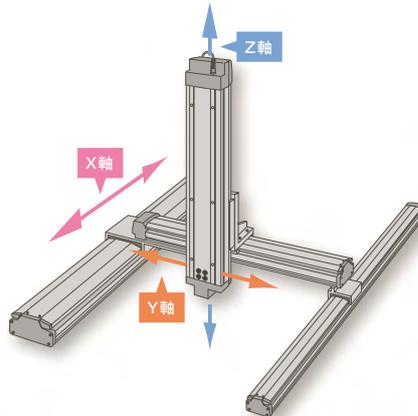
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|-------------------|---------|-------------|--------------------|---------------|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□JHB□□ | 19 | 2500×1200×600 | 1000 |

機種選定は → P.232

4 XYG(ガントリ)+Z軸スライダ固定タイプ



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

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYG+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

| 種類 | 型式 | 最大可搬質量 (kg) | 最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸) | X軸最大速度 (mm/s) |
|-------------------|---------|-------------|--------------------|---------------|
| 単軸ロボットISA/ISPA組合せ | G□JHS□□ | 13.1 | 2500×1200×400 | 1000 |

機種選定は → P.232

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テールトップ型
ロボット
I-Xスカラ
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インテグレーション

1A単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
1Aスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
ダウンロード

直交ロボット
特長 **製品体系** **2軸組合せ** **3軸組合せ** **4軸組合せ**

3軸組合せ 機種選定表

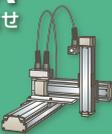
下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

IAキット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

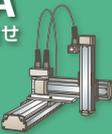
| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 | |
|---|---------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|-------------|-----|-----|------------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | | |
| RCP2 3軸組合せ  | モータ折返し | シングル スライダ | 50~1000 | 50~300 | 50~200 | 1.0 | 220 | 420 | 500 | PBBG1□HHHS | → P.313 | |
| | | | | | | 2.0 | | | 250 | PBBG1□HHMS | | |
| | | | | | | 4.0 | | | 125 | PBBG1□HHLS | | |
| | | ダブル スライダ | 50~800 | 350~400 | 50~200 | 1.0 | 220 | 420 | 500 | PBBG1□HHHD | | → P.315 |
| | | | | | | 2.0 | | | 250 | PBBG1□HHMD | | |
| | | | | | | 4.0 | | | 125 | PBBG1□HHLD | | |
| RCS2 3軸組合せ  | モータ折返し | シングル スライダ | 50~1000 | 50~300 | 50~200 | 1.0 | 1000 | 800 | 800 | SBBG1□HHHS | → P.317 | |
| | | | | | | 2.0 | | | 400 | SBBG1□HHMS | | |
| | | | | | | 4.0 | | | 200 | SBBG1□HHLS | | |
| | | ダブル スライダ | 50~800 | 350~400 | 50~200 | 1.0 | 1000 | 800 | 800 | SBBG1□HHHD | | → P.320 |
| | | | | | | 2.0 | | | 400 | SBBG1□HHMD | | |
| | | | | | | 4.0 | | | 200 | SBBG1□HHLD | | |

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|-------------|------|------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 100~400 | 100~300 | 3~1.7 | 400 | 400 | 800 | BA□MB1H | → P.411 |
| | | | | | | 3 | 800 | 800 | 800 | BB□HB1H | → P.413 |
| | | | | | | 3 | 400 | 400 | 800 | BB□MB1H | → P.415 |
| | | | 200~800 | 100~500 | 100~400 | 3.5 | 400 | 400 | 1000 | BB□MB2H | → P.417 |
| | | | | | | 3 | 1000 | 1000 | 800 | BC□HB1H | → P.419 |
| | | | | | | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | BC□HB2H | → P.421 |
| | | | 800~2000 | 100~500 | 100~400 | 3 | 500 | 500 | 800 | BC□MB1H | → P.425 |
| | | | | | | 3.5 | 500 | 500 | 1000 | BC□MB2H | → P.427 |
| | | | | | | 3 | 1000 | 1000 | 800 | BD□HB1H | → P.431 |
| | | | 300~1000 | 200~700 | 100~500 | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | BD□HB2H | → P.433 |
| | | | | | | 3 | 1000 | 1000 | 800 | BE□HB1H | → P.437 |
| | | | | | | 3.5 | 500 | 500 | 1000 | BE□MB2H | → P.443 |
| | | | 1000~2500 | 200~700 | 100~500 | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | BE□HB2H | → P.439 |
| | | | | | | 3 | 1000 | 1000 | 800 | BF□HB1H | → P.447 |
| | | | | | | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | BF□HB2H | → P.449 |

▼ Z軸可搬質量6kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|-------------|------|-----|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 100~400 | 100~300 | 6~1.7 | 400 | 400 | 400 | BA□MB1M | → P.411 |
| | | | | | | 6~4.7 | 1000 | 800 | 400 | BB□HB1M | → P.413 |
| | | | 200~800 | 100~500 | 100~400 | 6 | 500 | 400 | 400 | BB□MB1M | → P.415 |
| | | | | | | 6 | 1000 | 1000 | 400 | BC□HB1M | → P.419 |
| | | | 800~2000 | 100~500 | 100~400 | 6 | 500 | 500 | 400 | BC□MB1M | → P.425 |
| | | | | | | 6 | 1000 | 1000 | 400 | BD□HB1M | → P.431 |
| | | | 300~1000 | 200~700 | 100~500 | 6 | 1000 | 1000 | 400 | BE□HB1M | → P.437 |
| | | | | | | 6 | 1000 | 1000 | 400 | BF□HB1M | → P.447 |
| | | | 1000~2500 | 200~700 | 100~500 | 6 | 1000 | 1000 | 400 | BF□HB1M | → P.447 |

6軸組合せ

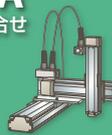
注意事項

ケーブル配線方法

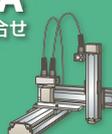
型式項目説明

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
↑Xスカラ
超小型電動
アクチュエータ
ソフトウェア
技術資料

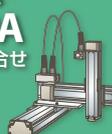
▼ Z軸可搬質量9kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|---------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 200~800 | 100~400 | 100~300 | 7.1~4.7 | 1000 | 800 | 200 | BB□HB1L | → P.413 |
| | | | | | | 9 | 500 | 400 | 500 | BB□MB2M | → P.417 |
| | | | | | | 9~6.3 | 1000 | 1000 | 500 | BC□HB2M | → P.421 |
| | | | | | | 9~6.3 | 1000 | 1000 | 1000 | BC□HB3H | → P.423 |
| | | | | | | 9~6.3 | 500 | 500 | 500 | BC□MB2M | → P.427 |
| | | | | | | 9~6.3 | 500 | 500 | 1000 | BC□MB3H | → P.429 |
| | | | 800~2000 | 200~700 | 100~500 | 9~6.3 | 1000 | 500 | BD□HB2M | → P.433 | |
| | | | | | | 9~6.3 | 1000 | 1000 | 1000 | BD□HB3H | → P.435 |
| | | | | | | 9~5.8 | 1000 | 1000 | 500 | BE□HB2M | → P.439 |
| | | | | | | 9~5.8 | 1000 | 1000 | 1000 | BE□HB3H | → P.441 |
| | | | | | | 9~5.8 | 500 | 500 | 500 | BE□MB2M | → P.443 |
| | | | | | | 9~5.8 | 500 | 500 | 1000 | BE□MB3H | → P.445 |
| | | | | | | 9~5.8 | 1000 | 1000 | 500 | BF□HB2M | → P.449 |
| | | | | | | 9~5.8 | 1000 | 1000 | 1000 | BF□HB3H | → P.451 |
| 300~1000 | 200~700 | 100~500 | 9~2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B1N□HB3H | → P.453 | | | |
| | | | 9~4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B1N□MB3H | → P.455 | | | |
| | | | 9~2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B2N□HB3H | → P.457 | | | |
| | | | 9~4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B2N□MB3H | → P.459 | | | |
| 1000~2500 | 200~700 | 100~500 | 9~2 | 2500 | 1200 | 1200 | B1L□HB3H | → P.461 | | | |

