

ICSA2-BA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BA□H 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク-オプション	2軸ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメント	10:100mm ↓ 60:600mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

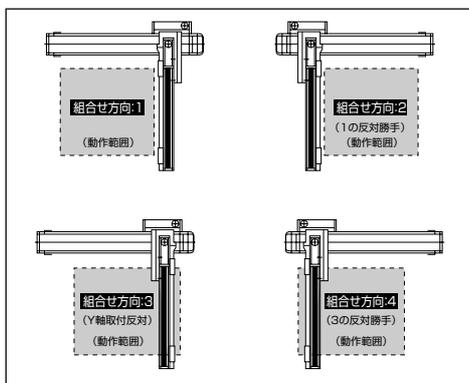
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BA1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BA1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	800	
Y軸	800	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM□-60-16-(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-16-(ストローク)	→P16

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.4	2.2	1.5	0.8	0.1
	0.5	0.2	-	-	-
	0.6	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

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

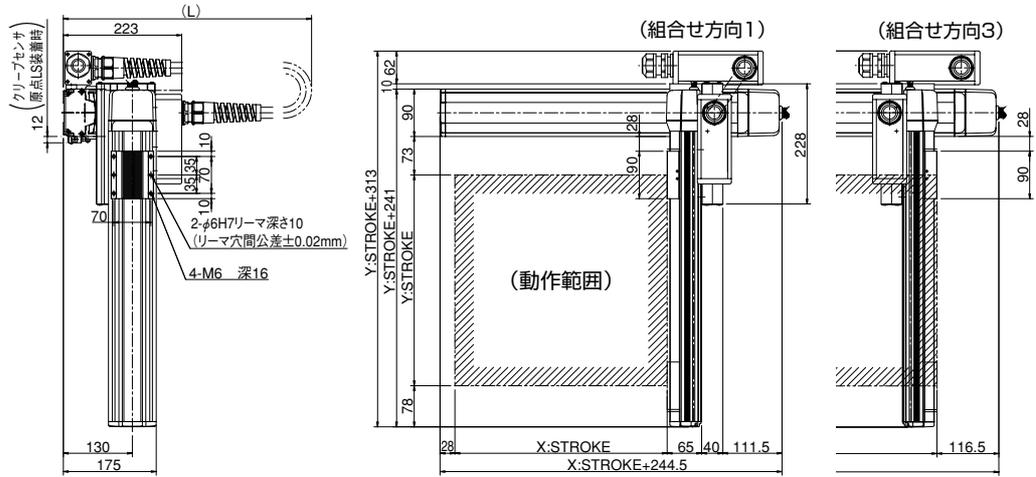
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

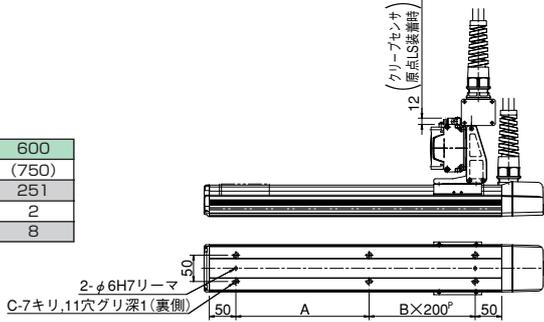
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



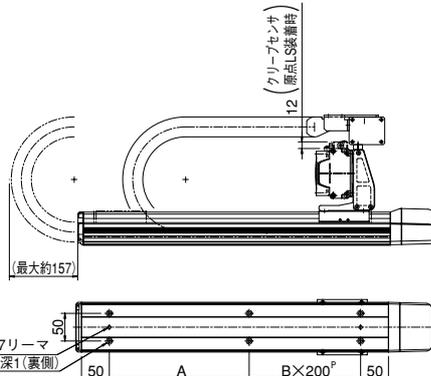
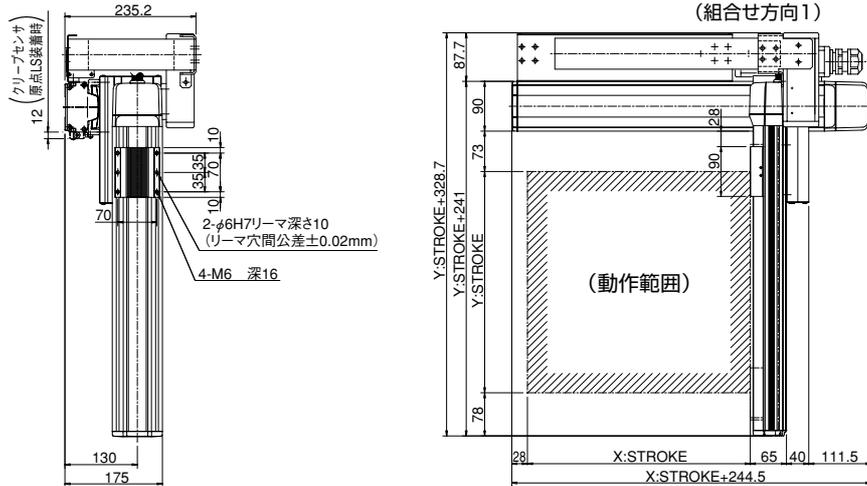
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

1-A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

デュアルトップ型
ロボット

1-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コンパクト
ローラ

技術資料
パンフレット等

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタリ	10:100mm ↓ 60:600mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

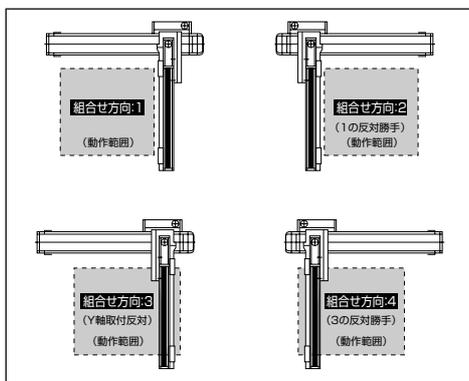
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	10:100mm ↓ 60:600mm
②	Y軸ストローク(注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	400	
Y軸	400	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM□-60-8(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-8(ストローク)	→P10

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	18.2	16.6	12.1	8.1
	0.4	11.7	11	10.3	8.1
	0.5	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.6	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

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

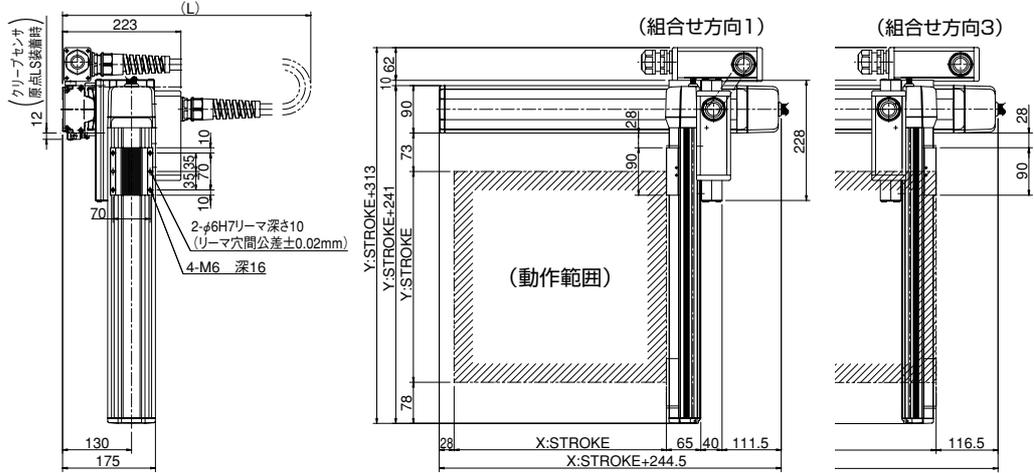
ICSA2 [ICSPA2] -BA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

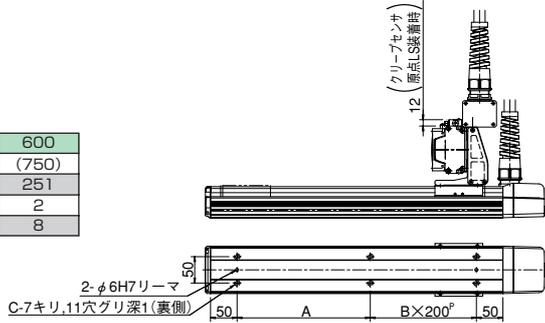
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



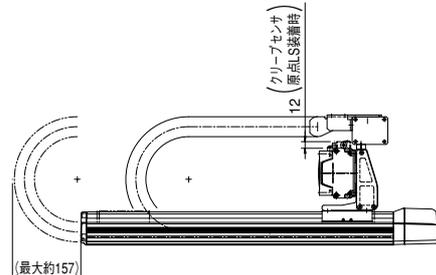
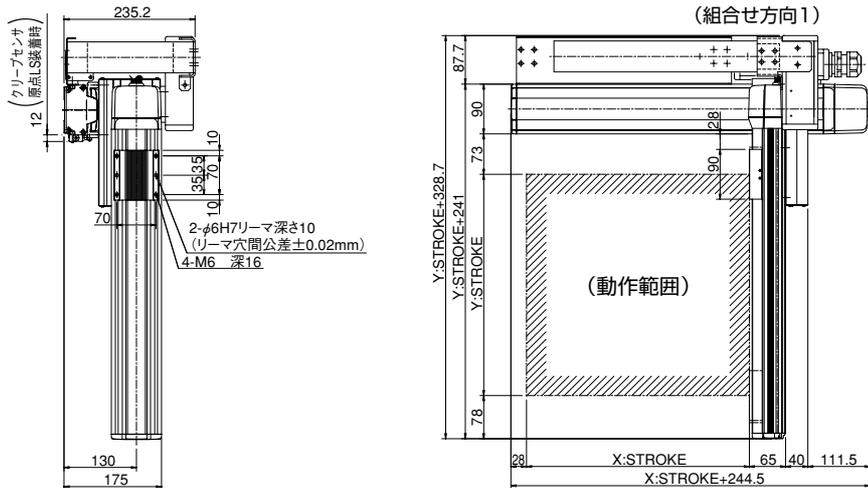
ICSA2 [ICSPA2] -BA□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタイプ	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

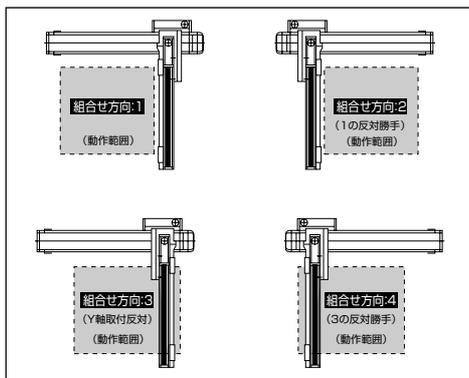
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	-	1000	795	-
Y軸	800	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-16-(ストローク)	→P16

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.4	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.5	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.6	3.2	2.5	1.8	1.1
	0.7	1.7	1.0	0.3	-
	0.8	0.7	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

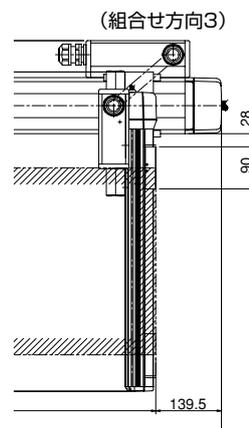
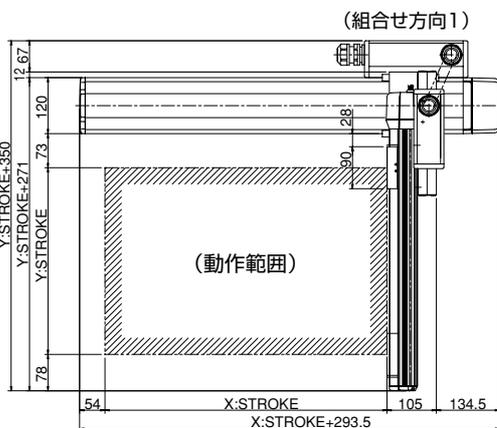
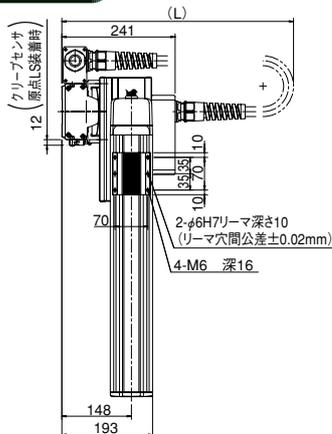
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-SC (自立ケーブル仕様)

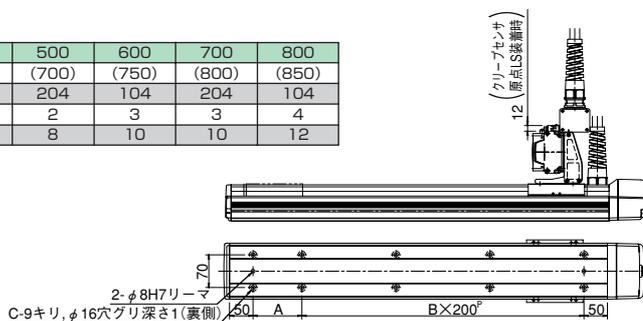
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

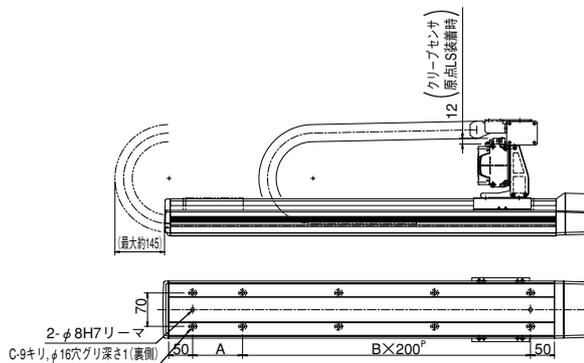
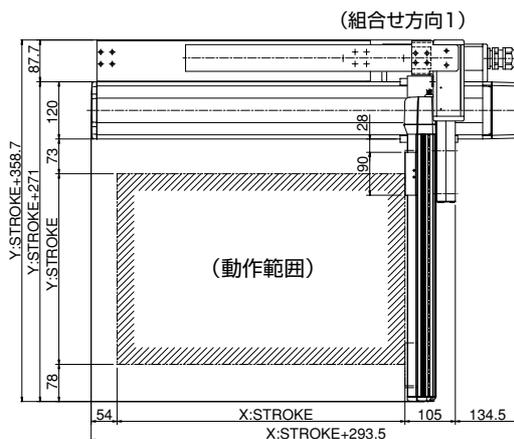
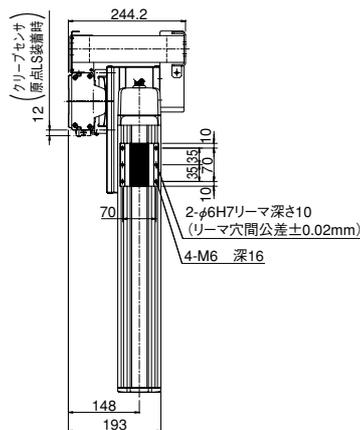
ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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の場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アルファベット I:インクリタイプ	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

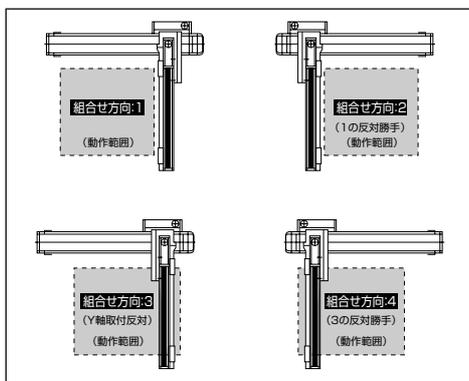
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	-	500	480	380	-
Y軸	400	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA]-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	25.0	25.0	25.0	21.8
	0.4	18.5	18.5	18.5	18.5
	0.5	15.0	15.0	15.0	15.0
	0.6	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

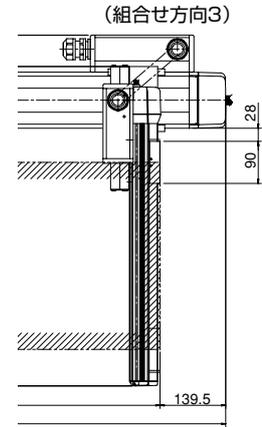
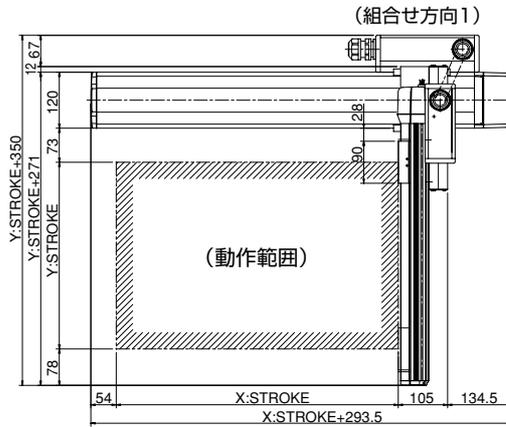
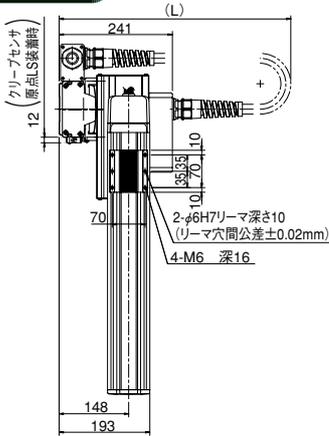
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-SC (自立ケーブル仕様)

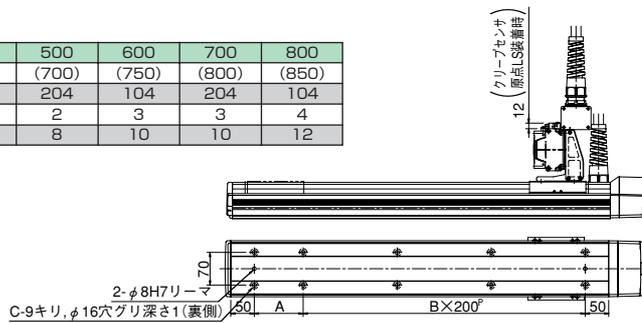
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

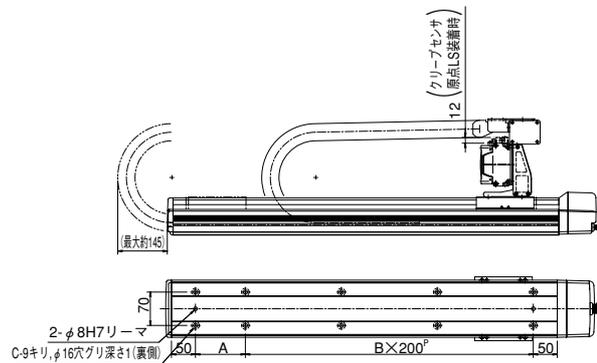
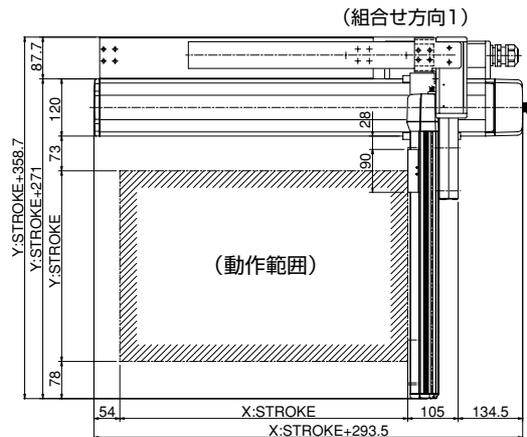
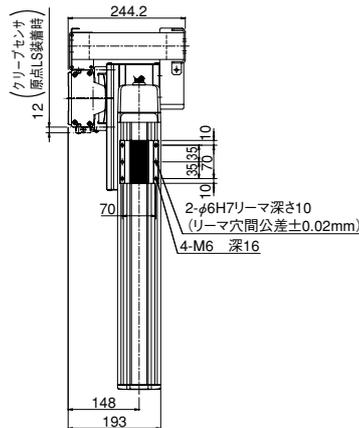
ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BC□H 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメント	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