▼ Z軸可搬質量14kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|-----|----------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 200~800 | 100~400 | 100~300 | 13~1.7 | 400 | 400 | 200 | BA□MB1L | → P.411 |
| | | | | | | 14 | 500 | 400 | 200 | BB□MB1L | → P.415 |
| | | | | | | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BC□HB1L | → P.419 |
| | | | | | | 10.7~6.3 | 1000 | 1000 | 250 | BC□HB2L | → P.421 |
| | | | | | | 10.7~6.3 | 1000 | 1000 | 500 | BC□HB3M | → P.423 |
| | | | | | | 14~11.7 | 500 | 500 | 200 | BC□MB1L | → P.425 |
| | | | 800~2000 | 200~700 | 100~500 | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BD□HB1L | → P.431 |
| | | | | | | 10.7~6.3 | 1000 | 1000 | 250 | BD□HB2L | → P.433 |
| | | | | | | 10.7~6.3 | 1000 | 1000 | 500 | BD□HB3M | → P.435 |
| | | | | | | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BE□HB1L | → P.437 |
| | | | | | | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BF□HB1L | → P.447 |
| | | | | | | 11.2~2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HB3M | → P.453 |
| | | | | | | 11.2~2.1 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□HB3M | → P.457 |
| | | | | | | 11.2~2 | 2500 | 1200 | 600 | B1L□HB3M | → P.461 |
| 300~1000 | 200~700 | 100~500 | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BE□HB1L | → P.437 | | | |
| | | | 14~11.7 | 1000 | 1000 | 200 | BF□HB1L | → P.447 | | | |
| 1000~2500 | 200~700 | 100~500 | 11.2~2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HB3M | → P.453 | | | |
| | | | 11.2~2.1 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□HB3M | → P.457 | | | |
| 500~2200 | 200~700 | 100~500 | 11.2~2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HB3M | → P.453 | | | |
| | | | 11.2~2.1 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□HB3M | → P.457 | | | |
| 2250~3000 | 200~700 | 100~500 | 11.2~2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HB3M | → P.453 | | | |
| | | | 11.2~2.1 | 1300 | 1200 | 600 | B2N□HB3M | → P.457 | | | |
| 1050~4155 | 200~400 | 100~400 | 11.2~2 | 2500 | 1200 | 600 | B1L□HB3M | → P.461 | | | |

▼ Z軸可搬質量19kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|-----|----------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 200~800 | 100~400 | 100~400 | 15.9~9.6 | 500 | 400 | 250 | BB□MB2L | → P.417 |
| | | | | | | 19~6.3 | 500 | 500 | 250 | BC□MB2L | → P.427 |
| | | | | | | 19~6.3 | 500 | 500 | 500 | BC□HB3M | → P.424 |
| | | | | | | 19~6.3 | 500 | 500 | 500 | BC□HB3M | → P.424 |
| | | | | | | 19~5.8 | 1000 | 1000 | 250 | BE□HB2L | → P.439 |
| | | | | | | 19~5.8 | 1000 | 1000 | 500 | BE□HB3M | → P.441 |
| | | | 300~1000 | 200~700 | 100~500 | 19~5.8 | 1000 | 500 | 250 | BE□MB2L | → P.443 |
| | | | | | | 19~5.8 | 500 | 500 | 250 | BE□MB3M | → P.445 |
| | | | | | | 19~5.8 | 500 | 500 | 500 | BE□MB3M | → P.445 |
| | | | | | | 19~5.8 | 1000 | 1000 | 250 | BF□HB2L | → P.449 |
| | | | | | | 19~5.8 | 1000 | 1000 | 500 | BF□HB3M | → P.452 |
| | | | | | | 19~5.8 | 1000 | 1000 | 500 | BF□HB3M | → P.452 |
| | | | | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 |
| | | | | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 |
| 1000~2500 | 200~700 | 100~500 | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| 500~2200 | 200~700 | 100~500 | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| 2250~3000 | 200~700 | 100~500 | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| 1050~4155 | 200~400 | 100~400 | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| 2250~3000 | 200~400 | 100~400 | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |
| | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MB3M | → P.455 | | | |

特長

製品体系

2軸組合せ

直交ロボット

3軸組合せ

4軸組合せ

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダ固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 | | |
|----------------------|---|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|-------|---------|---------|---------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ |  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 100~400 | 100~300 | 3~1.6 | 400 | 400 | 400 | BA□MS1M | → P.475 | |
| | | | | 200~800 | | | 3~1.6 | 1000 | 800 | 400 | BB□HS1M | → P.477 | |
| | | | | 800~2000 | | | 3~1.6 | 500 | 400 | 400 | BB□MS1M | → P.479 | |
| | | | | | | | 3~1.6 | 1000 | 1000 | 400 | BC□HS1M | → P.481 | |
| | | | | 300~1000 | | | 3~1.6 | 500 | 500 | 400 | BC□MS1M | → P.485 | |
| | | | | | | | 3~1.6 | 1000 | 1000 | 400 | BD□HS1M | → P.489 | |
| | | | | 1000~2500 | 3~0.9 | 1000 | 1000 | 400 | BE□HS1M | → P.493 | | | |
| | | | | | 3~0.9 | 500 | 500 | 400 | BE□MS1M | → P.497 | | | |
| | | | | | | | | 3~0.9 | 1000 | 1000 | 400 | BF□HS1M | → P.501 |

▼ Z軸可搬質量10kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 | |
|-------------------|--|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|------|-----|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | | |
| ISA/ISPA 3軸組合せ |  | モータ ストレート | シングル スライダ | 200~800 | 100~400 | 100~300 | 7.2~4.9 | 1000 | 800 | 200 | BB□HS1L | → P.477 |
| | | | | 800~2000 | 100~500 | | 10~6.7 | 1000 | 1000 | 500 | BC□HS3M | → P.483 |
| | | | | | | | 10~6.7 | 1000 | 1000 | 500 | BD□HS3M | → P.491 |

▼ Z軸可搬質量13kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 | |
|----------------------|---|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|----------|----------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ |  | モータ ストレート | シングル スライダ | 100~600 | 100~400 | 100~300 | 11~2.2 | 400 | 400 | 200 | BA□MS1L | → P.475 |
| | | | | 200~800 | | | 11~9.6 | 500 | 400 | 200 | BB□MS1L | → P.479 |
| | | | | | | | 11~9.6 | 1000 | 1000 | 200 | BC□HS1L | → P.481 |
| | | | | 800~2000 | | | 11~9.6 | 500 | 500 | 200 | BC□MS1L | → P.485 |
| | | | | | | | 11.9~6.7 | 500 | 500 | 500 | BC□MS3M | → P.487 |
| | | | | | | | 11~9.6 | 1000 | 1000 | 200 | BD□HS1L | → P.489 |
| | | | | 300~1000 | 11~8.9 | 1000 | 1000 | 200 | BE□HS1L | → P.493 | | |
| | | | | | 11.9~7.5 | 1000 | 1000 | 500 | BE□HS3M | → P.495 | | |
| | | | | | 11~8.9 | 500 | 500 | 200 | BE□MS1L | → P.497 | | |
| | | | | | 11.9~7.5 | 500 | 500 | 500 | BE□MS3M | → P.499 | | |
| 1000~2500 | 11~8.9 | 1000 | 1000 | | 200 | BF□HS1L | → P.501 | | | | | |
| | 11.9~7.5 | 1000 | 1000 | | 500 | BF□HS3M | → P.503 | | | | | |
| NS 3軸組合せ | ナット 回転型 | シングル スライダ | 500~2200 | 200~700 | 100~400 | 11.5~3.4 | 2400 | 1200 | 600 | B1N□HS3M | → P.505 | |
| | | | 13~6.1 | | | 1300 | 1200 | 600 | B1N□MS3M | → P.507 | | |
| | | | 11.5~3.4 | | | 2400 | 1200 | 600 | B2N□HS3M | → P.509 | | |
| | | | 13~6.1 | | | 1300 | 1200 | 600 | B2N□MS3M | → P.511 | | |
| LSA 3軸組合せ | リニア サーボ型 | シングル スライダ | 1050~4155 | 200~400 | 100~300 | 11.5~3.3 | 2500 | 1200 | 600 | B1L□HS3M | → P.513 | |