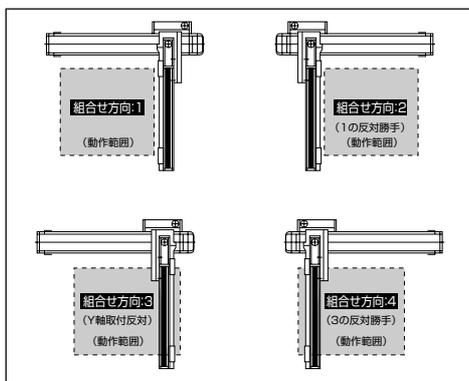
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BC1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BC1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	-	1000	-	795
Y軸	1000	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7
	0.4	15.0	15.0	15.0	15.0	14.8
	0.5	12.0	11.8	10.8	9.8	8.8
	0.6	8.8	7.8	6.8	5.8	4.8
	0.7	5.8	4.8	3.8	2.8	1.8
	0.8	3.8	2.8	1.8	0.8	-
	0.9	2.3	1.3	0.3	-	-
1.0	0.8	-	-	-	-	



ご注意

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

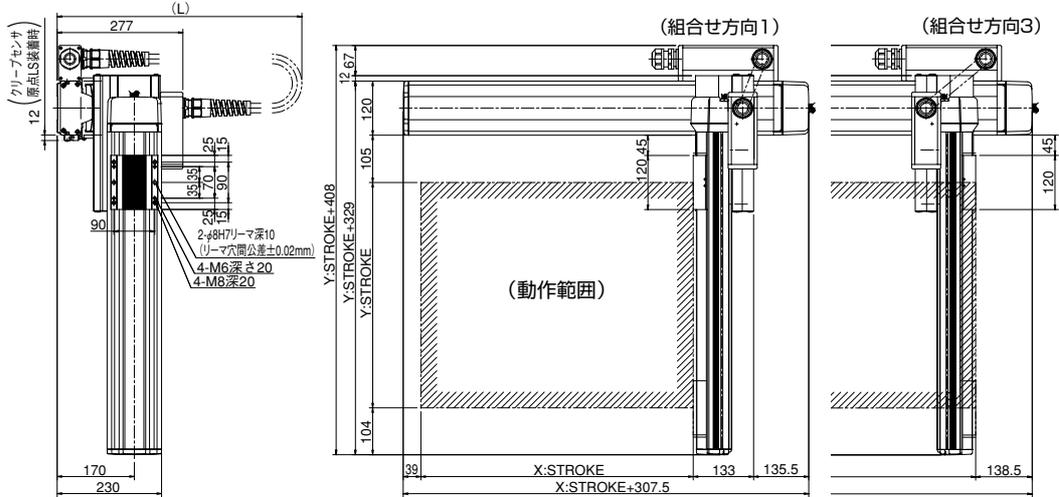
ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

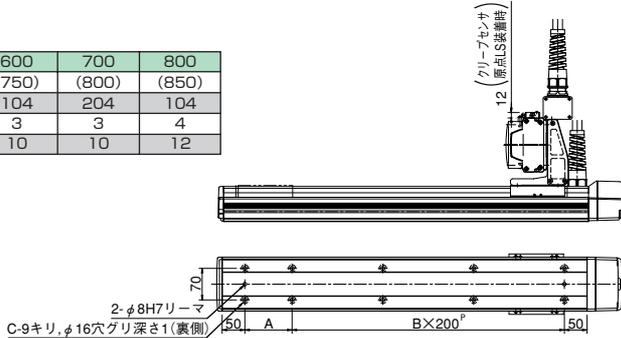
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



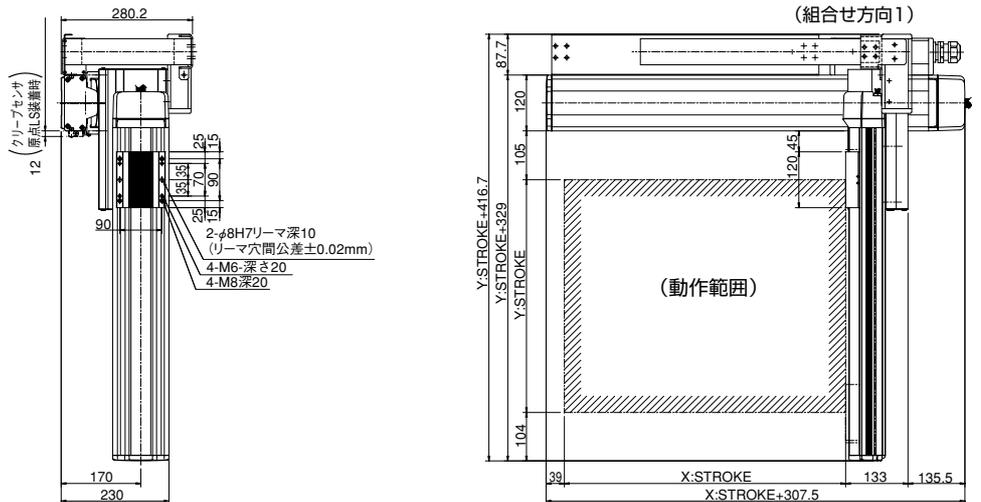
ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

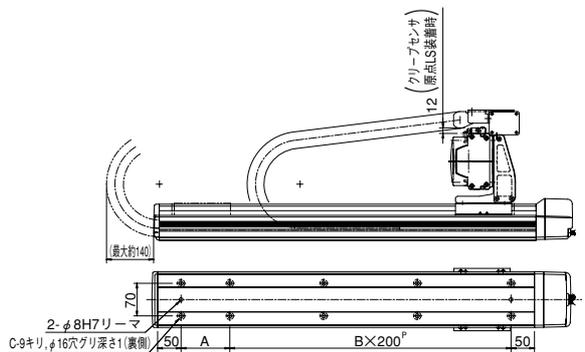
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



ICSA2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート増設 I:インクリタイプ増設	20:200mm 下記 オプション表 80:800mm (100mm毎) 参照	10:100mm 下記 オプション表 50:500mm (100mm毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

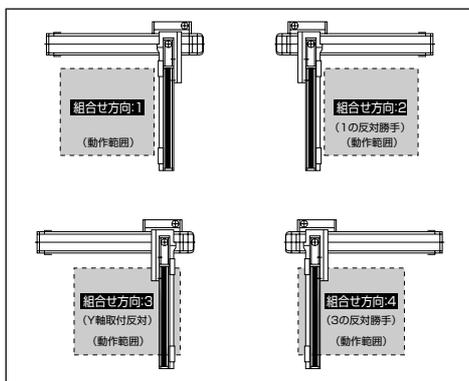
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600	700	800
X軸	-	500	-	480	380
Y軸	500	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)	→P21

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	28.8	27.8	26.8	21.8	18.7
	0.4	18.8	17.8	16.8	15.8	14.8
	0.5	12.8	11.8	10.8	9.8	8.8
	0.6	8.8	7.8	6.8	5.8	4.8
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

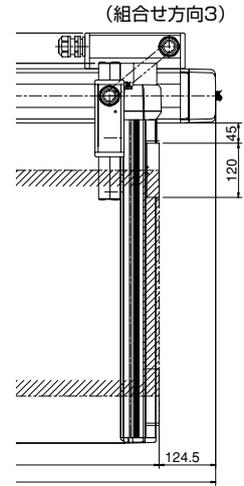
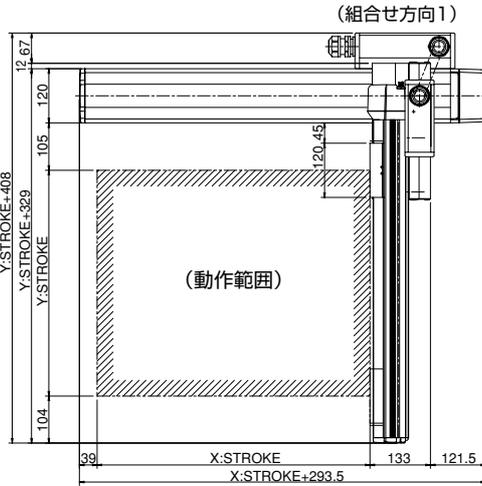
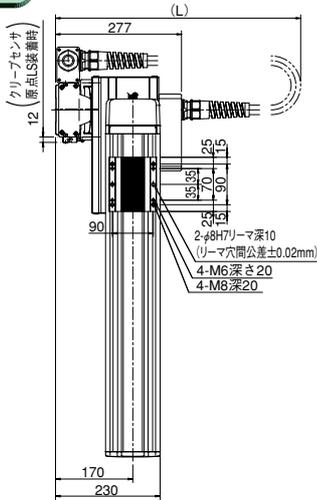
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-SC (自立ケーブル仕様)

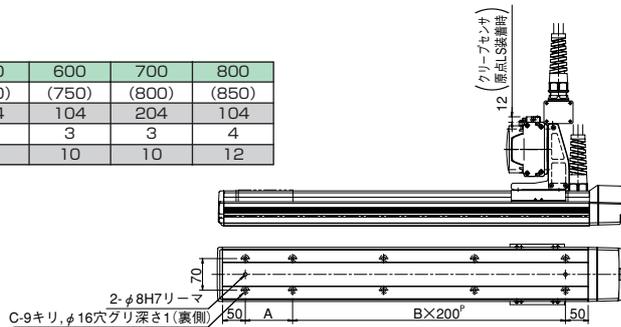
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

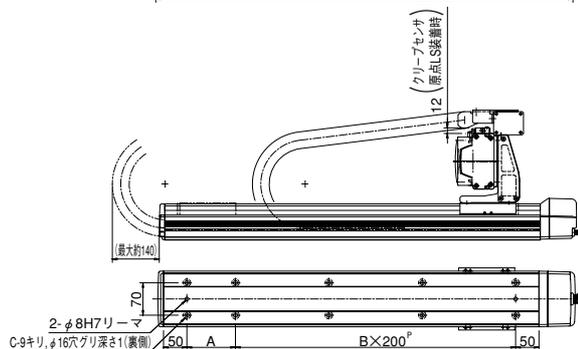
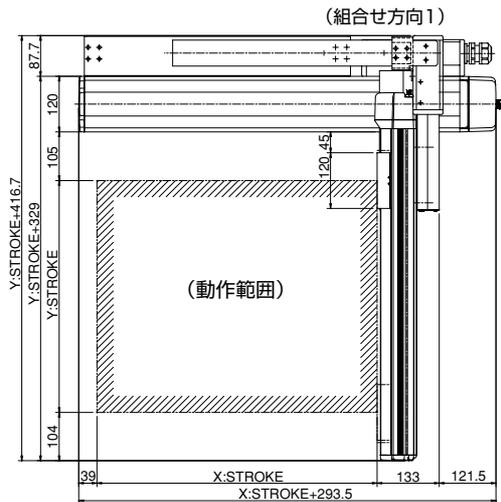
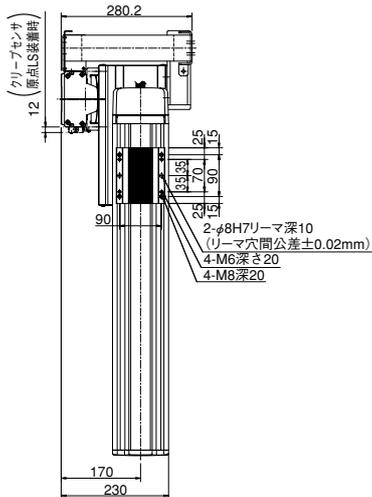
ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	80:800mm 下記 オプション表 200:2000mm (100mm毎)	10:100mm 下記 オプション表 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

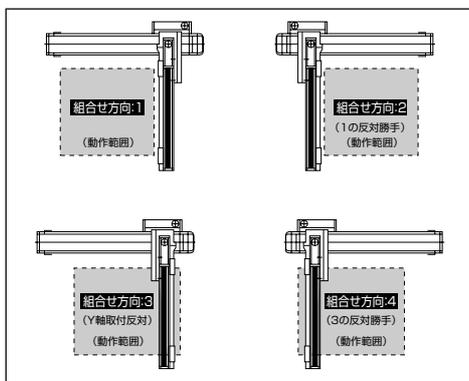
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

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

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

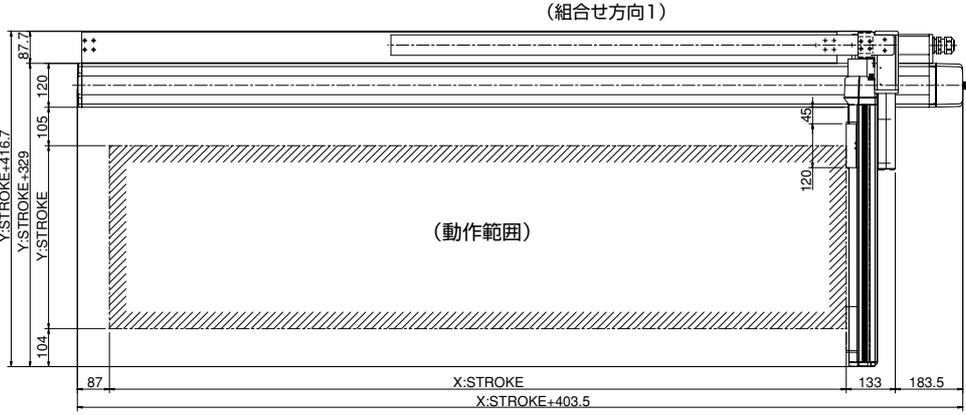
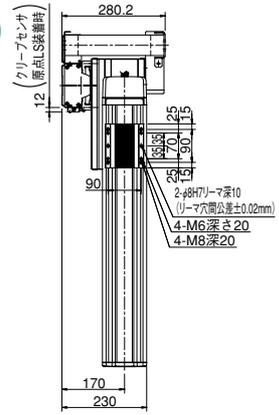
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2 [ICSPA2] -BD□H-CT (ケーブルベア仕様)

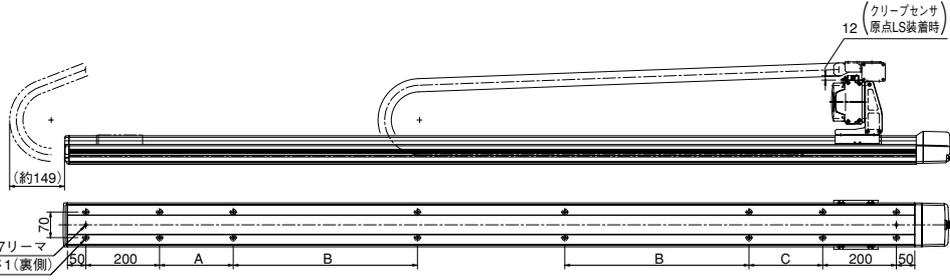
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。

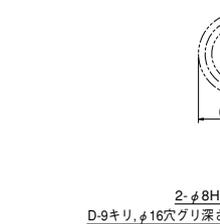
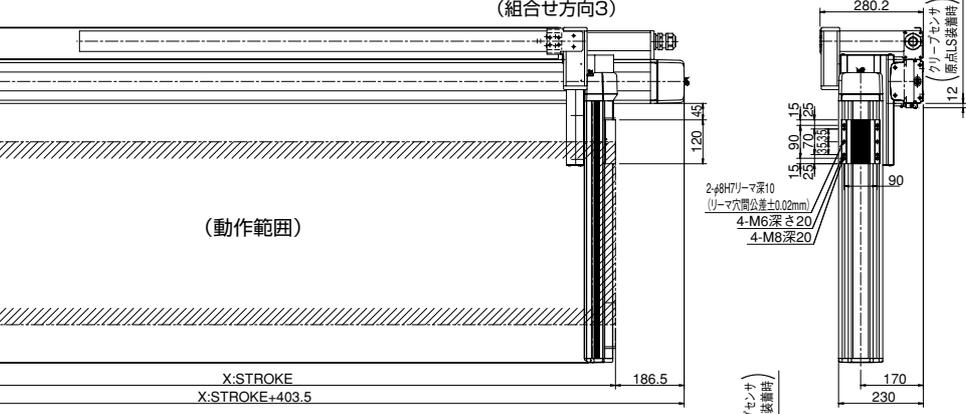
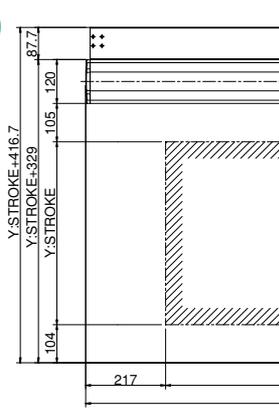


Xストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。

- 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
- デワルトタイプロボット
- 1Xスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コントローラ
- 技術資料
- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタリ	30:300mm ↓ 100:1000mm (100mm毎)	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

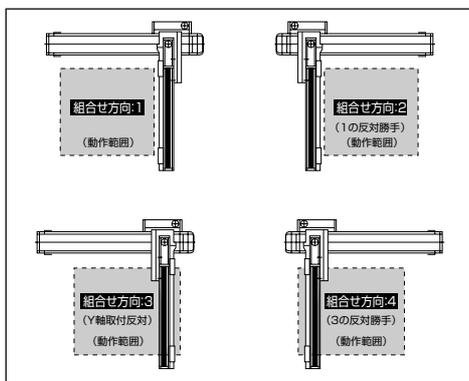
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300~700	800	900	1000
X軸	-	1000	-	830	690
Y軸	1000	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【ISPA】-MYM□-200-20-(ストローク)	→P22

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	24.0	24.0	24.0	24.0	22.9	19.3
	0.6	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.3
	0.7	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	16.0
	0.8	15.0	15.0	14.6	13.5	12.5	11.5
	0.9	13.5	12.6	11.6	10.5	9.5	8.5
	1.0	10.6	9.6	8.6	7.5	6.5	5.5



ご注意

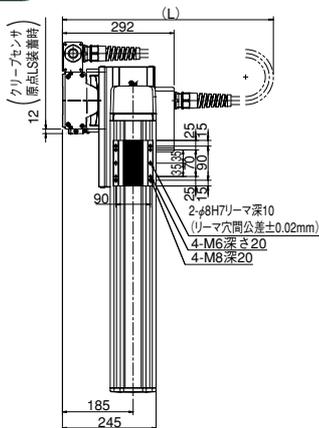
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-SC (自立ケーブル仕様)

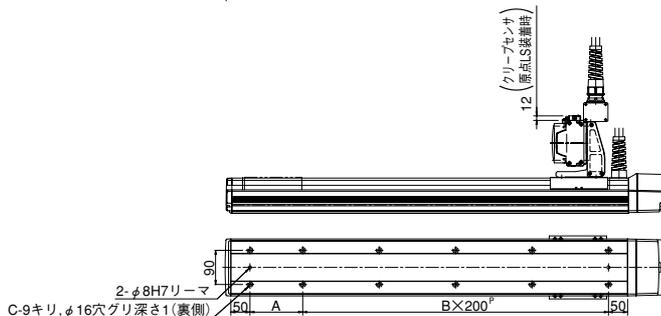
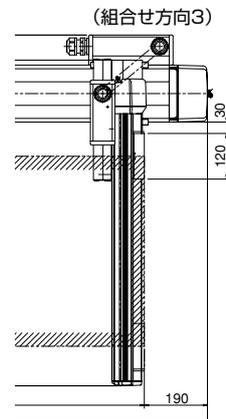
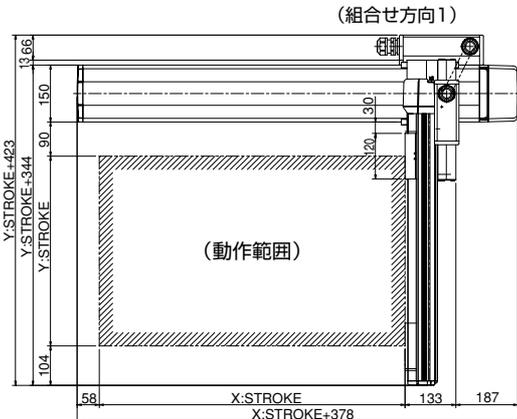
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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。



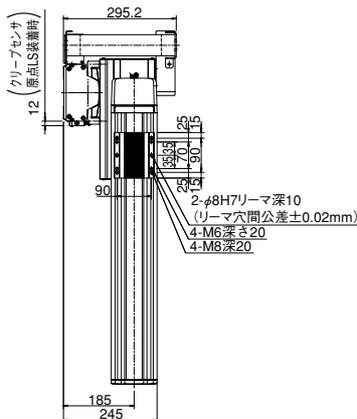
Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-CT (ケーブルベア仕様)

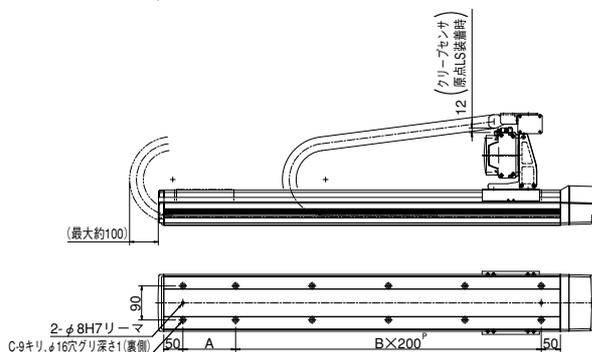
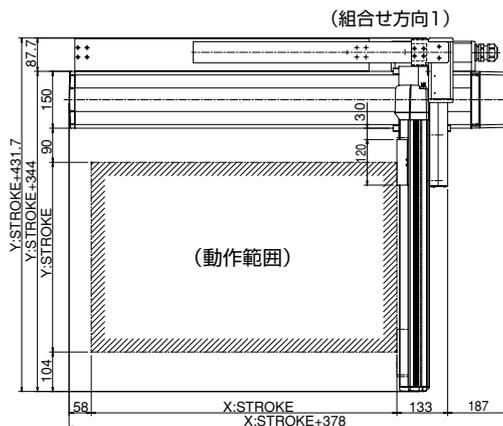
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

1-A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-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリアル	30:300mm ↓ 100:1000mm (100mm毎)	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC 自立ケーブル CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

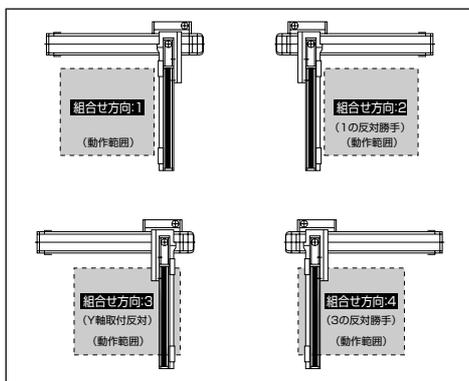
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300~600	700	800	900	1000
X軸	-	500	470	385	320	-
Y軸	500	480	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISPA】-MYM□-200-10-(ストローク)	→P22

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	51.2	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	46.6	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	35.1	34.1	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.6	26.6	25.6	24.6	23.5	22.5	19.3
	0.7	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	-	



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から5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:1000mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

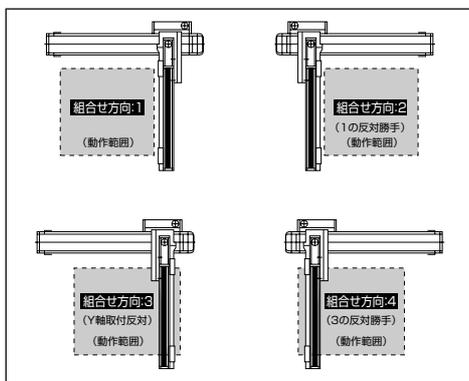
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm ↓ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	-	1000	950	830	740	650	590	540	340
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	-	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	-	



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から5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

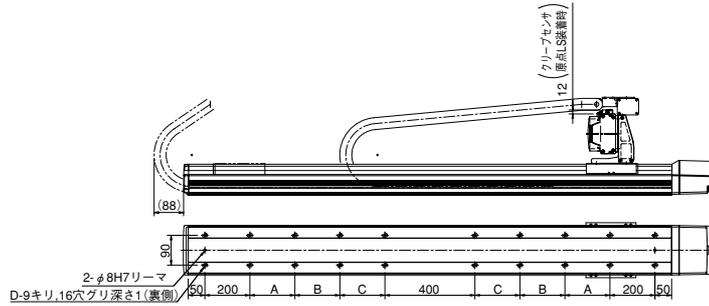
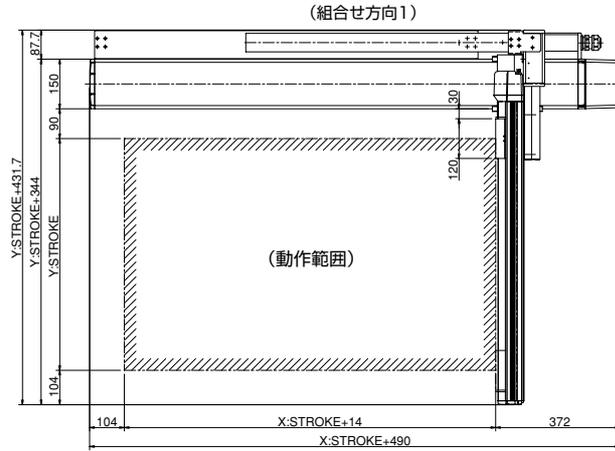
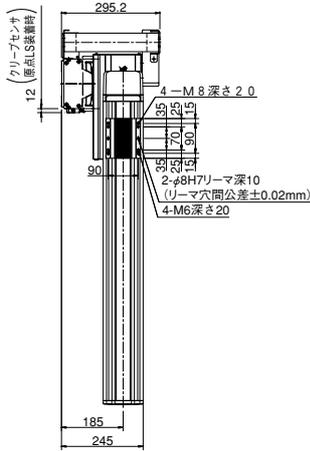
ICSA2 [ICSPA2] -BF□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。



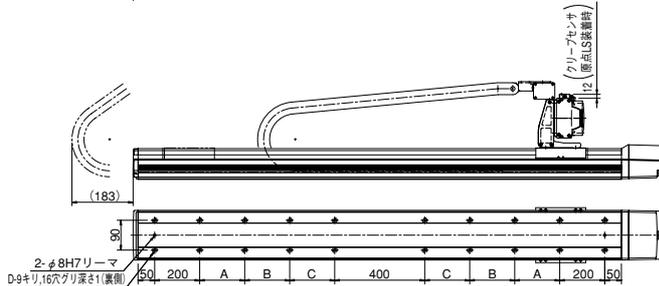
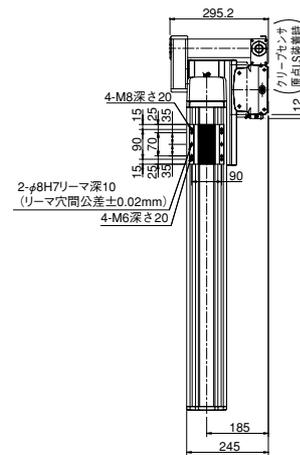
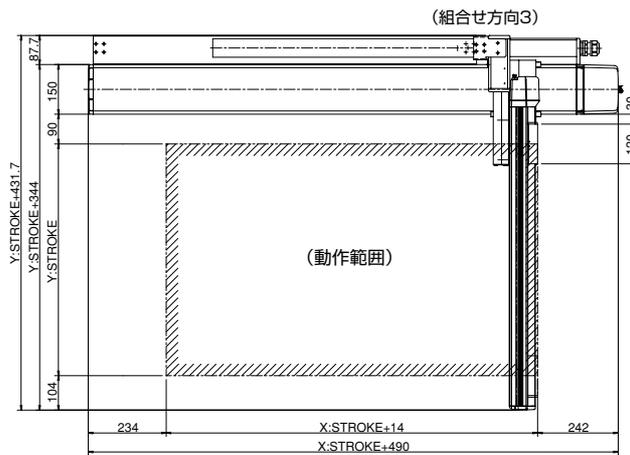
Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

寸法図

CAD図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。

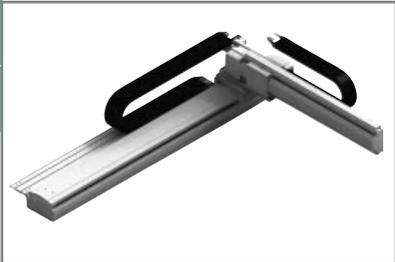


Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリールーム
- 防滴対応
- 直交ロボット
- デュアルトップ型ロボット
- IXスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトリニア技術資料
- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリタリ型	30:300mm ↓ 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	(オプション) CTM:ケーブルベア Mサイズ

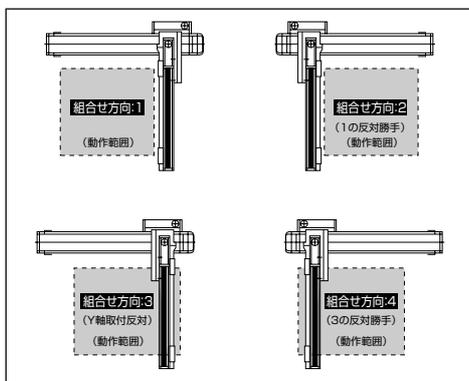
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BK1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BK1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 130 : 1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800	900	1000	1100	1200	1300
X軸	2000	2000	1670	1390	1170	1000	865
Y軸	2000	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-WXM□-600-40-(ストローク)	→P35
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	18.2	16.7	15.2	14.0	12.5
	0.5	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4
	0.6	4.7	3.2	1.8	0.5	-
	0.7	1.1	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-	-



ご注意

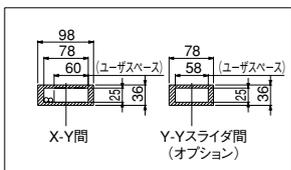
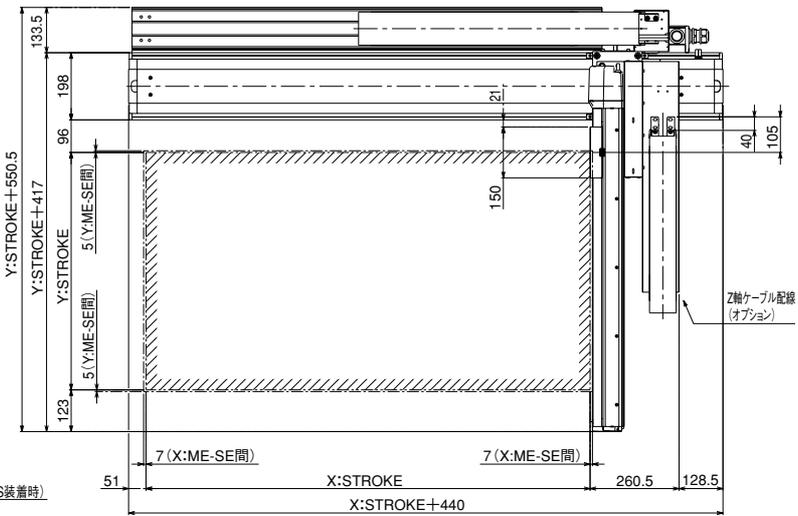
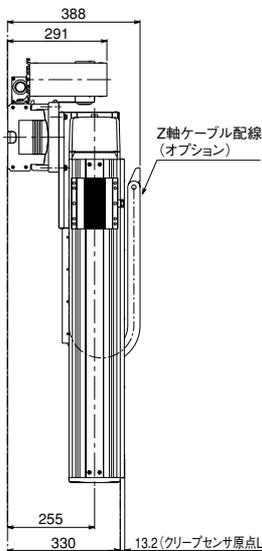
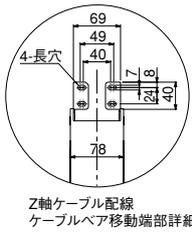
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BK□H-CT (ケーブルベア仕様)

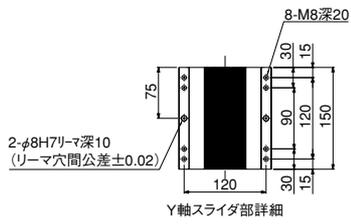
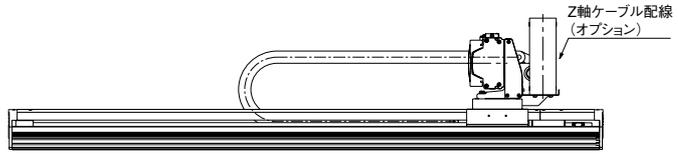
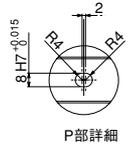
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ケーブル収納断面図



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- デュアルトップ型ロボット
- IAスキャラロボット
- 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

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BK□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BK□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準仕様 ICSPA2高精度仕様	下記型名内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタル	30:300mm 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	CTM ケーブルベア Mサイズ

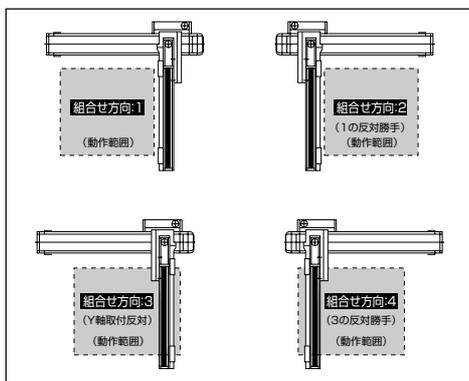
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BK1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BK1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 130 : 1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800	900	1000	1100	1200	1300
X軸	1000	1000	835	695	585	500	430
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-600-20-(ストローク)	→P35
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	54.5	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.5	42.5	41.0	39.6	33.7	28.1
	0.6	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.7	24.5	23.0	21.6	20.3	18.8
	0.8	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.9	13.7	12.2	10.8	9.5	8.0
	1.0	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4



ご注意

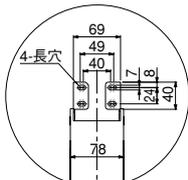
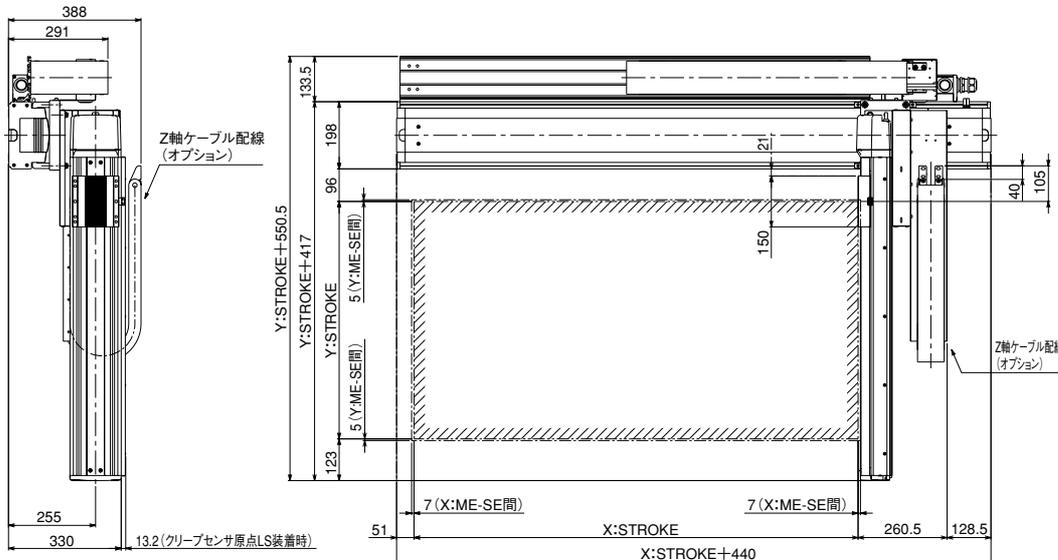
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BK□M-CT (ケーブルベア仕様)

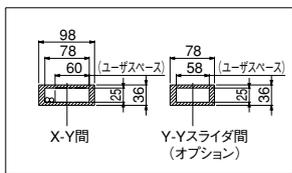
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

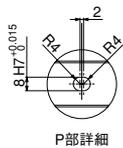
2次元 CAD



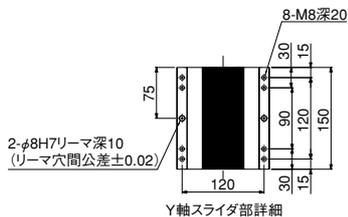
Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細



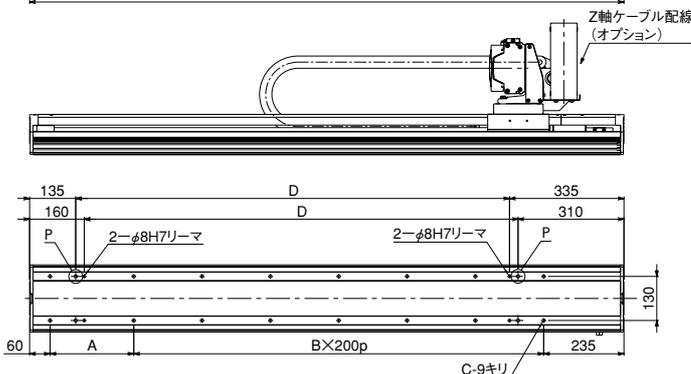
ケーブル収納断面図



P部詳細



Y軸スライダ部詳細



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

- IA単軸ロボット
- リア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
- デワルトタイプロボット
- IAスキャラロボット
- 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

ICSA2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリタル型	90:900mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	(オプション) CTM:ケーブルベア Mサイズ

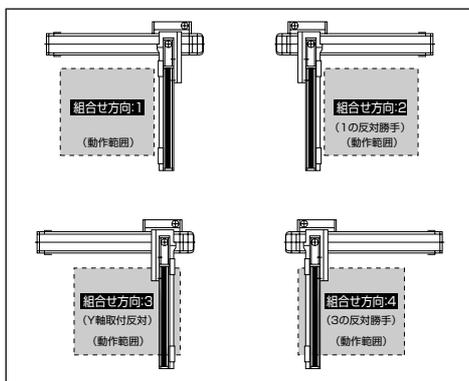
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BL1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BL1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm ↓ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①~⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005
Y軸	2000	-	-	-	-	-	-	-	-

	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	915	840	770	710	655
Y軸	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

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)	→P37
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