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

直交ロボット XYG(ガントリー)+Z軸ベース固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|----------------------|--------------|-------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|---------|------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータ ストレート | ダブル スライダ | 1000~2500 | 500~700 | 100~600 | 3 | 1000 | 1000 | 800 | G1JHB1H | → P.463 |
| | | | | | | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | G1JHB2H | → P.465 |
| | 800~1200 | 100~600 | 3 | 1000 | 1000 | 800 | G2JHB1H | → P.469 | | | |
| | | | 3.5 | 1000 | 1000 | 1000 | G2JHB2H | → P.471 | | | |

▼ Z軸可搬質量10kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|----------------------|--------------|-------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータ ストレート | ダブル スライダ | 1000~2500 | 500~700 | 100~600 | 6 | 1000 | 1000 | 400 | G1JHB1M | → P.463 |
| | | | | | | 9 | 1000 | 1000 | 500 | G1JHB2M | → P.465 |
| | | | | | | 9 | 1000 | 1000 | 1000 | G1JHB3H | → P.467 |
| | | | | 800~1200 | 100~600 | 6 | 1000 | 1000 | 400 | G2JHB1M | → P.469 |
| | | | | | | 9 | 1000 | 1000 | 500 | G2JHB2M | → P.471 |
| | | | | | | 9 | 1000 | 1000 | 1000 | G2JHB3H | → P.473 |

▼ Z軸可搬質量19kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|----------------------|--------------|-------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|-----|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータ ストレート | ダブル スライダ | 1000~2500 | 500~700 | 100~600 | 14 | 1000 | 1000 | 200 | G1JHB1L | → P.463 |
| | | | | | | 19~17.8 | 1000 | 1000 | 250 | G1JHB2L | → P.465 |
| | | | | | | 19~16.6 | 1000 | 1000 | 500 | G1JHB3M | → P.467 |
| | | | | 800~1200 | 100~600 | 14 | 1000 | 1000 | 200 | G2JHB1L | → P.469 |
| | | | | | | 19~17.8 | 1000 | 1000 | 250 | G2JHB2L | → P.471 |
| | | | | | | 19~16.6 | 1000 | 1000 | 500 | G2JHB3M | → P.473 |

直交ロボット XYG(ガントリー)+Z軸スライダ固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|----------------------|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|-----|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータ ストレート | シングル スライダ | 1000~2500 | 500~700 | 100~400 | 3~0.9 | 1000 | 1000 | 400 | G1JHS1M | → P.515 |
| | | | | | | 3~0.9 | 1000 | 1000 | 400 | G2JHS1M | → P.521 |

▼ Z軸可搬質量14kg以下

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|----------------------|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|------------|------|-----|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| ISA ISPA 3軸組合せ | モータ ストレート | シングル スライダ | 1000~2500 | 500~700 | 100~400 | 11~8.9 | 1000 | 1000 | 200 | G1JHS1L | → P.515 |
| | | | | | | 13.1~10.1 | 1000 | 1000 | 250 | G1JHS2L | → P.517 |
| | | | | | | 11.9~7.8 | 1000 | 1000 | 500 | G1JHS3M | → P.519 |
| | | | | 800~1200 | 100~400 | 11~8.9 | 1000 | 1000 | 200 | G2JHS1L | → P.521 |
| | | | | | | 13.1~10.1 | 1000 | 1000 | 250 | G2JHS2L | → P.523 |
| | | | | | | 11.9~7.8 | 1000 | 1000 | 500 | G2JHS3M | → P.525 |

IAI単軸
ロボット
リニアサーボ
アタッチエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
↑Xスカラー
超小型電動
アタッチエータ
ソフトローラ
技術資料

特長

製品体系

2軸組合せ

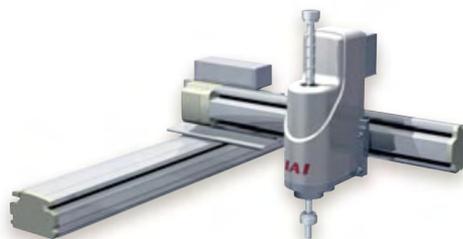
3軸組合せ

4軸組合せ

4軸組合せ バリエーション

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

1 XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直／回転)ユニット



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

- ポイント1
Z軸と回転軸が一体化しコンパクトになりました。
- ポイント2
従来のZ軸+回転軸に比べ、最高速度が大幅にアップしています。

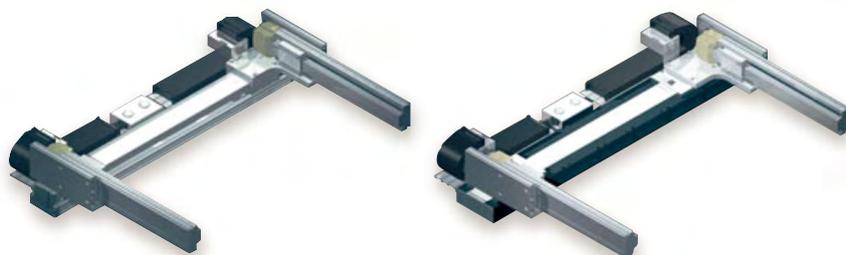
■XYB+ZRユニット機種一覧

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

(※)加減速度0.1Gの場合

機種選定は →P.234

2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)



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

- ポイント1
1軸上で2つのY軸が動作可能となり、2つのXY軸を設置するのに比べ省スペース化が可能となりました。
- ポイント2
2つのY軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

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

機種選定は →P.234

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

4軸組合せ 機種選定表

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

XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直/回転)ユニット

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク (mm) | Z軸ストローク (mm) | 可搬質量 (kg) | 最高速度 (mm/s) | | | | 型式 | 掲載頁 |
|---|--------------|--------------|-----------------|-----------------|-----------------|--------------|-------------|------|------|------|---------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | θ軸 | | |
| ZR 4軸組合せ  | モータ ストレート | シングル スライダ | 200~800 | 100~400 | 150 | 1(3) | 1000 | 800 | 1005 | 2200 | BB□HZRS | → P.527 |
| | | | 300~1000 | 200~700 | 200 | 2(6) | 1000 | 1000 | 1256 | 2200 | BE□HZRM | → P.529 |

※()内は加減速度0.1Gの場合

X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク (mm) | Y軸ストローク別可搬質量(kg) | | | | | | 最高速度 (mm/s) | | 型式 | 掲載頁 |
|--|-------------|-------------|-----------------|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------|---------|---------|
| | | | | 200mm | 300mm | 400mm | 500mm | 600mm | 700mm | X軸 | Y軸 | | |
| NS 4軸組合せ  | ナット 回転型 | マルチ スライダ | 250~2250 | 21.2 | 20.3 | 19.4 | 18.4 | 17.5 | 16.6 | 2400 | 1200 | B3N1H | → P.531 |
| | | | | 40.0 | 33.0 | 27.3 | 22.9 | 19.3 | 1300 | 1200 | B3N1M | → P.533 | |
| LSA 4軸組合せ  | リニア サーボ型 | マルチ スライダ | 730~3835 | 21.2 | 20.0 | 15.2 | - | - | - | 2500 | 1200 | B2L1H | → P.535 |

IAI単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

↑Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ

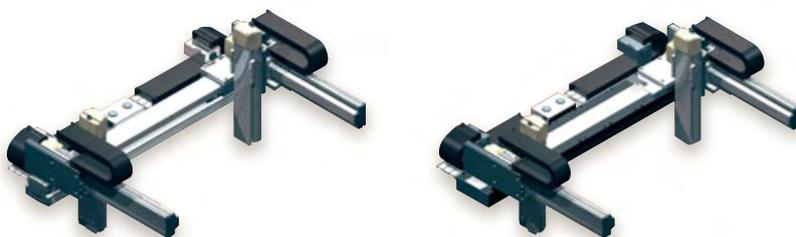
3軸組合せ

4軸組合せ

6軸組合せ バリエーション

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

1 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定タイプ



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

●ポイント

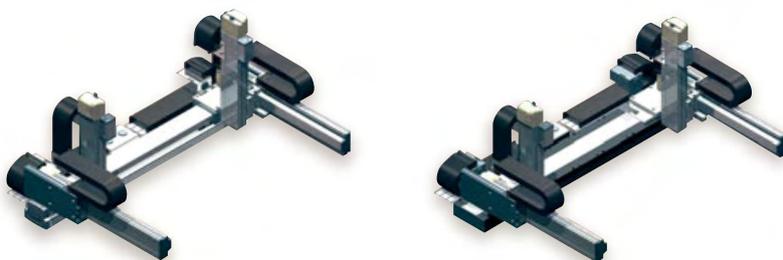
Z軸は本体が固定されスライダ上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

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

機種選定は →P.236

2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸スライダ固定タイプ



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

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

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

機種選定は →P.236

直交ロボット

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

6軸組合せ 機種選定表

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

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

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|--|---------|---------|-------------|-------------|-------------|----------|------------|------|------|----------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| NS 4軸組合せ  | ナット回転型 | マルチスライダ | 250~2250 | 200~700 | 100~500 | 9~2.1 | 2400 | 1200 | 1200 | B3N1HB3H | → P.537 |
| | | | | | | 9~4.8 | 1300 | 1200 | 1200 | B3N1MB3H | → P.539 |
| | | | | | | 11.2~2.1 | 2400 | 1200 | 600 | B3N1HB3M | → P.537 |
| | | | | | | 19~4.8 | 1300 | 1200 | 600 | B3N1MB3M | → P.539 |
| LSA 4軸組合せ  | リニアサーボ型 | マルチスライダ | 370~3835 | 200~400 | 100~400 | 9~2 | 2500 | 1200 | 1200 | B2L1HB3H | → P.541 |
| | | | | | | 11.2~2 | 2500 | 1200 | 600 | B2L1HB3M | → P.541 |

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

| 分類 | タイプ(形状) | | X軸ストローク(mm) | Y軸ストローク(mm) | Z軸ストローク(mm) | 可搬質量(kg) | 最高速度(mm/s) | | | 型式 | 掲載頁 |
|--|---------|---------|-------------|-------------|-------------|----------|------------|------|-----|----------|---------|
| | | | | | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | |
| NS 4軸組合せ  | ナット回転型 | マルチスライダ | 250~2250 | 200~700 | 100~400 | 11.5~3.4 | 2400 | 1200 | 600 | B3N1HS3M | → P.543 |
| | | | | | | 13~6.1 | 1300 | 1200 | 600 | B3N1MS3M | → P.545 |
| LSA 4軸組合せ  | リニアサーボ型 | マルチスライダ | 370~3835 | 200~400 | 100~300 | 11.5~3.3 | 2500 | 1200 | 600 | B2L1HS3M | → P.547 |

↑A単軸
ロボット
リニアサーボ
アクトエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
↑Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクトエータ
コントローラ
技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

カタログスペックの注意点

速度

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

<ご注意ください>

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

加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します(0.3G=2940mm/sec²)。

<ご注意ください>

- ① 加速(減速)度は、数字を大きくすると加速(減速)している時間が短くなり、移動時間は短縮します。しかし加速(減速)度を大きくした場合は、急加速(減速)となりショックも大きくなります。
- ② 各タイプの可搬質量は、定格加速度及び最高速度で動作させた場合の値です。(定格加速度は標準が0.3G、リード4mm、5mmのタイプは0.15G)です。
- ③ IC SA2/IC SPA2は最大1.0Gの加速度に対応しています。設定加速度を定格加速度より上げた場合、可搬質量は低下します。加速度を上げた時の可搬質量については、各タイプの加速度別可搬質量表をご参照下さい。
- ④ 加速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、0.01G毎の設定(指示)が出来ます。

繰り返し位置決め精度

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

原点

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

<ご注意ください>

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

エンコーダ種類
(インクリメンタル/アブソリュート)

アクチュエータに搭載しているエンコーダには、インクリメンタル仕様とアブソリュート仕様があります。インクリメンタル仕様は電源投入時に原点復帰が必要です。アブソリュート仕様は現在位置データをバッテリーで保持しているため、電源投入後原点復帰の必要がありません。但しアブソリュート仕様も、アクチュエータ購入後最初に動作する時と位置データ保持用バッテリーが切れてしまった時は、原点位置を記録するためのアブソリュートリセットが必要になります。アブソリュートリセットを行うには、ティーチングボックスまたはパソコンソフト(ZRユニットのみアブソリュート用治具→P67、P68参照)が必要になりますのでご注意ください。