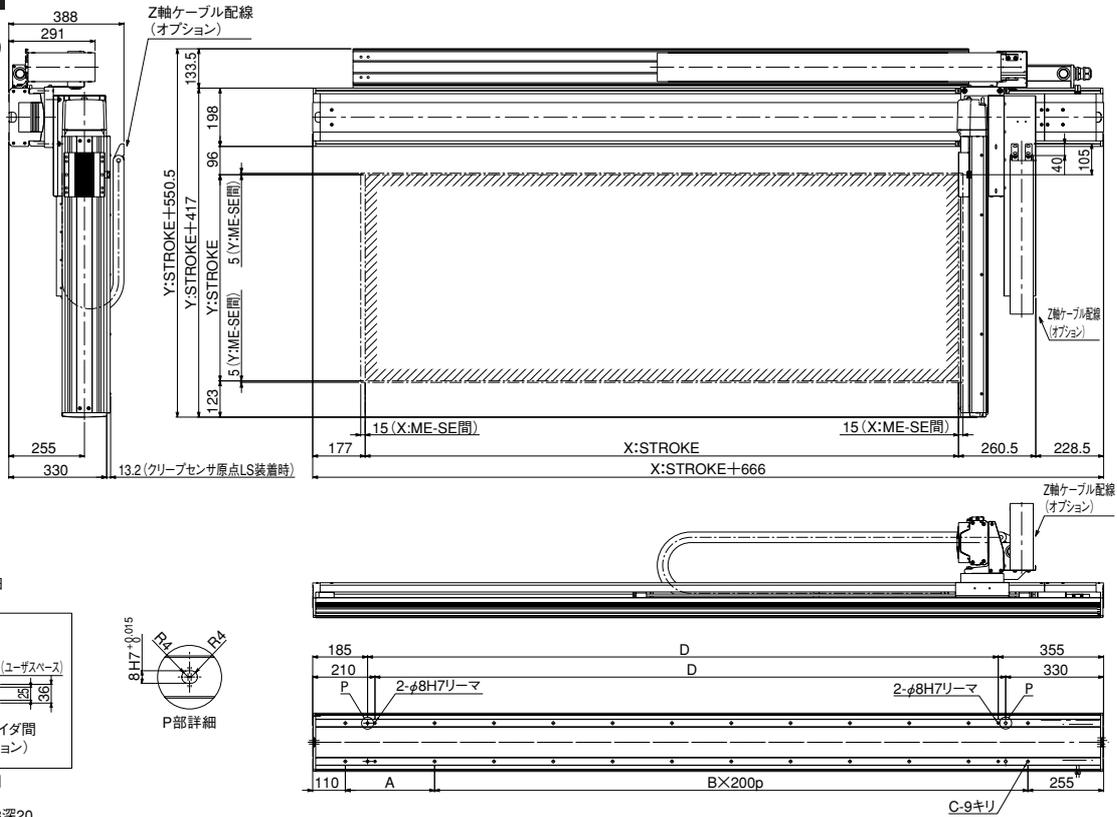
		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	

ICSA2 [ICSPA2] -BL□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

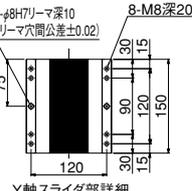
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

ケーブル収納断面図



Y軸スライダ部詳細

ご注意
Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

- 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
- デワルトタイプロボット
- IAスキャラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BL□M 直交ロボット X-YZ軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BL□M 直交ロボット X-YZ軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリタリ型	90:900mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	(オプション) CTM:ケーブルベア Mサイズ

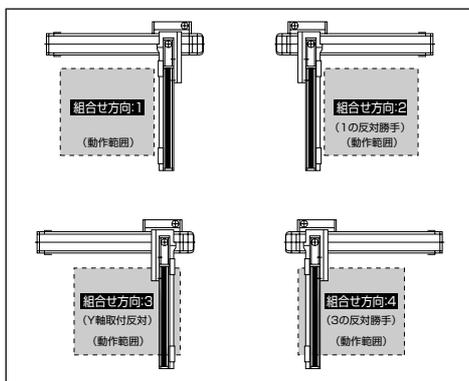
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BL1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BL1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm ↓ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①~⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	1000	980	860	765	680	610	555	500
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-	-	-

	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	455	420	385	355	325
Y軸	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

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)	→P37
Y軸	ISA [ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

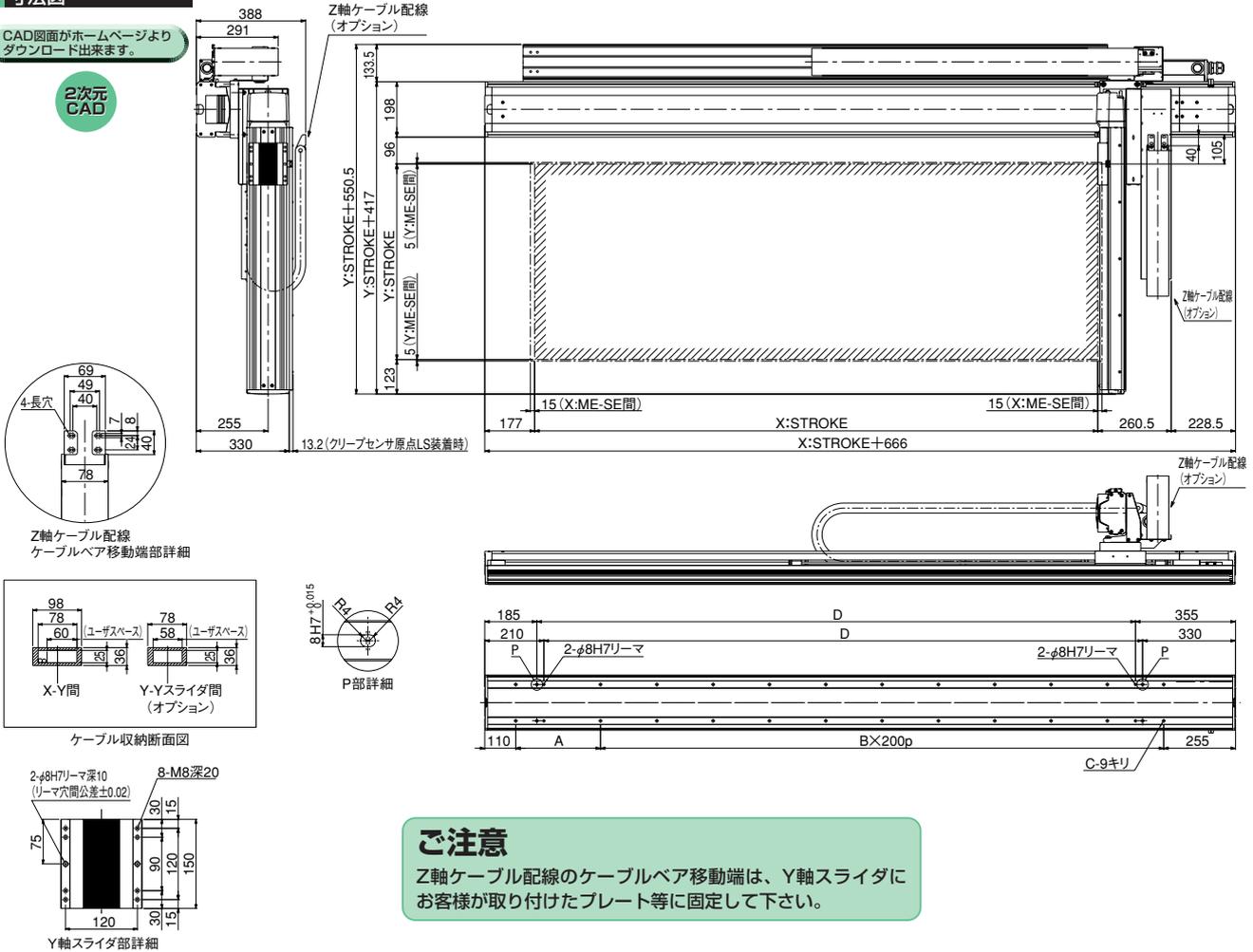
		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	

ICSA2 [ICSPA2] -BL□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ご注意
Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

- IA単軸ロボット
- リアサーボアクチュエータ
- クリールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- デワルトタイプロボット
- IAスキャラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BP□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BP□H 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリタリ型	30:300mm ↓ 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	CTM:ケーブルベア (オプション) Mサイズ

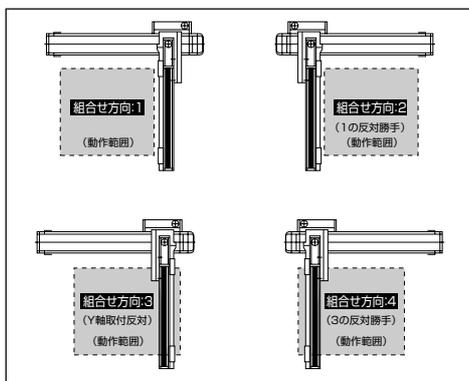
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 130 : 1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800~1000	1100	1200	1300
X軸	2000	2000	1840	1570	1360
Y軸	2000	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-WXM□-750-50-(ストローク)	→P36
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.5	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4
	0.6	4.7	3.2	1.8	0.5	-
	0.7	0.2	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-	-



ご注意

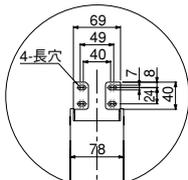
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BP□H-CT (ケーブルベア仕様)

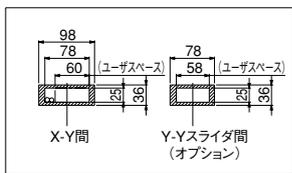
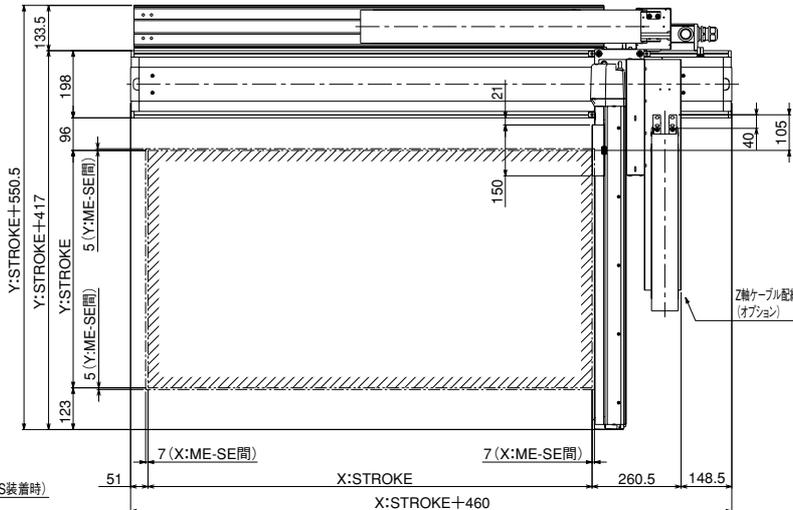
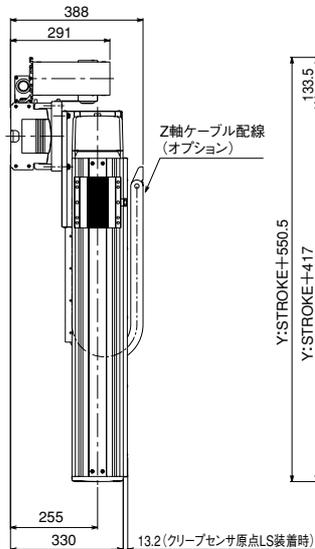
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

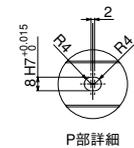
2次元 CAD



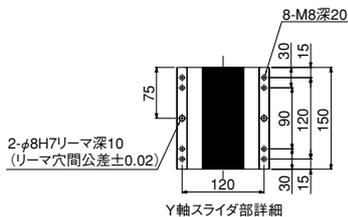
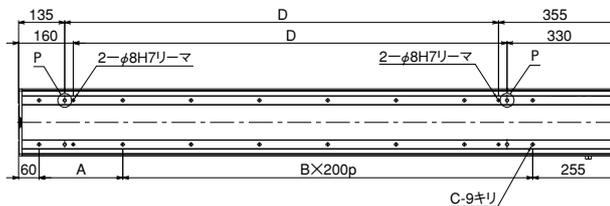
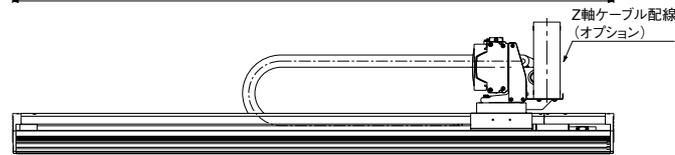
Z軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細



ケーブル収納断面図



P部詳細



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

- IA単軸ロボット
- リ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
- デュアルトップ型ロボット
- IAスキャラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード

ICSA2-BP□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BP□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準仕様 ICSPA2高精度仕様	下記型名内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタル	30:300mm ↓ 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	(オプション) CTMケーブルベア Mサイズ

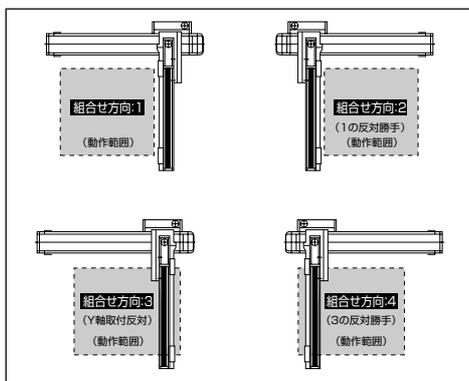
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 130 : 1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800~900	1000	1100	1200	1300
X軸	1250	1250	1090	920	785	680
Y軸	1000	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-750-25 (ストローク)	→P36
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20 (ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	54.5	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.5	42.5	41.0	39.6	33.7	28.1
	0.6	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.7	24.5	23.0	21.6	20.3	18.8
	0.8	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.9	13.7	12.2	10.8	9.5	8.0
	1.0	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4



ご注意

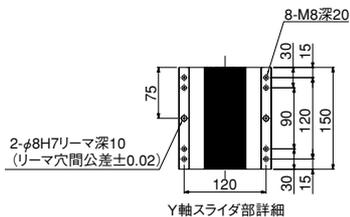
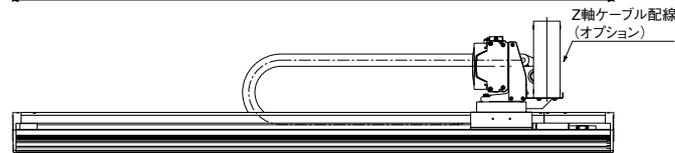
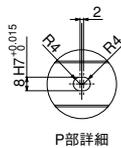
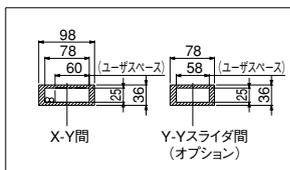
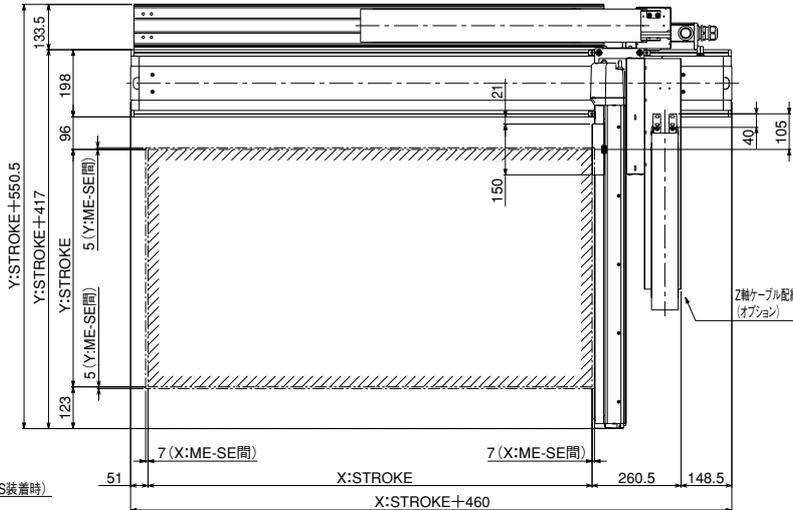
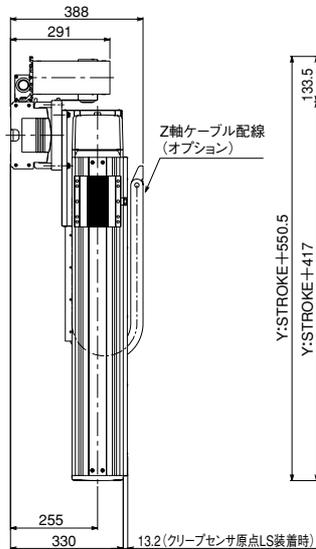
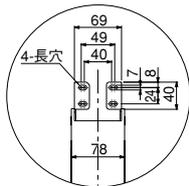
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BP□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

- IA単軸ロボット
- リ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
- IAスキャラロボット
- 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

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリタル型	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ Mサイズ	Z軸ケーブル配線 (オプション) CTM:ケーブルベア Mサイズ

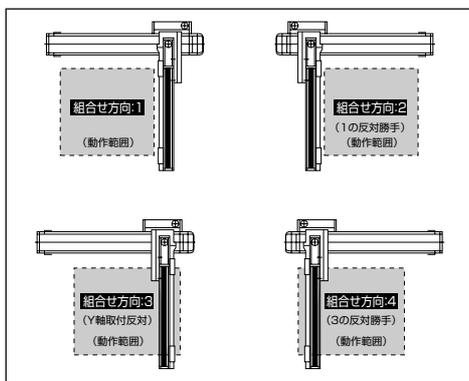
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①~⑥の内容を表しています。

オプション

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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	2000	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
Y軸	2000	-	-	-	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-WXM□-750-50-(ストローク)	→P38
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

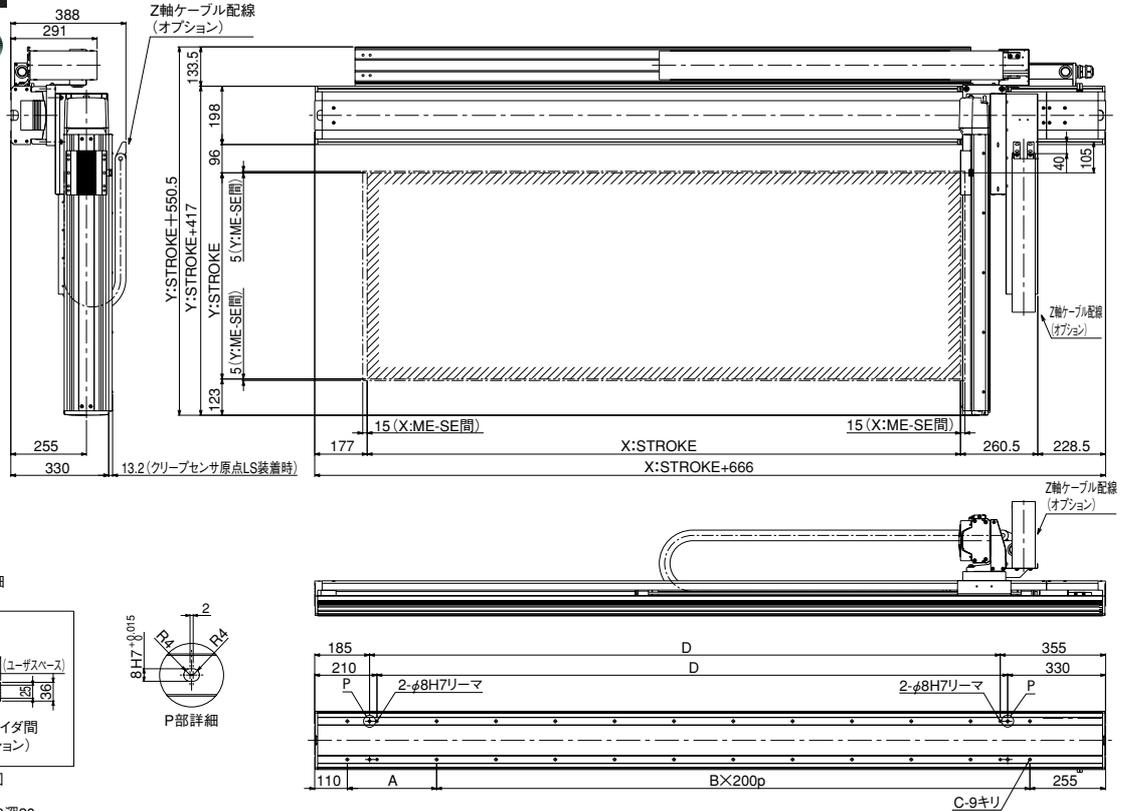
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2 [ICSPA2] -BQ□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