デューティー

弊社アクチュエータは原則として、デューティー50%以内でご使用下さい。

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

6軸組合せ

直交ロボット
注意事項

ケーブル配線方法

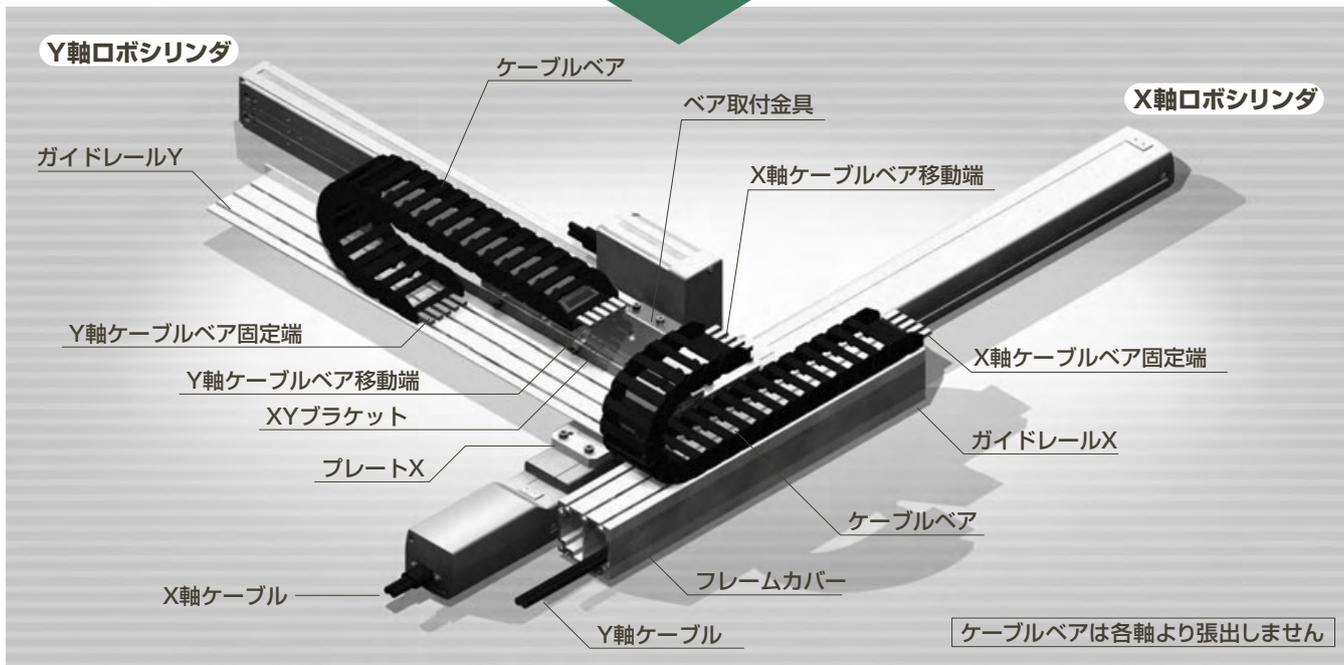
型式項目説明

IAキットの注意点

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



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



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

※ケーブルベアあり/なし選択可能

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

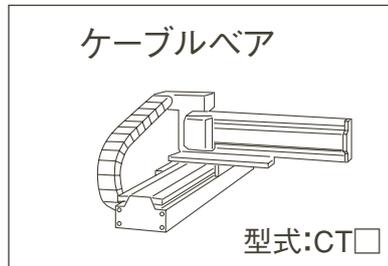
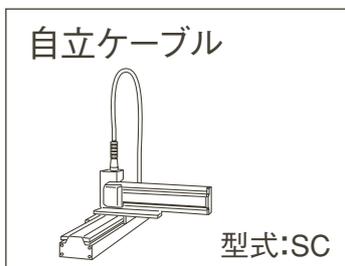
IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
I-Xスカラ
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト
技術資料
インクジェット

特長 製品体系 2軸組合せ 3軸組合せ 4軸組合せ

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

■配線方法種類・特長

外觀

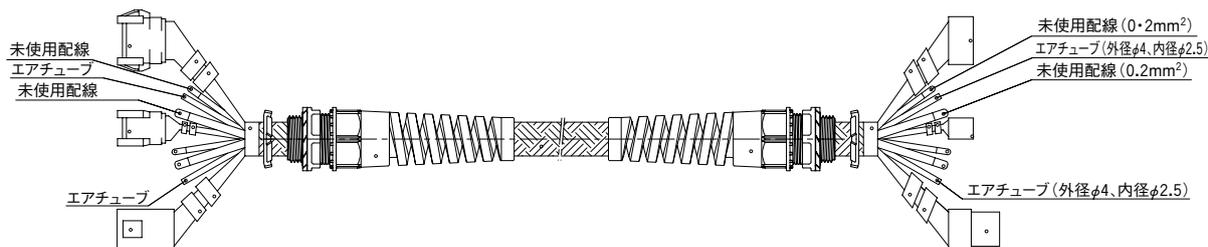


特長

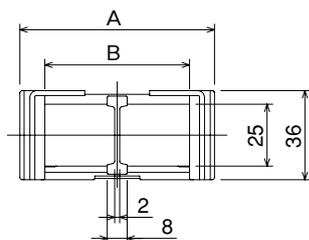
- ・ 屈曲半径が大きいため、断線しにくい
- ・ 高さ方向にスペースが必要
- ・ 複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意(図A参照)

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

自立ケーブル配線図

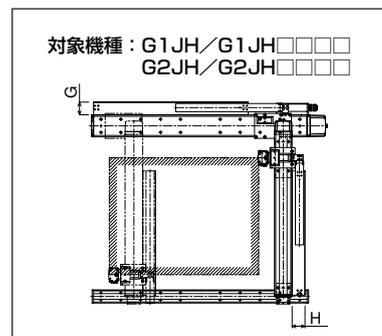
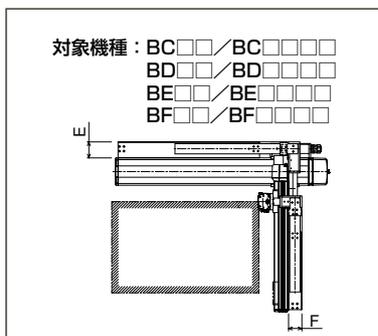
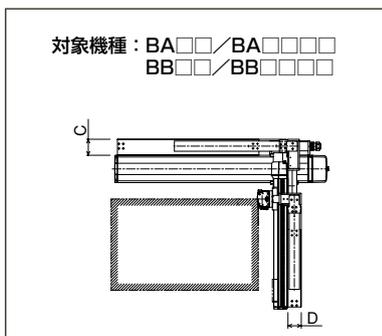


■直交ロボット用ケーブルベア寸法



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

(単位: mm)



6軸組合せ

注意事項

直交ロボット
ケーブル配線方法

型式項目説明

ロボット
1A単軸

ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ

対応
クリーンルーム

防滴対応

ロボット
直交

ロボット
テーブルトップ型

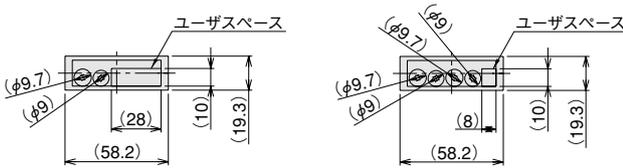
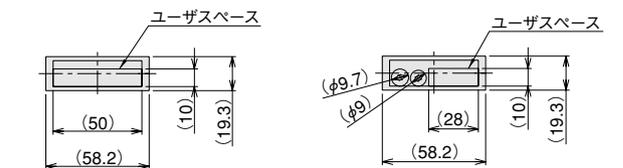
ロボット
I-Xスカラ

ロボット
超小型電動
アクチュエータ

ロボット
コントローラ

技術資料
インテグレーション

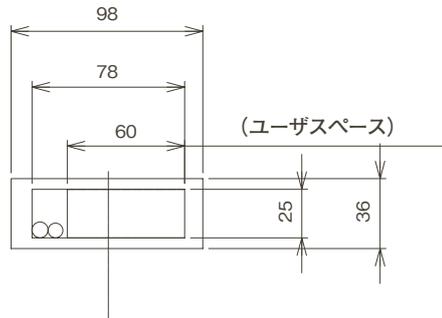
■IKシリーズ ケーブルベア寸法

| 第1軸用ケーブル収納 断面図 | | 第2軸用ケーブル収納 詳細図 | |
|--|--|----------------|--|
|  <p>ユーザスペース</p> <p>(φ9.7)</p> <p>(φ9)</p> <p>(28)</p> <p>(10)</p> <p>(19.3)</p> <p>(58.2)</p> <p>2軸組合せ時</p> <p>3軸組合せ時</p> |  <p>ユーザスペース</p> <p>(φ9.7)</p> <p>(φ9)</p> <p>(8)</p> <p>(10)</p> <p>(19.3)</p> <p>(58.2)</p> <p>(50)</p> <p>(28)</p> <p>(10)</p> <p>(19.3)</p> <p>2軸組合せ時</p> <p>3軸組合せ時</p> | | |

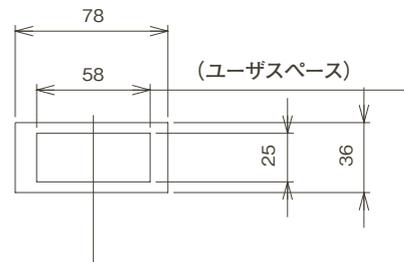
※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。
詳細はお問合せ下さい。