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
デワットアップ型
ロボット
I-Xスキャナ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクトローラ
技術資料
ダウンロード

IK2
IK3
ICSA2
ICSPA2
ICSA3
ICSPA3
ICSA4
ICSPA4
ICSPA6

ICSA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線 (オプション)	Z軸ケーブル配線 (オプション)
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリタル	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ CTM:ケーブルベア Mサイズ

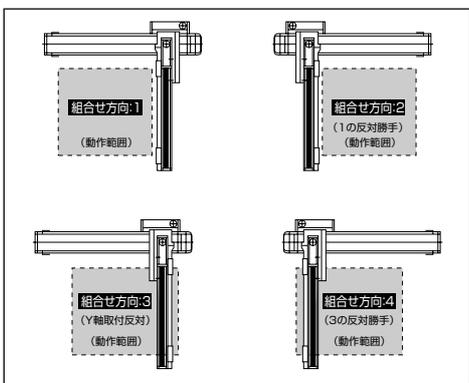
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①~⑥の内容を表しています。

オプション

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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
X軸	-	1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-

	2400	2500
X軸	555	515
Y軸	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

⚠️ ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

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□-750-25-(ストローク)	→P38
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	

ICSA2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメント	10:100mm ↓ オプション表 60:600mm (100mm毎)	10:100mm ↓ オプション表 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

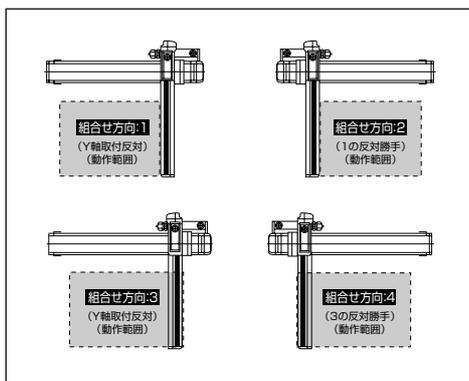
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	800	
Y軸	800	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM□-60-16 (ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-16 (ストローク)	→P16

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	6.2	5.5	4.8	4.1
	0.4	3.2	2.5	1.8	1.1
	0.5	1.2	0.5	-	-
	0.6	0.2	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

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

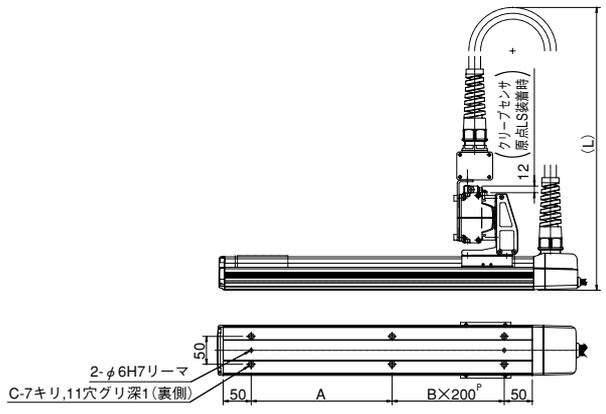
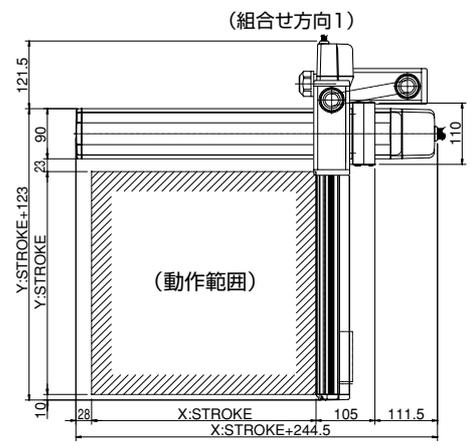
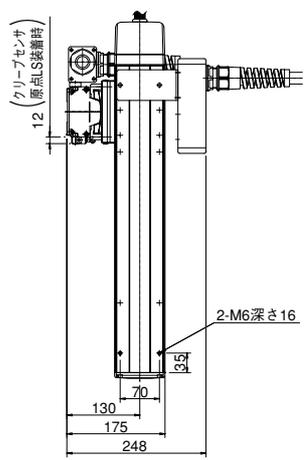
ICSA2 [ICSPA2] -SA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



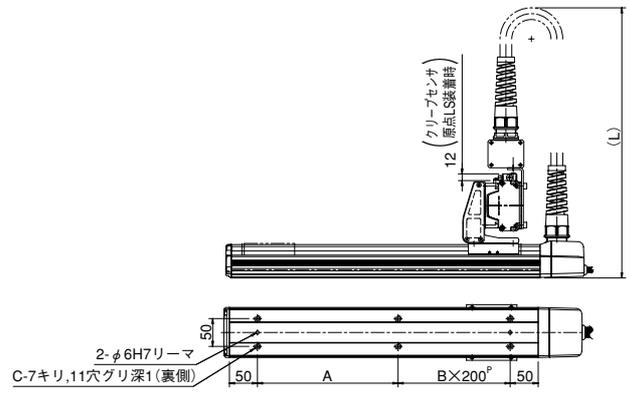
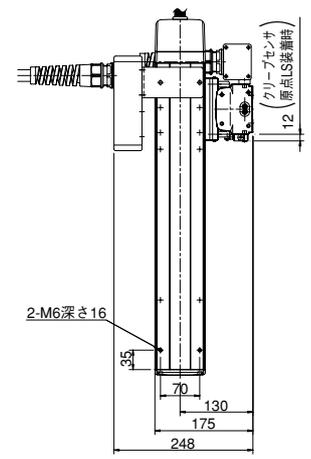
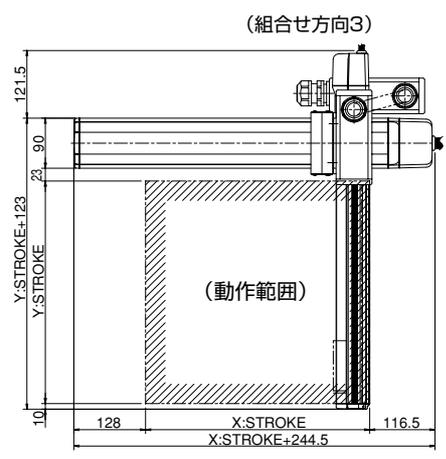
		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880
Xストローク		100	200	300	400	500	600
A		151	251	151	251	151	251
B		0	0	1	1	2	2
C		4	4	6	6	8	8

寸法図

CAD図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。



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880
Xストローク		100	200	300	400	500	600
A		151	251	151	251	151	251
B		0	0	1	1	2	2
C		4	4	6	6	8	8

- IA単軸ロボット
- リアサーボアクチュエータ
- クリールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IAスクラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクト型
- 技術資料

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル線種
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アルミ+樹脂 I:インクリ+樹脂	10:100mm ↓ オプション表 60:600mm (100mm毎)	10:100mm ↓ オプション表 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

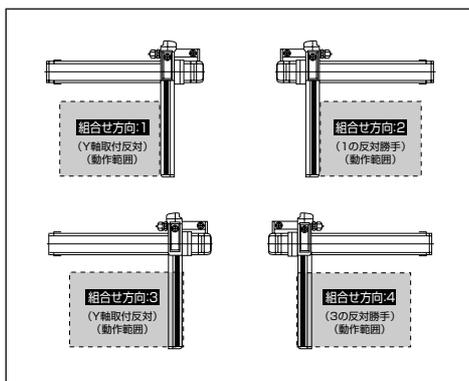
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル線種	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	400	
Y軸	400	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

⚠️ ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM□-60-8(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-8(ストローク)	→P16

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	19.2	14.3	9.3	6.4
	0.4	12.7	12	9.3	6.4
	0.5	9.2	8.5	7.8	6.4
	0.6	6.2	5.5	4.8	4.1
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	

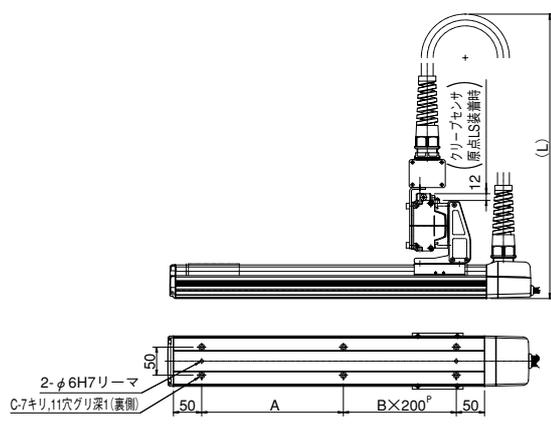
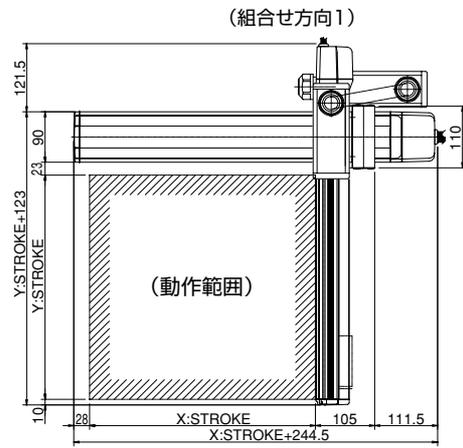
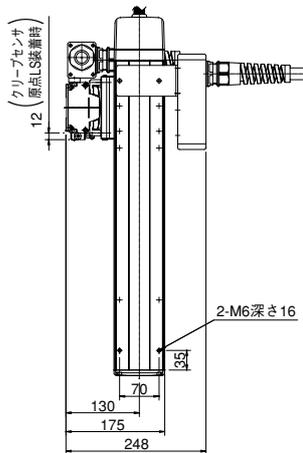
ICSA2 [ICSPA2] -SA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



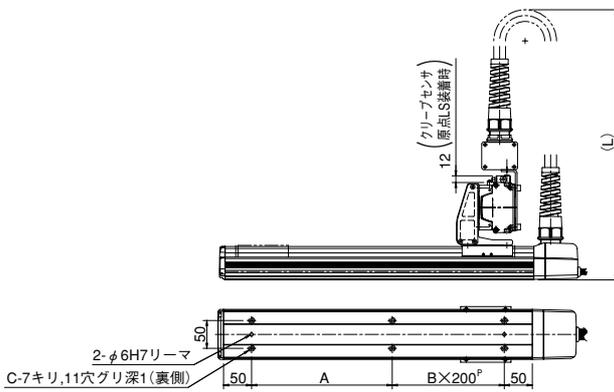
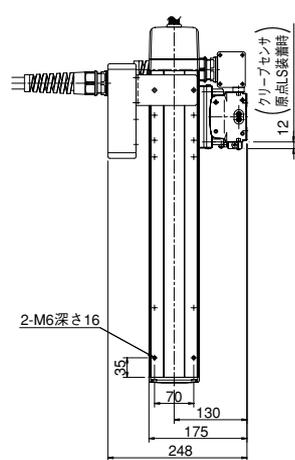
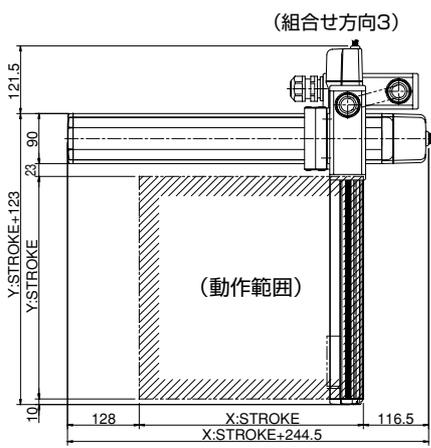
		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880
Xストローク		100	200	300	400	500	600
A		151	251	151	251	151	251
B		0	0	1	1	2	2
C		4	4	6	6	8	8

寸法図

CAD図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。



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880
Xストローク		100	200	300	400	500	600
A		151	251	151	251	151	251
B		0	0	1	1	2	2
C		4	4	6	6	8	8

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリアールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テールトップ型ロボット
- IXスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□H 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメント型	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

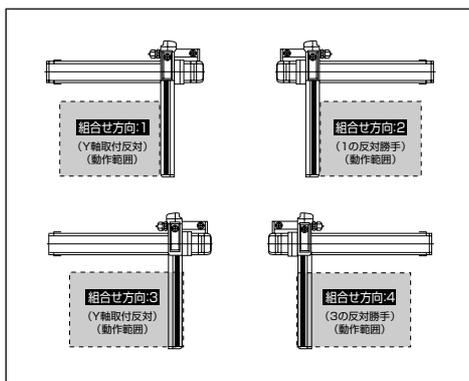
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	-	1000	-	795
Y軸	1000	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-100-20-(ストローク)	→P21

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6
	0.4	4.7	3.7	2.7	1.7	0.6
	0.5	1.7	0.7	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

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

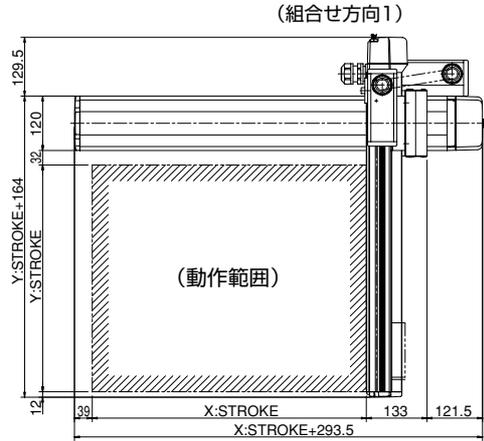
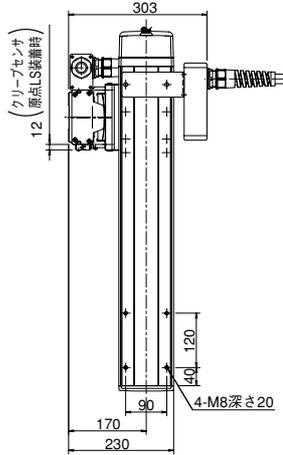
ICSA2 [ICSPA2] -S1C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

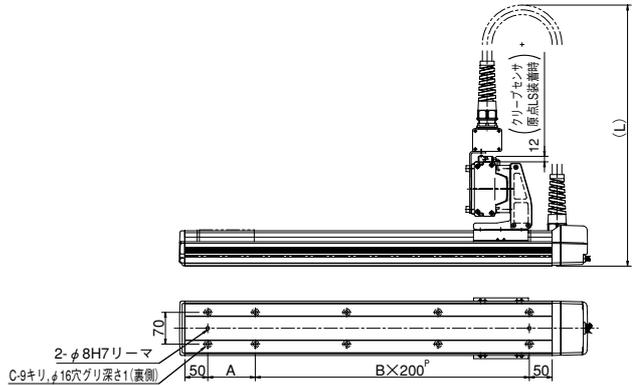
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
200		600	650	700	750	800	850	900	
300		650	700	750	800	850	900	950	
400		700	750	800	850	900	950	1000	
500		750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

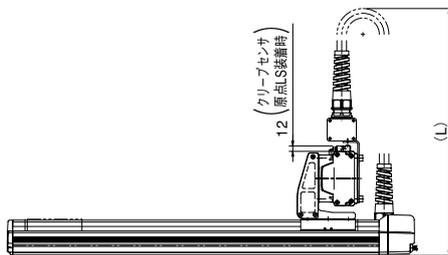
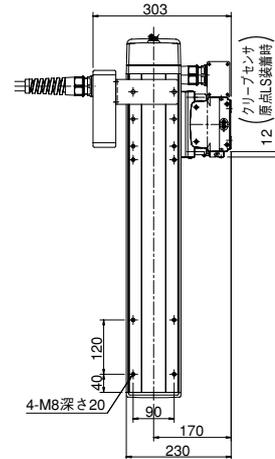
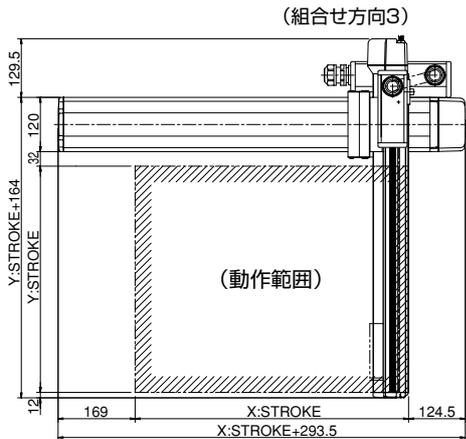


寸法図

CAD図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。



		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
200		600	650	700	750	800	850	900	
300		650	700	750	800	850	900	950	
400		700	750	800	850	900	950	1000	
500		750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

ICSA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アルファベット I:インクリタイプ	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

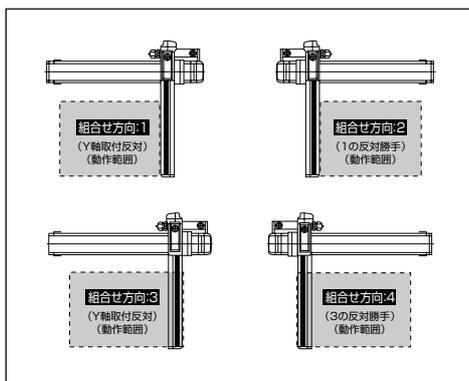
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600	700	800
X軸	-	500	-	480	380
Y軸	500	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)	→P21

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	29.7	28.7	19.3	13.6	9.7
	0.4	19.7	18.7	17.7	13.6	9.7
	0.5	13.7	12.7	11.7	10.7	9.7
	0.6	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

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

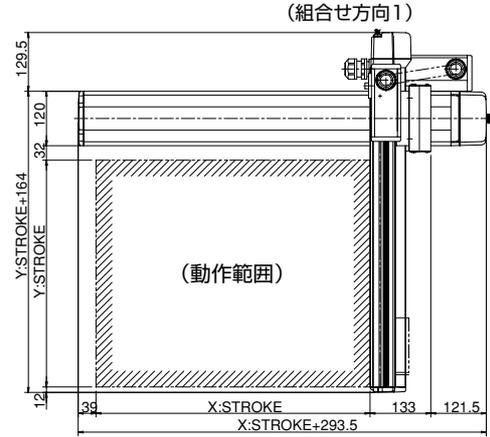
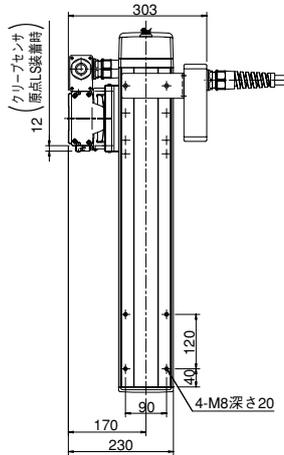
ICSA2 [ICSPA2] -S1C□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

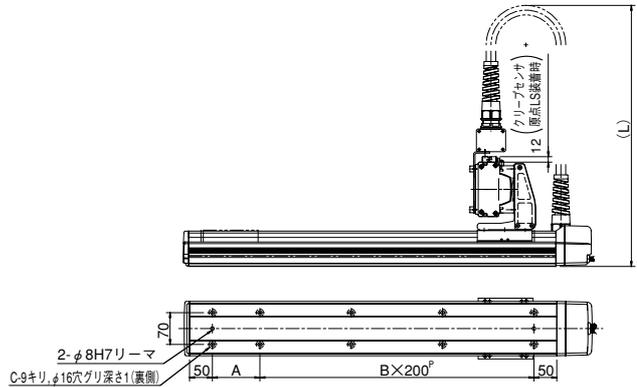
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
	200	600	650	700	750	800	850	900	
	300	650	700	750	800	850	900	950	
	400	700	750	800	850	900	950	1000	
	500	750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

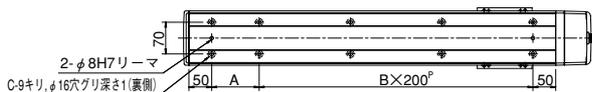
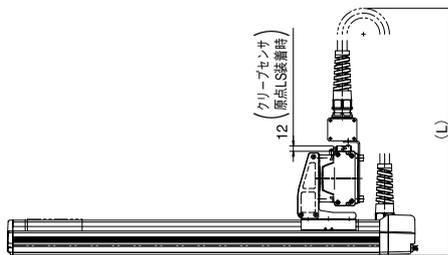
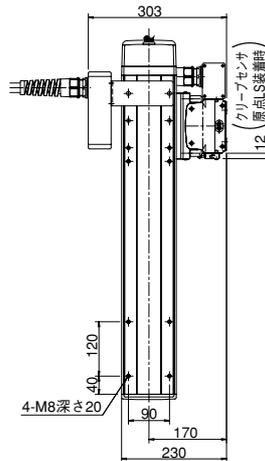
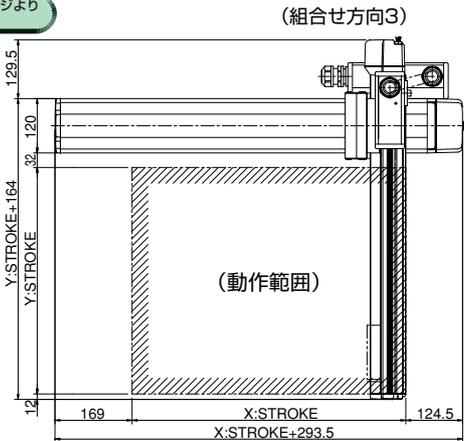


寸法図

CAD図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。



		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
200		600	650	700	750	800	850	900	
300		650	700	750	800	850	900	950	
400		700	750	800	850	900	950	1000	
500		750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

ICSA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アルファベット I:インクリ	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

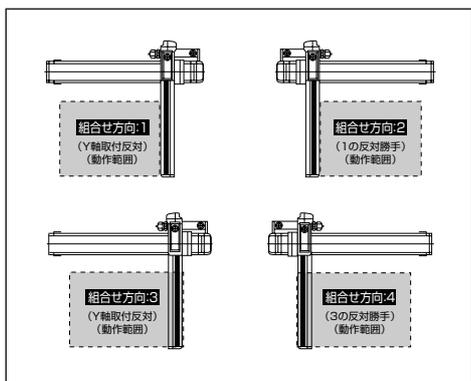
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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】
ロスモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	-	1000	-	795
Y軸	1000	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-200-20-(ストローク)	→P22

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	29.2	28.2	19.3	13.6	9.7
	0.4	19.2	18.2	17.2	13.6	9.7
	0.5	13.2	12.2	11.2	10.2	9.1
	0.6	9.2	8.2	7.2	6.2	5.1
	0.7	6.2	5.2	4.2	3.2	2.1
	0.8	4.2	3.2	2.2	1.2	0.1
	0.9	2.7	1.7	0.7	-	-
	1.0	1.2	0.2	-	-	-

⚠️ ご注意

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

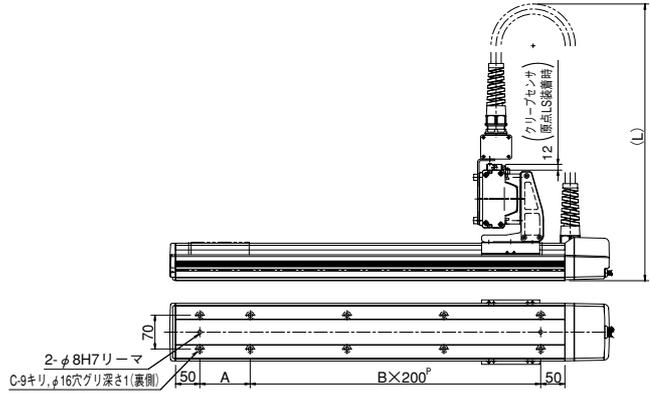
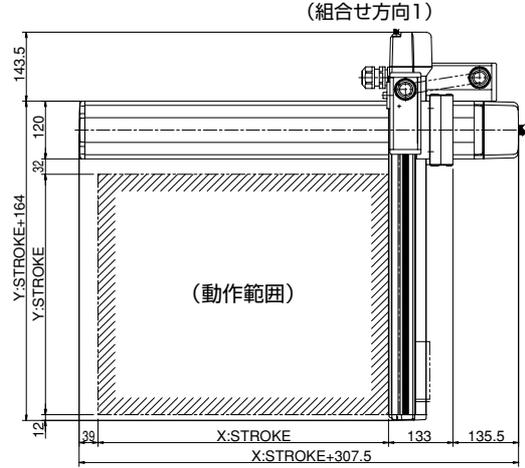
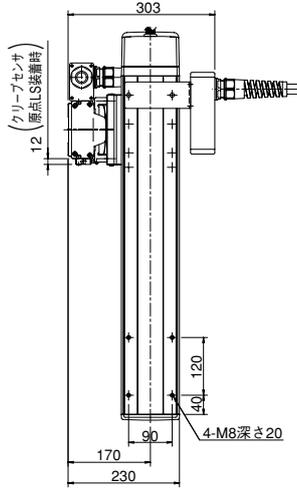
ICSA2 [ICSPA2] -S2C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



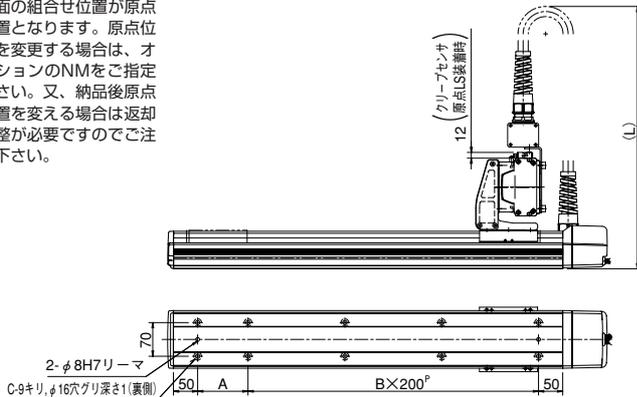
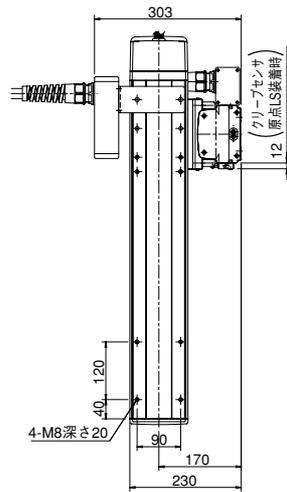
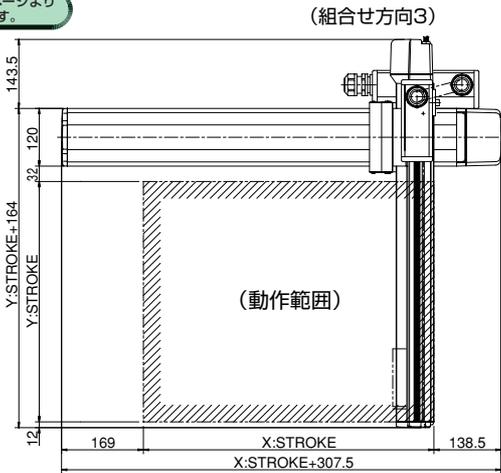
		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
200		600	650	700	750	800	850	900	
300		650	700	750	800	850	900	950	
400		700	750	800	850	900	950	1000	
500		750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

寸法図

CAD図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。



		L寸法							
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800	
100		550	600	650	700	750	800	850	
200		600	650	700	750	800	850	900	
300		650	700	750	800	850	900	950	
400		700	750	800	850	900	950	1000	
500		750	800	850	900	950	1000	1050	
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800	
A		104	204	104	204	104	204	104	
B		1	1	2	2	3	3	4	
C		6	6	8	8	10	10	12	

- IA単軸ロボット
- リアアサーボアクチュエータ
- クリアールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IAスキャラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメント	30:300mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	30:300mm ↓ 60:600mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

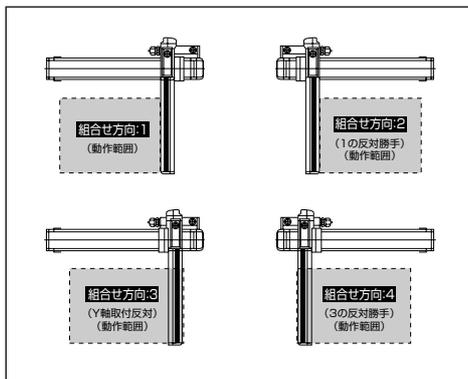
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①~⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 60 : 600mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~600	700~800
X軸	1000	
Y軸	1000	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-LXM□-200-20-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA [ISPA]-LYM□-200-20-(ストローク)	→P31

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		300	400	500	600
加速度	0.3	20.7	18.2	12.5	8.4
	0.4	10.7	9.1	7.5	6.0
	0.5	4.7	3.1	1.5	-
	0.6	0.7	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	



ご注意

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

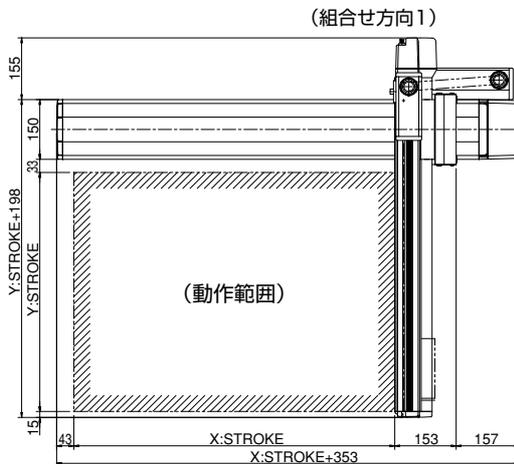
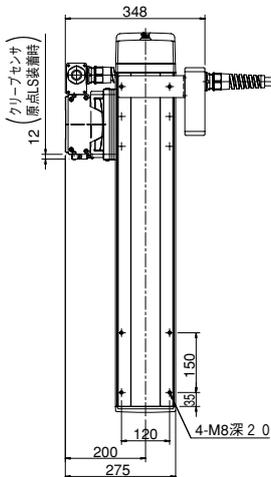
ICSA2 [ICSPA2] -SG□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

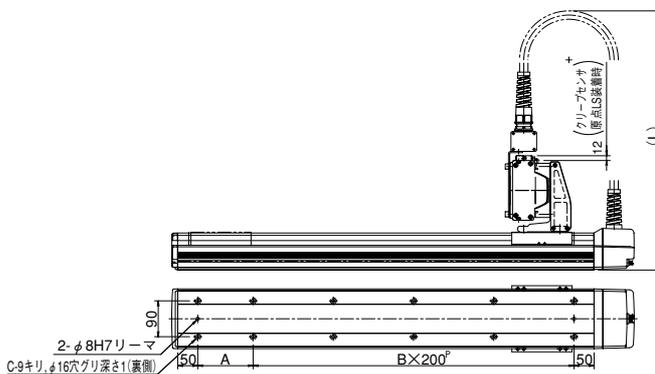
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。



		L寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	
400	750	800	850	900	950	1000	
500	800	850	900	950	1000	1050	
600	850	900	950	1000	1050	1100	
Xストローク		300	400	500	600	700	800
A		238	138	238	138	238	138
B		1	2	2	3	3	4
C		6	8	8	10	10	12

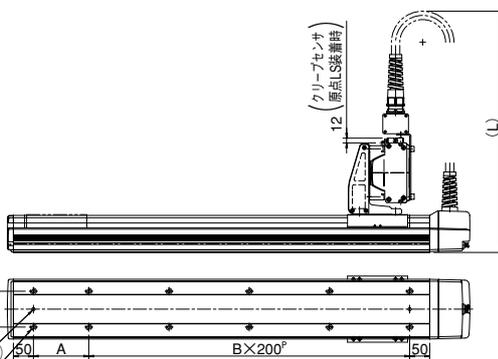
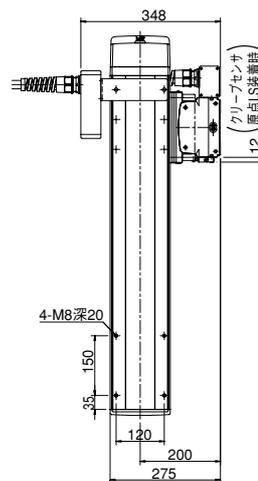
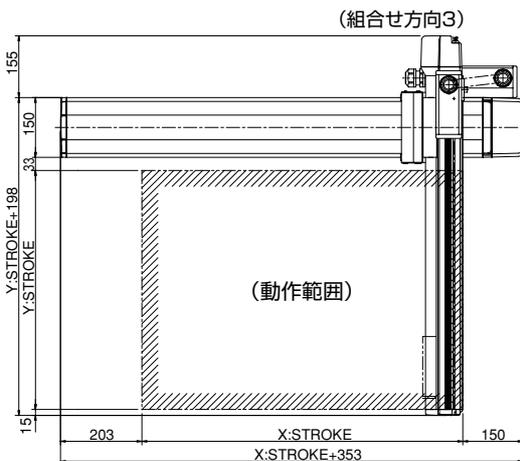


寸法図

CAD図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。



		L寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	
400	750	800	850	900	950	1000	
500	800	850	900	950	1000	1050	
600	850	900	950	1000	1050	1100	
Xストローク		300	400	500	600	700	800
A		238	138	238	138	238	138
B		1	2	2	3	3	4
C		6	8	8	10	10	12

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IXスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-ZAH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZAH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート付 I: インクリメンタル	10: 100mm ↓ 60: 600mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 30: 300mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: □m指定	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 60 : 600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 30 : 300mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	800	
Z軸	400	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-SXM□-60-16 (ストローク)	→P15
Z軸	ISA [ISPA]-SZM□-60-8 (ストローク)-B	→P17

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加速度	0.3	4.0	3.3	2.6
	0.4	1.0	0.3	-
	0.5	-	-	-
	0.6	-	-	-
	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-
	0.9	-	-	-
	1.0	-	-	-

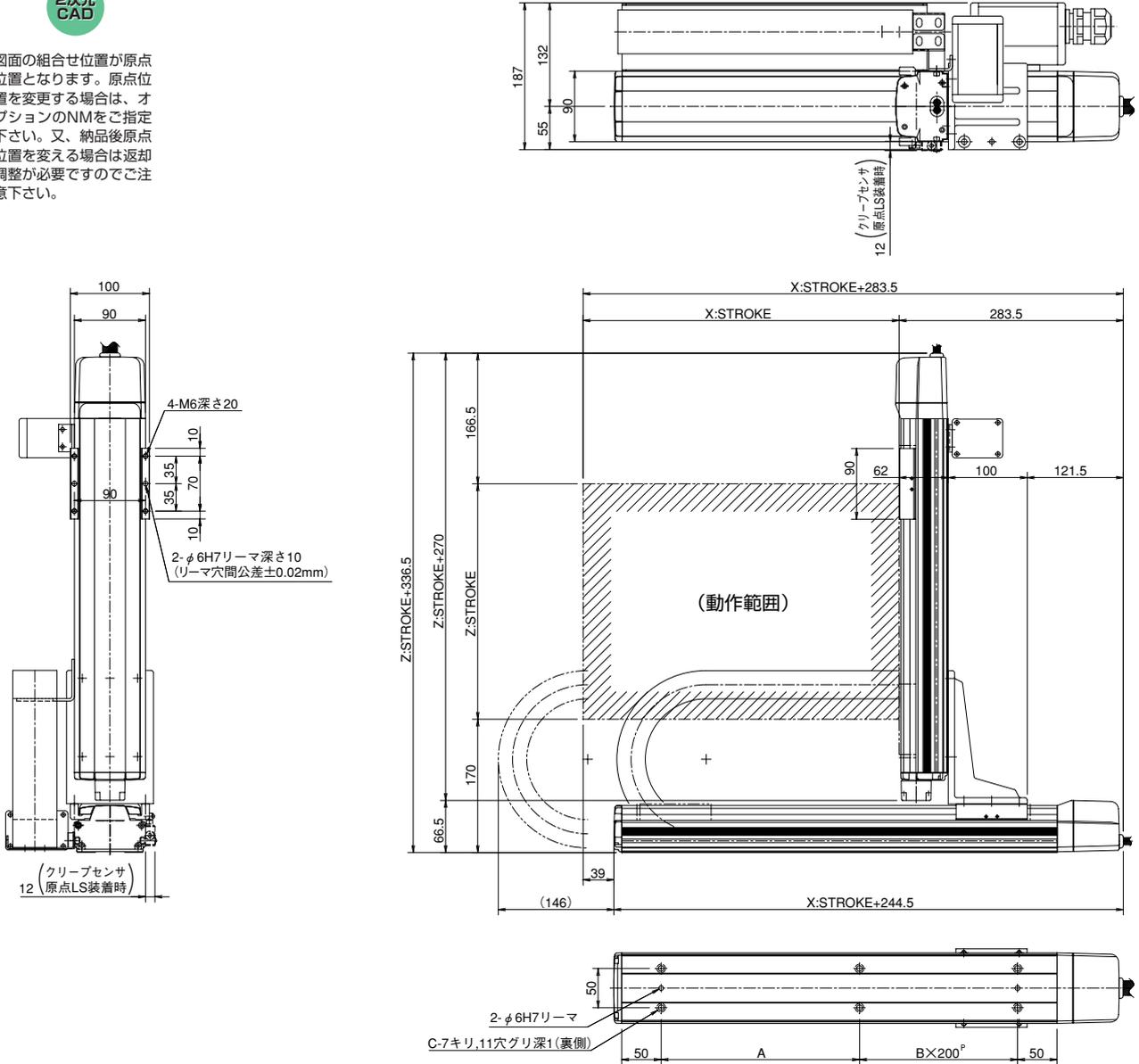
ICSA2 [ICSPA2] -ZAH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

- IA単軸
ロボット
- リニアサーボ
アクチュエータ
- クリーンルーム
対応
- 防滴対応
- 直交
ロボット
- テーブルトップ型
ロボット
- 1x1x1m
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクト
ロボット
- 技術資料
ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-ZAM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZAM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート付 I: インクリメンタル付	10: 100mm ↓ 60: 600mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 30: 300mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: □m指定	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 60 : 600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 30 : 300mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	400	
Z軸	200	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-SXM□-60-8-(ストローク)	→P15
Z軸	ISA [ISPA]-SZM□-60-4-(ストローク)-B	→P17

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	10.0	7.5	6.0
	0.4	8.5	6.0	4.0
	0.5	7.0	4.5	3.0
	0.6	4.0	3.3	2.0
	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-
	0.9	-	-	-
	1.0	-	-	-