■ISA超大型タイプ2軸組み合わせ ケーブルベア寸法

対象機種：BK□□/BL□□/BP□□/ BQ□□



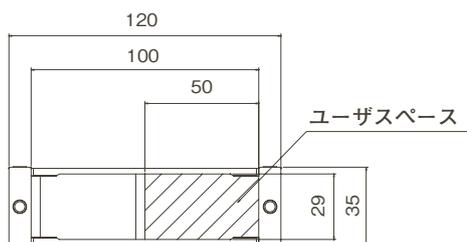
Y軸配線用ケーブルベア



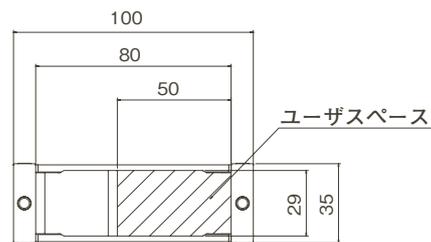
Z軸配線用ケーブルベア (オプション)

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

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



Y軸配線用ケーブルベア

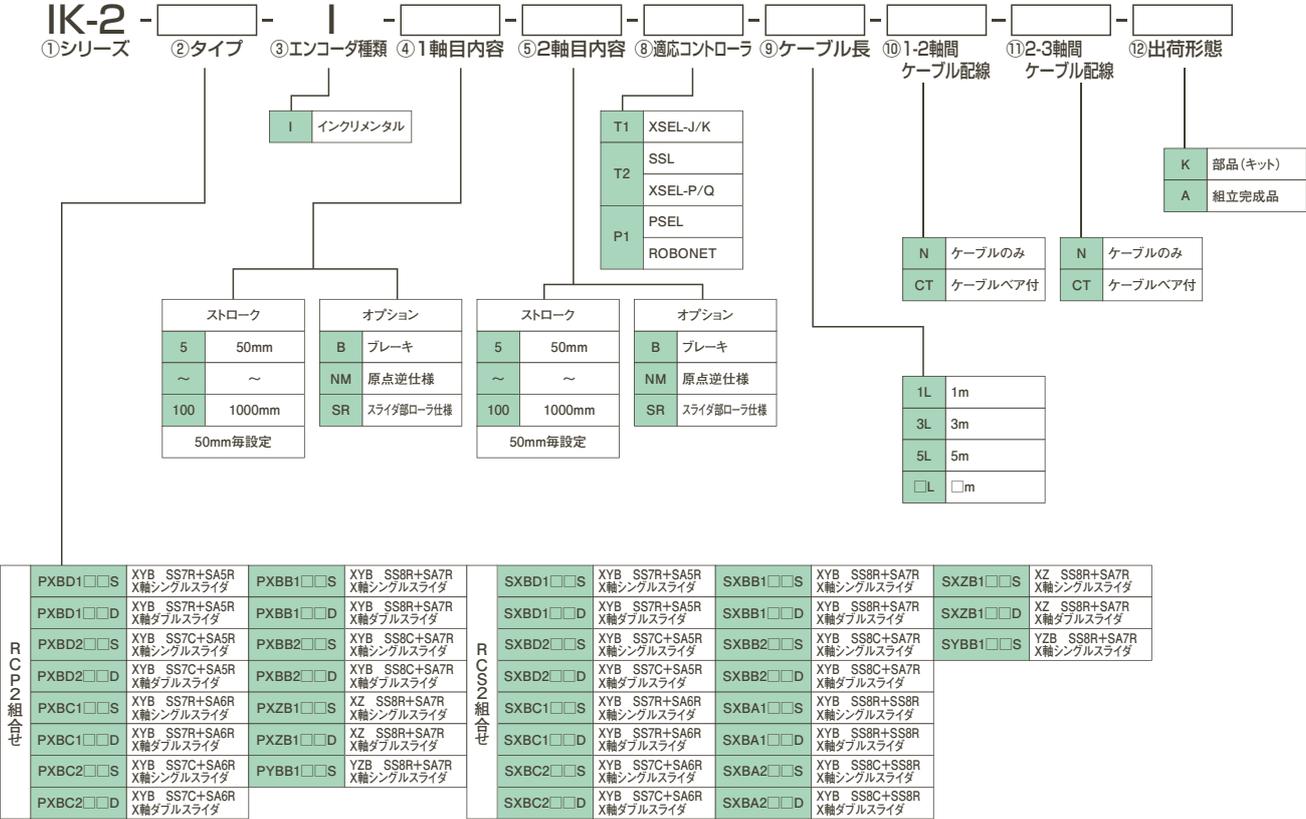


Z軸配線用ケーブルベア (オプション)