※上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加速度を変えた場合の数値です。

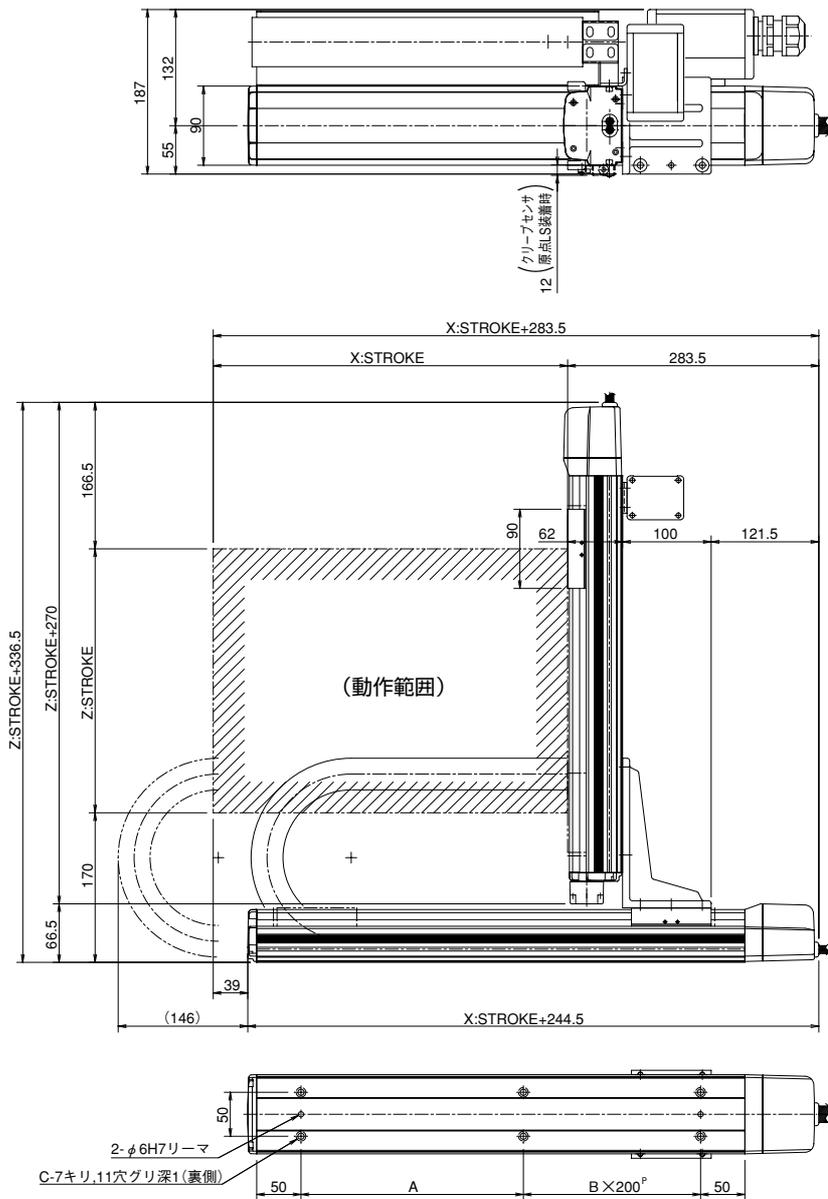
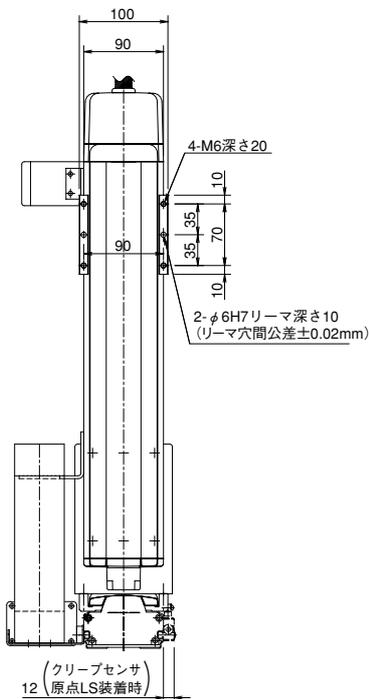
ICSA2 [ICSPA2] -ZAM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

- 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
- デュアルトップ型ロボット
- IAスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメント型	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:□m指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	-	1000	-	795
Z軸	500	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-100-10-(ストローク)-B	→P23

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	8.5	7.5	6.5	5.5	
	0.4	3.5	2.5	1.5	0.5	
	0.5	0.5	-	-	-	
	0.6	-	-	-	-	
	0.7	-	-	-	-	
	0.8	-	-	-	-	
	0.9	-	-	-	-	
	1.0	-	-	-	-	

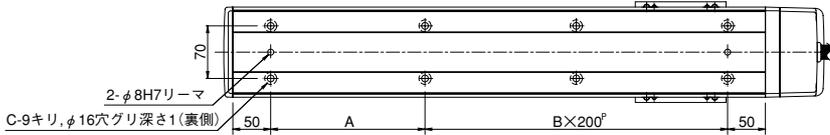
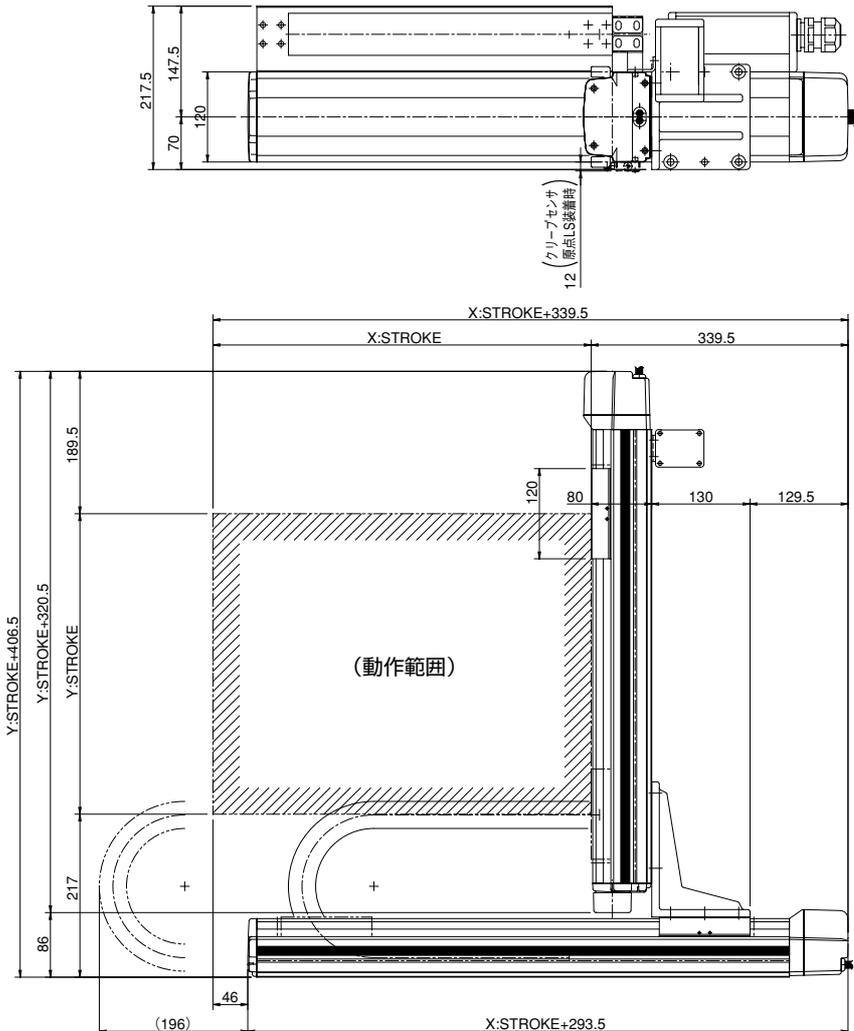
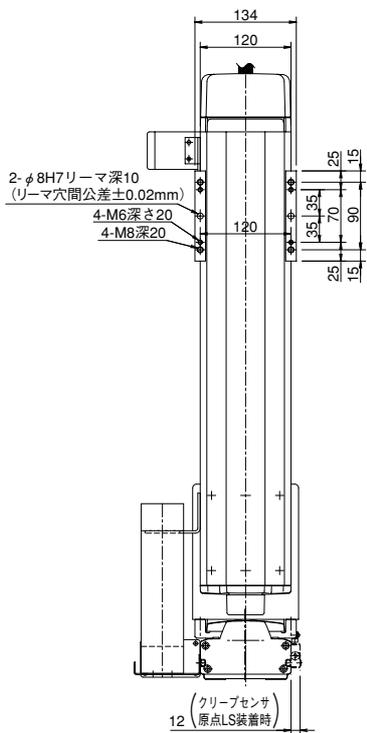
ICSA2 [ICSPA2] -Z1CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

- 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
- IAスカラー ロボット
- 超小型電動 アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料 (ダウンロード)
- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-Z1CM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CM 高精度仕様



型式項目		□	-Z1CM-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線													
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:□m指定	CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ													

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	-	500	-	480	380
Z軸	250	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-100-5-(ストローク)-B	→P23

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	19.0	17.0	14.0	12.0
	0.4	18.5	14.0	11.0	9.0
	0.5	12.5	11.5	9.0	7.0
	0.6	8.5	7.5	6.5	5.0
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-

※上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加速度を変えた場合の数値です。

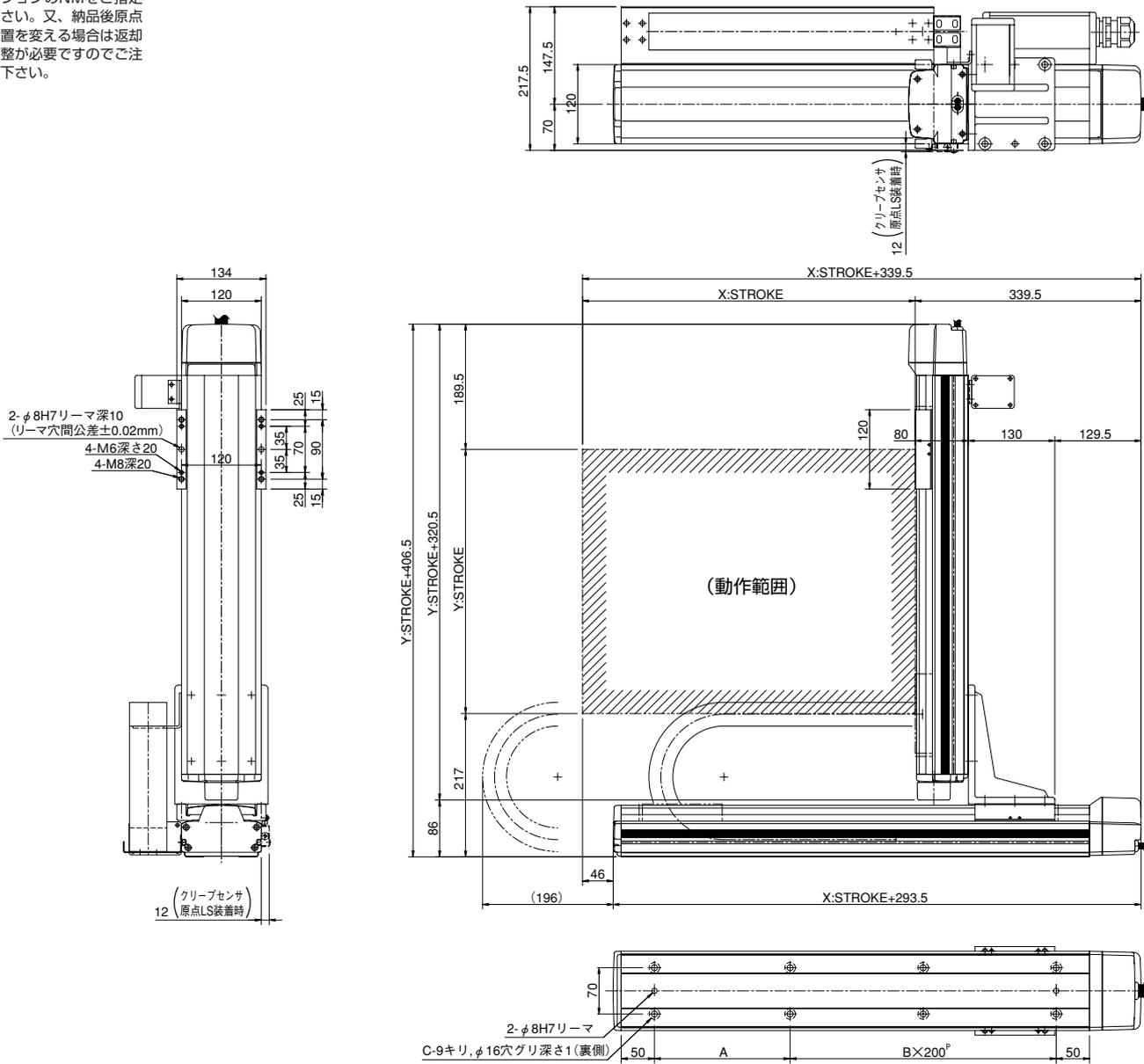
ICSA2 [ICSPA2] -Z1CM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

- 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
- デュアルトップ型
ロボット
- 1Xスカラー
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料
ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-Z2CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z2CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメント型	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	-	1000	-	795
Z軸	500	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(ストローク)-B	→P24

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	16.3	13.0	10.0	8.0
	0.5	11.3	10.3	8.0	6.0
	0.6	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-

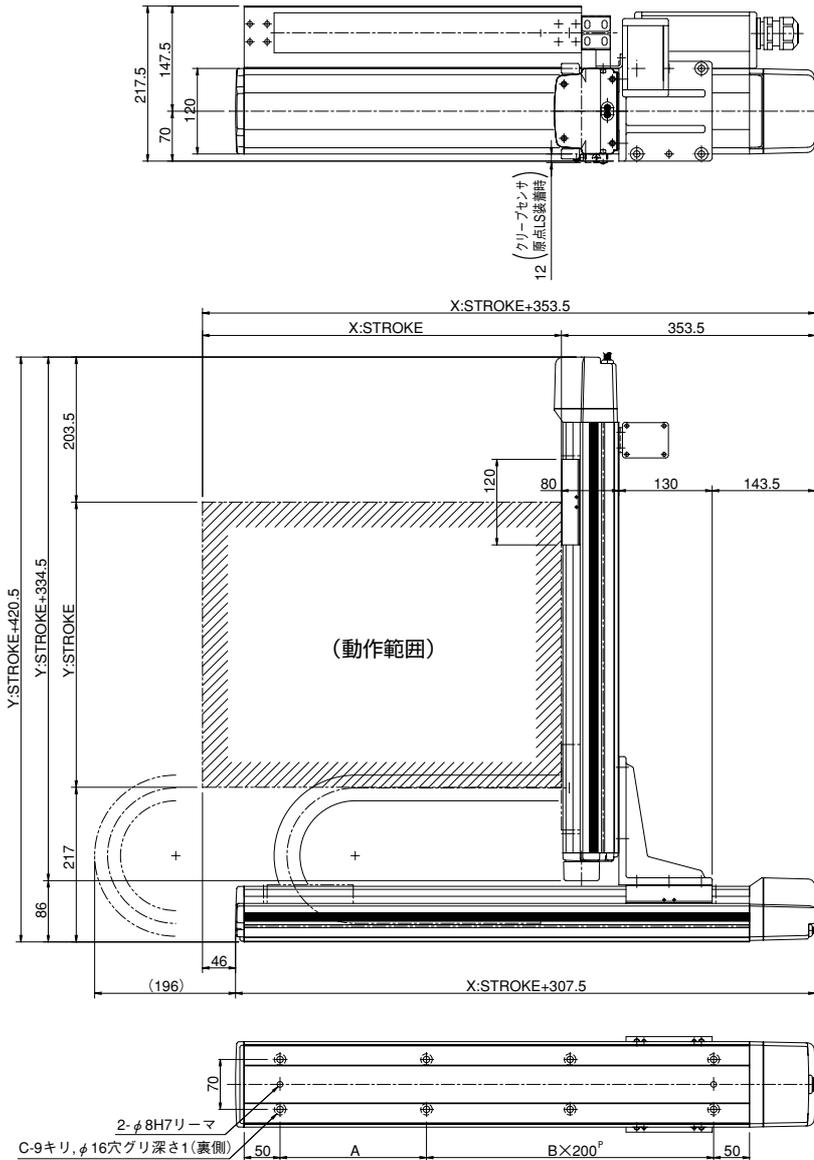
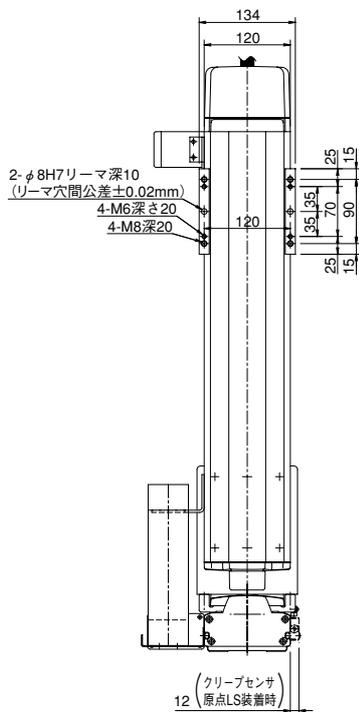
ICSA2 [ICSPA2] -Z2CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

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



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

- 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
- 1Xスカラー
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクト
ローラ
- 技術資料
ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-ZDH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZDH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメント型	80:800mm ↓ 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm ↓ 200 : 2000mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

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

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
- (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(ストローク)-B	→P24

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-

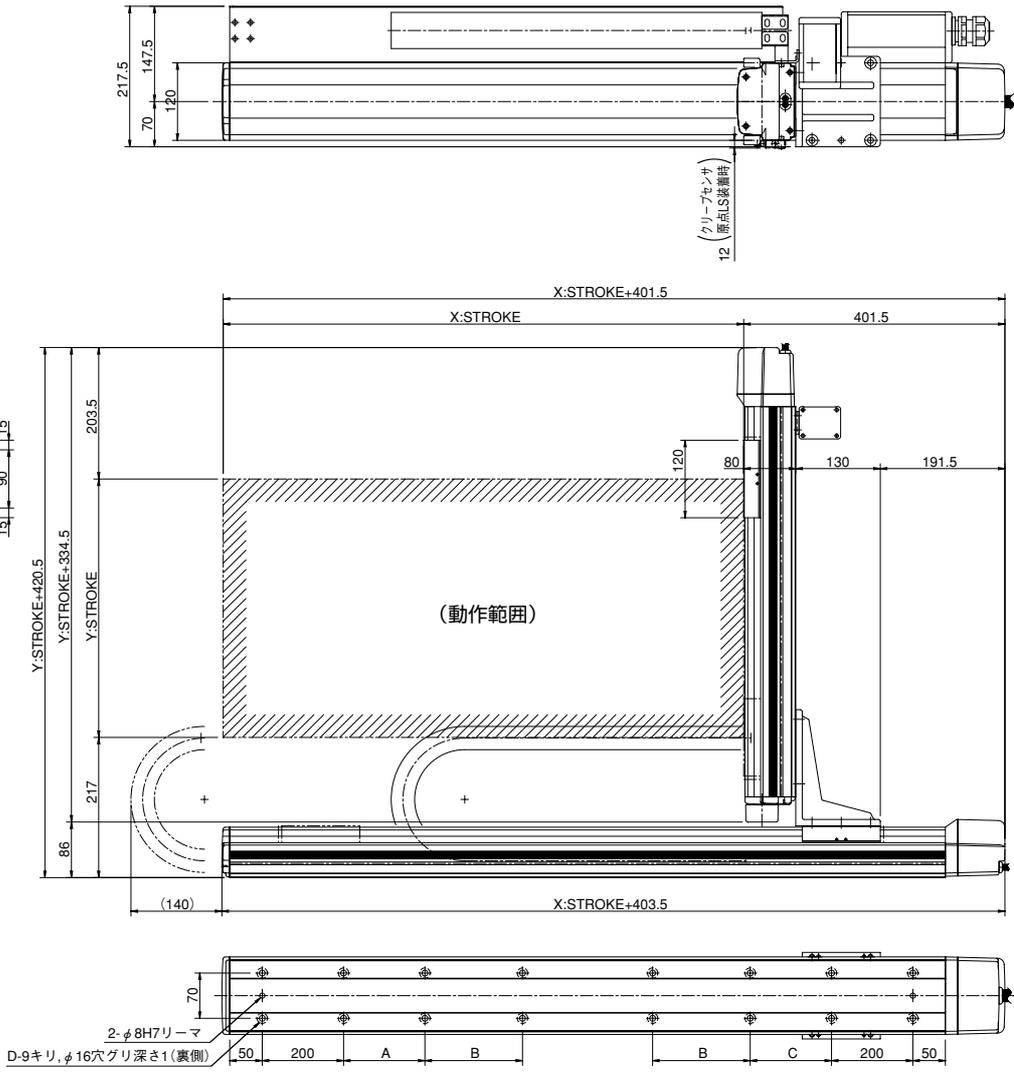
ICSA2 [ICSPA2] -ZDH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

- 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
- 1Xスカラー
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料
ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-ZGH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZGH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート付 I:インクリ付	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~800
X軸	-	1000	
Z軸	500		-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM□-400-20-(ストローク)	→P26
Z軸	ISA[ISPA]-LZM□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0
	0.4	20.0	16.0	12.0	9.0	6.0
	0.5	16.0	12.0	9.0	6.0	3.0
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-	-



ご注意

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

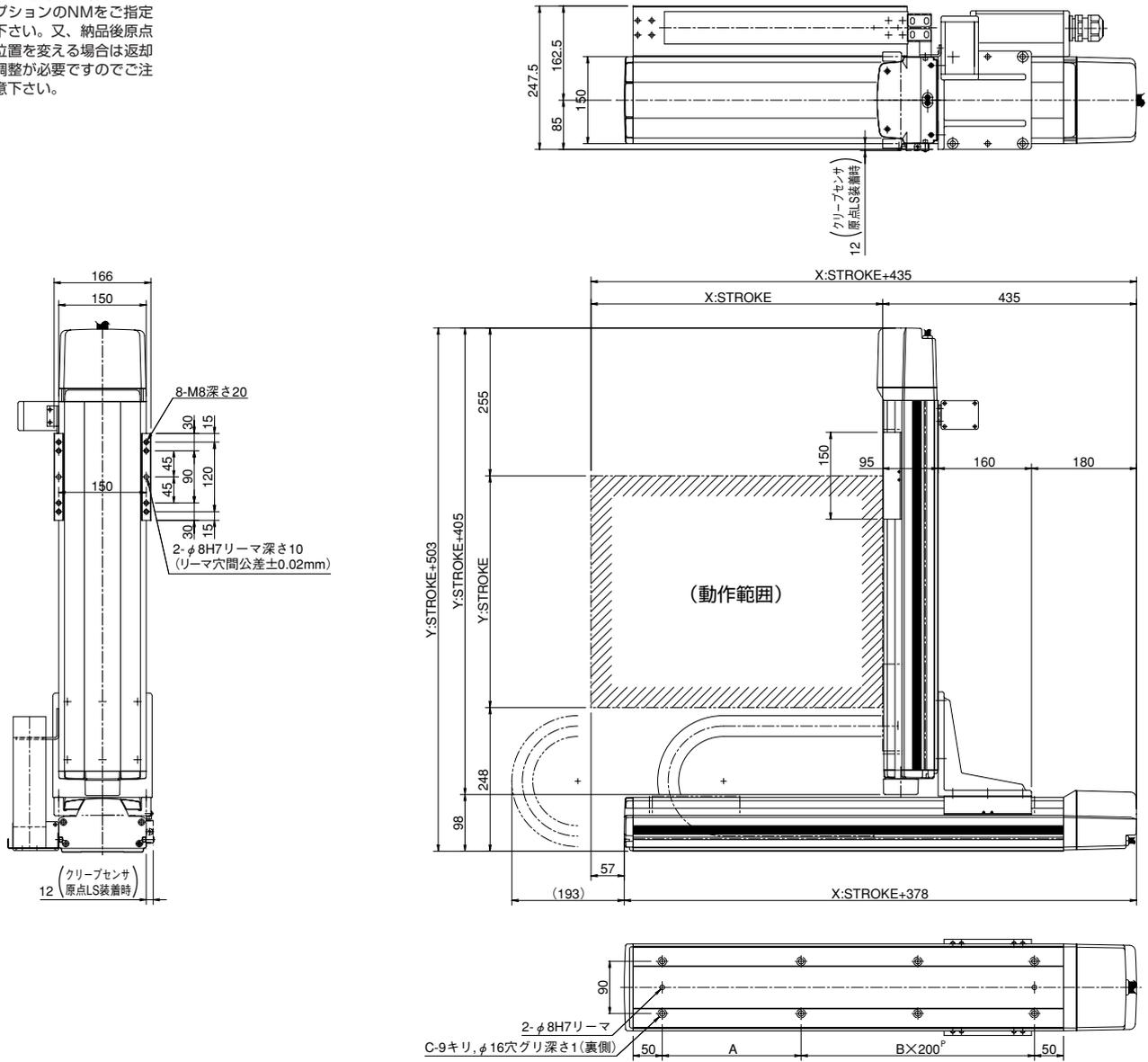
ICSA2 [ICSPA2] -ZGH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	138	238	138	238	138	238	138
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

- 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
- 1Xスカラー
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料
- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-ZHH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZHH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート付 I:インクリメンタル	100:1000mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm ↓ 250 : 2500mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	-	1000	950	830	740	650	590	540	340
Z軸	500	-	-	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM□-400-20-(ストローク)	→P28
Z軸	ISA[ISPA]-LZM□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0
	0.4	-	-	-	-	-
	0.5	-	-	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-	-

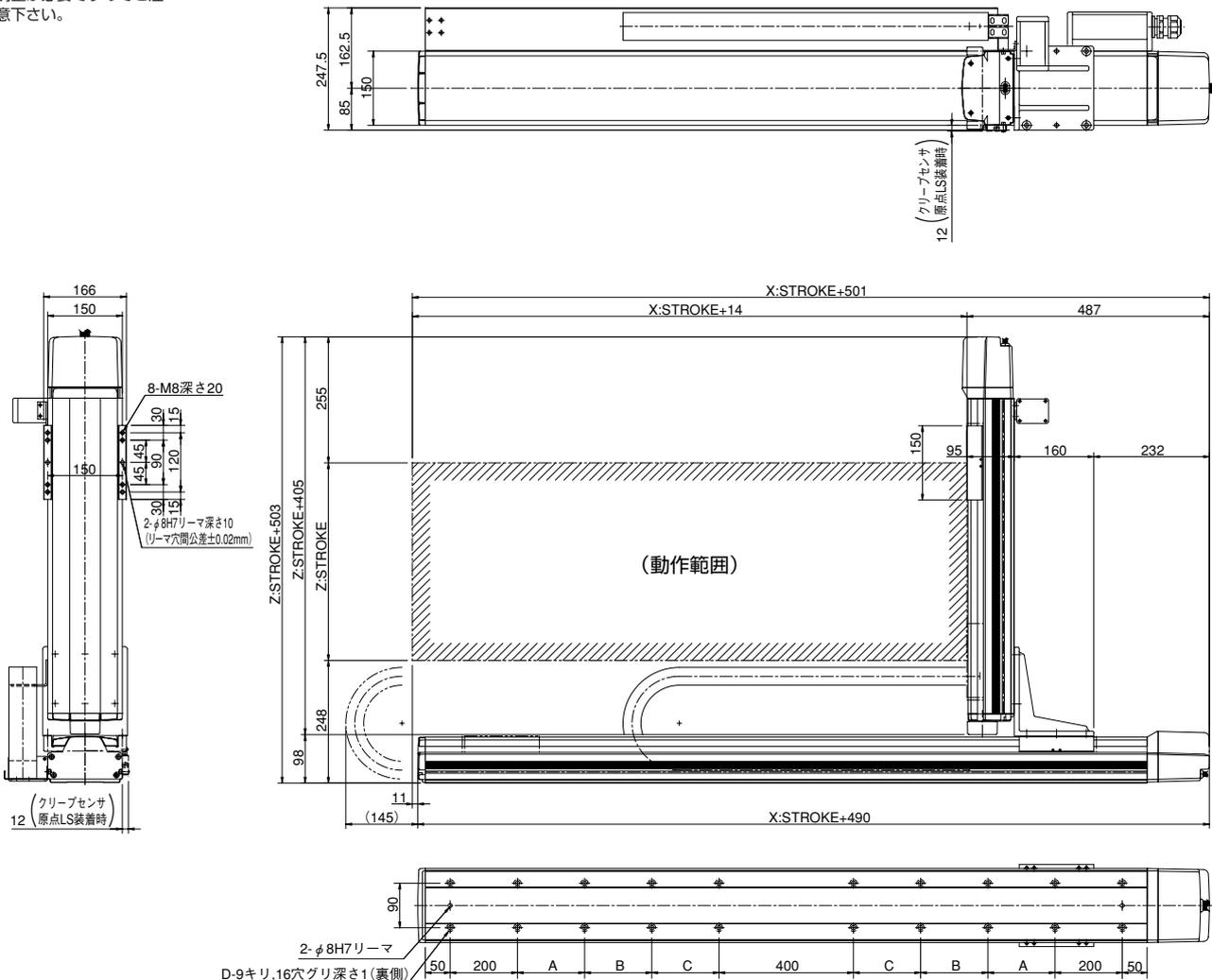
ICSA2 [ICSPA2] -ZHH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

- 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
- デュアルトップ型ロボット
- IXスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YAH 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YAH 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 30:300mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 30:300mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400
Y軸	800	
Z軸	400	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-16 (ストローク)	→P16
Z軸	ISA[ISPA]-SZM□-60-8 (ストローク)-B	→P17

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

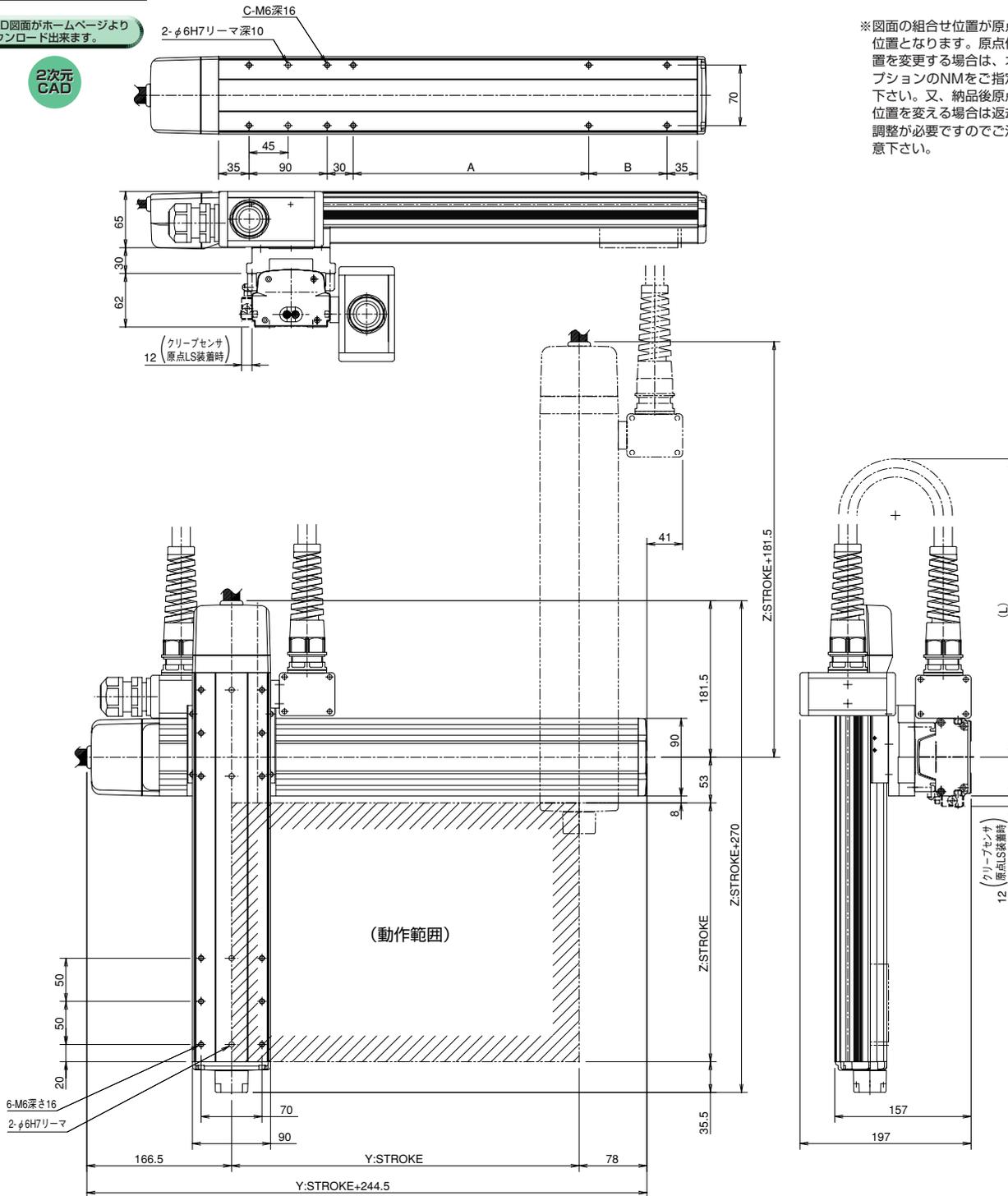
		Z軸ストローク		
		100	200	300
加速度	0.3	3.0	2.3	1.6
	0.4	2.5	1.8	1.1
	0.5	1.0	0.3	-
	0.6	-	-	-
	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-
	0.9	-	-	-
	1.0	-	-	-

ICSA2 [ICSPA2] -YAH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。

		L寸法			
Zst\Yst	100	200	300	400	
100	450	500	550	600	
200	550	600	650	700	
300	650	700	750	800	

		Yストローク			
	100	200	300	400	
A	61	71	171	271	
B	-	90	90	90	
C	8	10	10	10	

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

1-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

1/10トローリ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YAM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ (Z軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YAM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ (Z軸スライダ固定) タイプ

高精度仕様



■型式項目		□	-	YAM	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線													
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート I: インクリメンタル	10: 100mm ↓ 40: 400mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 30: 300mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC自立ケーブル													

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	10: 100mm ↓ 40: 400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm ↓ 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
プレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400
Y軸	400	
Z軸	200	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA [ISPA]-SYM□-60-8 (ストローク)	→P16
Z軸	ISA [ISPA]-SZM□-60-4 (ストローク)-B	→P17

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	11.0	10.3	9.6
	0.4	11.0	10.3	9.6
	0.5	9.0	8.3	7.6
	0.6	6.0	5.3	4.6
	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-
	0.9	-	-	-
	1.0	-	-	-

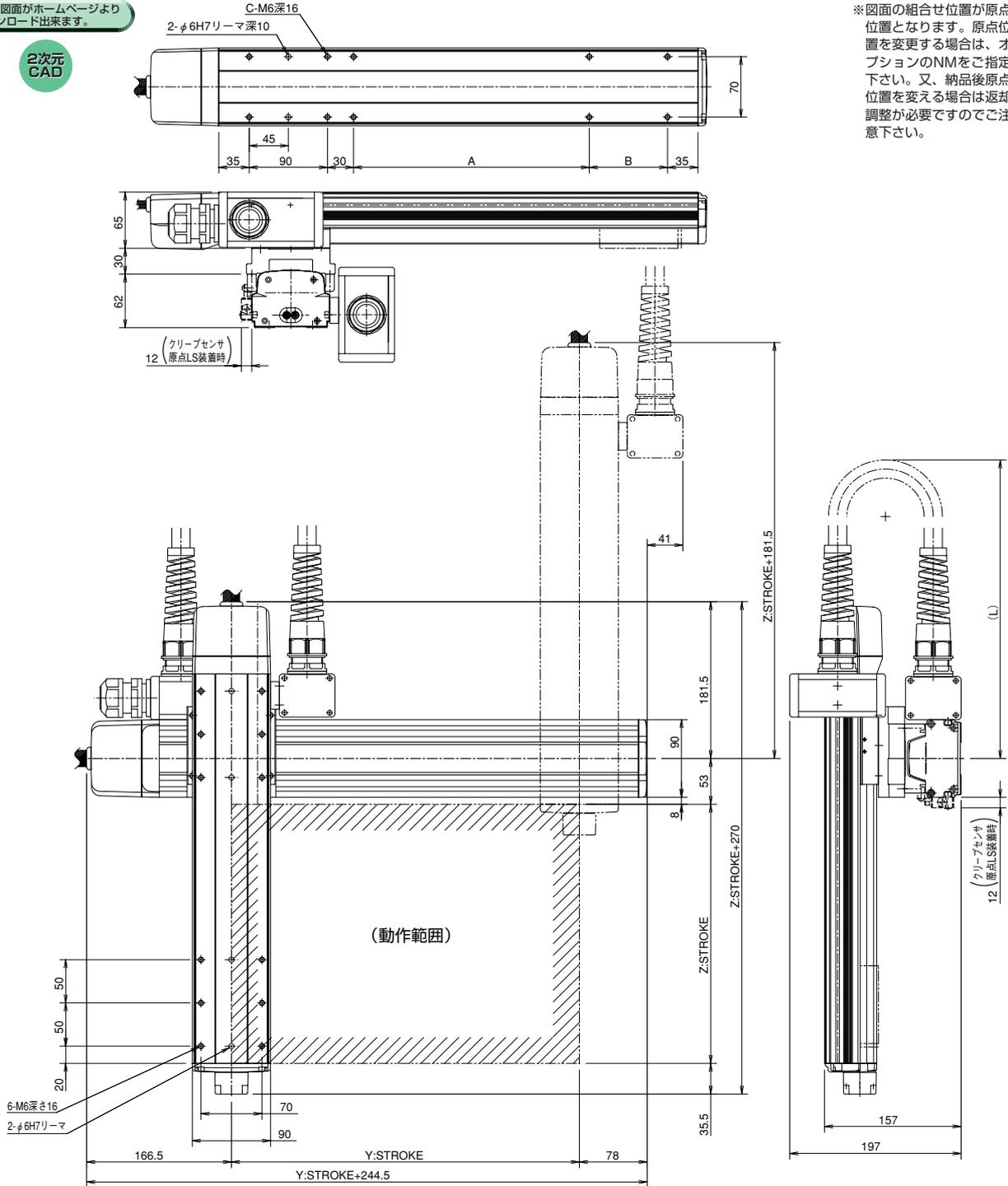
※上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加速
度を変えた場合の数値です。

ICSA2 [ICSPA2] -YAM-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。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。

L寸法				
Zst\Yst	100	200	300	400
100	450	500	550	600
200	550	600	650	700
300	650	700	750	800

Yストローク	100	200	300	400
A	61	71	171	271
B	-	90	90	90
C	8	10	10	10

1-A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

デュアルトップ型
ロボット

1-Aスチウム
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

1-Aトロローリ

技術資料群

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YCH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YCH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700
Y軸	-	1000	
Z軸	500		-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(ストローク)-B	→P24

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9
	0.4	9.2	8.2	7.2	6.2
	0.5	7.9	6.9	5.9	4.9
	0.6	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-



ご注意