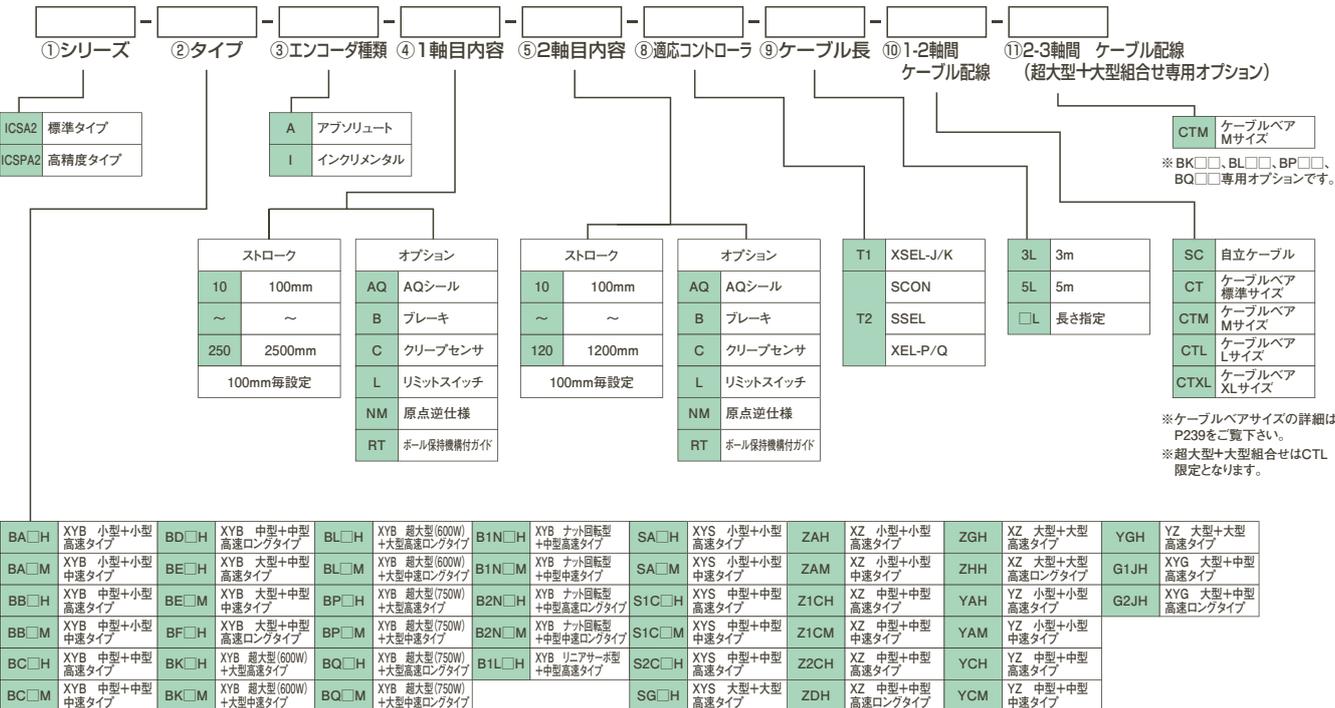
特長 製品体系 2軸組合せ 3軸組合せ 4軸組合せ

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

【IAキット2軸組合せシリーズ】



【ICSA2/ICSPA2シリーズ】



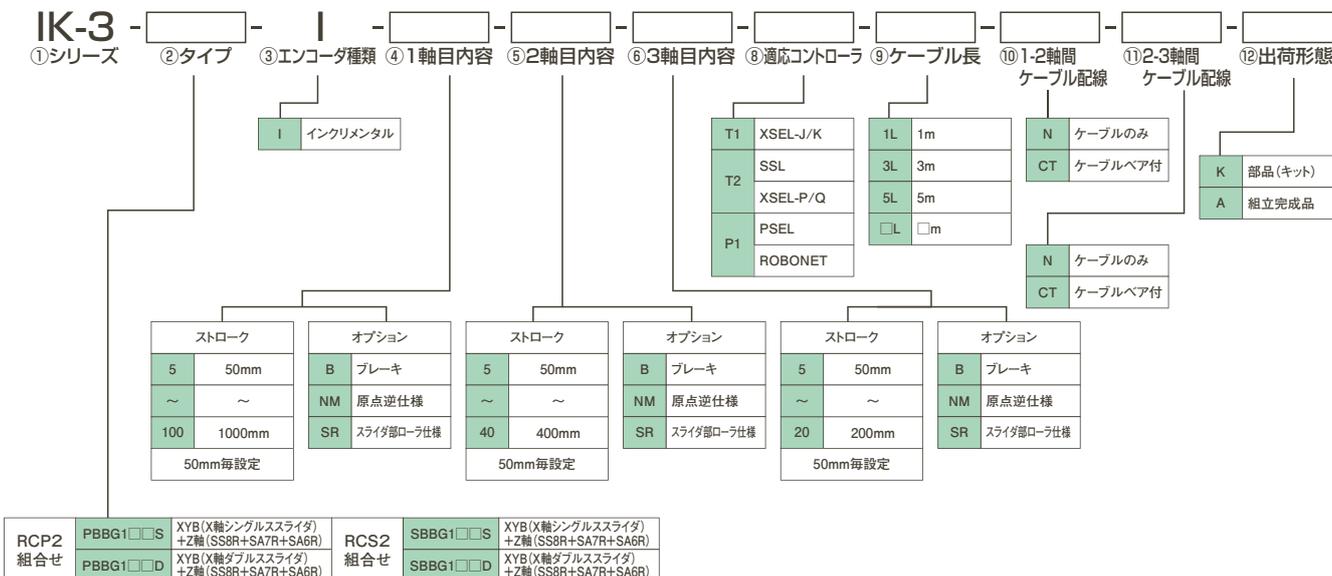
6軸組合せ

注意事項

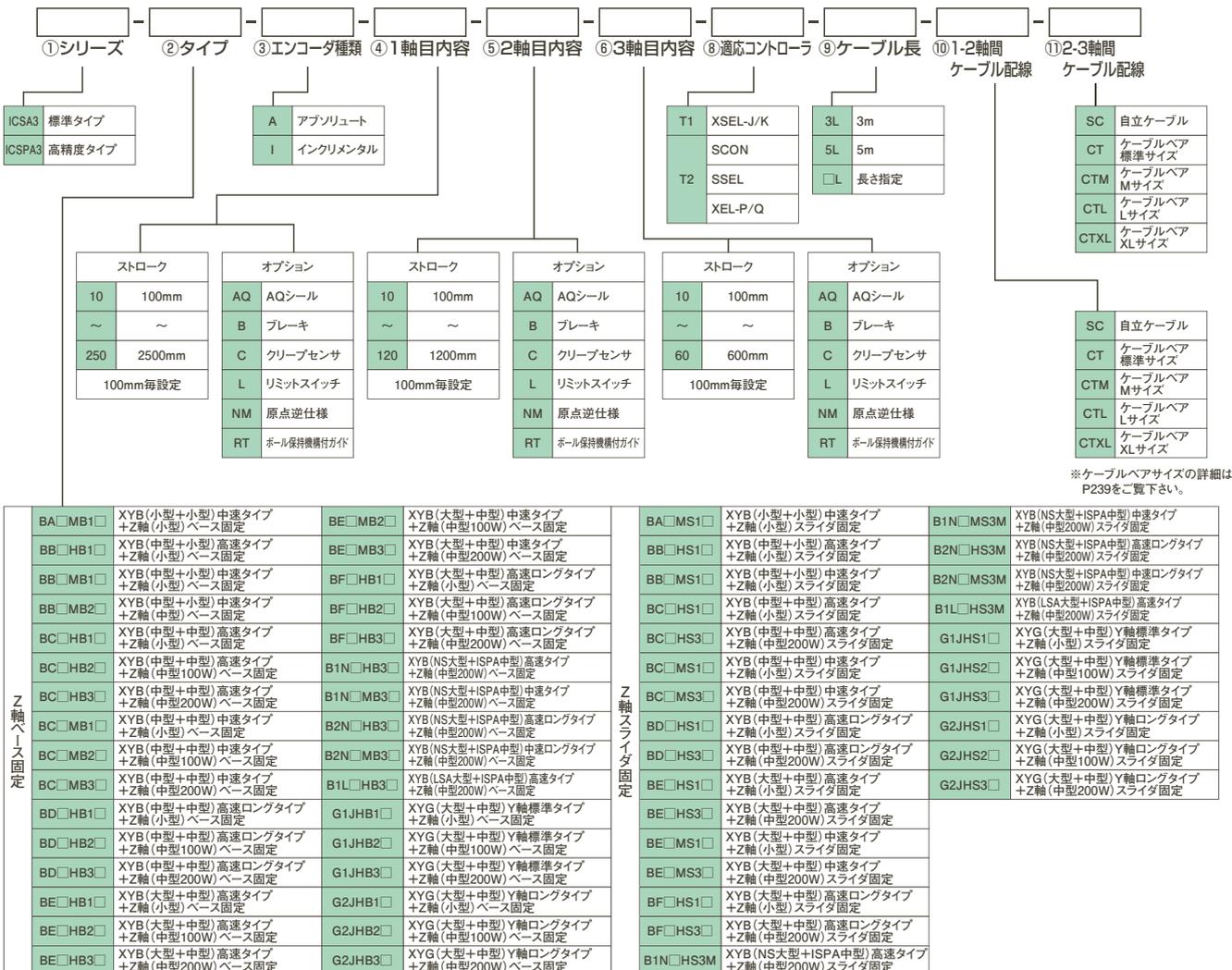
ケーブル配線方法

直交ロボット 型式項目説明

【IAキット3軸組合せシリーズ】



【ICSA3/ICSPA3シリーズ】



特長

製品体系

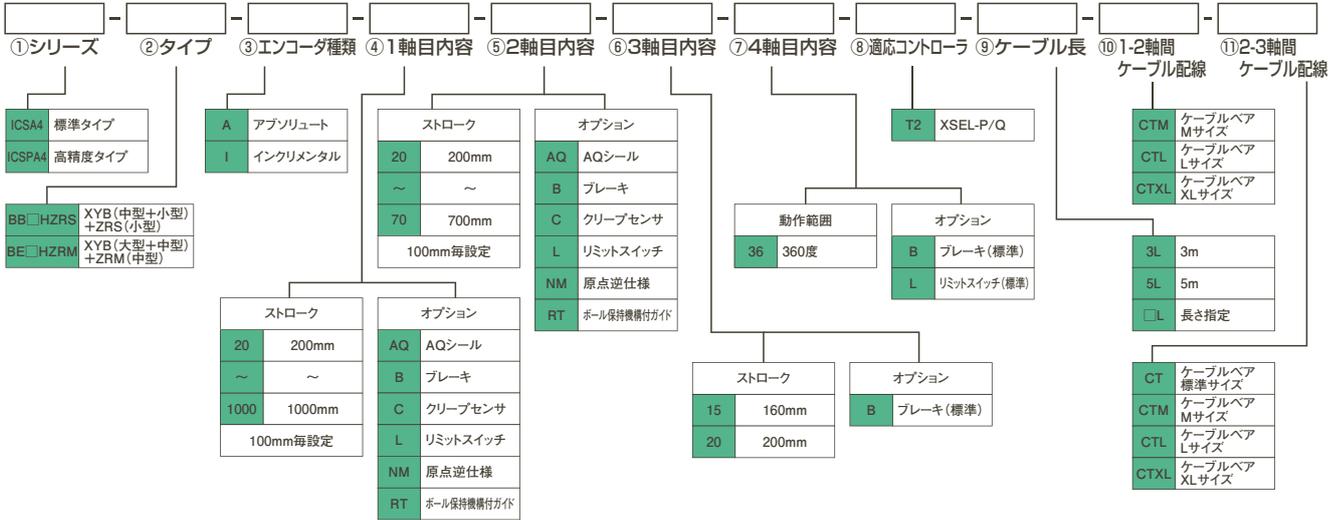
2軸組合せ

3軸組合せ

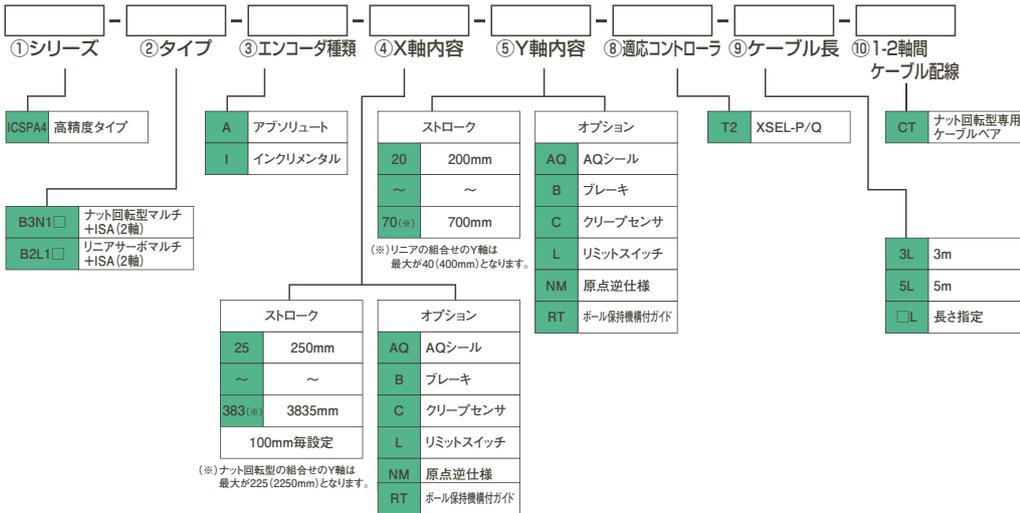
4軸組合せ

【ICSA4/ICSPA4シリーズ】

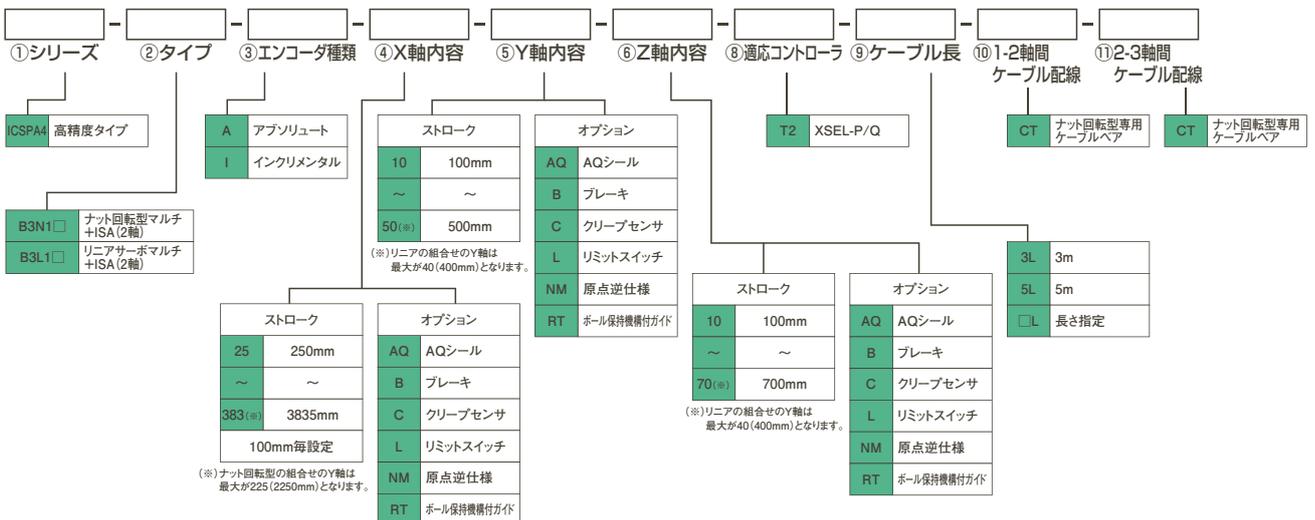
■XY2軸組合せ+ZRユニット



■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定



【ICSPA6シリーズ】



6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

直交ロボット
型式項目説明

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

| | | | |
|------------------|--------------------|---------------------------|------------------------|
| IK2 : IAキット2軸組合せ | ICSA2 : ISA2軸組合せ | ICSA4 : ISA2軸組合せ+ZRユニット | ICSPA6 : ナット回転型マルチスライダ |
| IK3 : IAキット3軸組合せ | ICSPA2 : ISPA2軸組合せ | ICSPA4 : ISPA2軸組合せ+ZRユニット | +Y軸 (2軸) +Z軸 (2軸) |
| | ICSA3 : ISA3軸組合せ | ナット回転型マルチスライダ+Y軸 (2軸) | リニアサーボマルチスライダ |
| | ICSPA3 : ISPA3軸組合せ | リニアサーボマルチスライダ+Y軸 (2軸) | +Y軸 (2軸) +Z軸 (2軸) |

② タイプ

組合せパターン、組合せ方向、組合せ機種、速度タイプを表します。

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

(※1)3軸の場合は、B(XYBタイプ)とG(XYGタイプのみ)
(※2)組合せ方向はP221、222をご覧ください。

③ エンコーダ種類

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

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

④ 1軸目内容

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

※オプションの内容は単軸ロボット型式説明(74ページ)をご参照下さい。

⑤ 2軸目内容

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

⑥ 3軸目内容

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

⑦ 4軸目内容

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

⑧ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。
T1: XSEL-J/K
T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON

⑨ ケーブル長

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

⑩ 1-2軸間ケーブル配線

2軸目から2軸目へのケーブル配線方法を表します。
SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様(サイズ種類はP202参照)
※下記タイプの1-2軸間ケーブル配線は、ケーブルベア仕様のみとなります。
BD□H、BF□H、B1N□□、B2N□□、B1L□□、
BD□HB□□、BF□HB□□、
G1JHB□□、G2JHB□□、BD□HS□□、
BF□HS□□、G1JHS□□、G2JHS□□、
B1N□□B3□、B2N□□B3□、B1L□□HB3□、
B1N□□S3M、B2N□□S3M、B1L□□HS3M、
BB□HZRS、BE□HZRM、B3N1□、B2L1H、
B3N1□B3□、B3N1□S3M

⑪ 2-3軸間ケーブル配線

2軸目から3軸目へのケーブル配線方法を表します。
SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様(サイズ種類はP239参照)
※2-3軸間ケーブル配線は、原則として1-2軸間のケーブル配線と同じ方法となります。(右記タイプは除く)

⑫ 出荷形態

IAキットの出荷形態(部品出荷か組立完成品か)を表わします。

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

I-Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード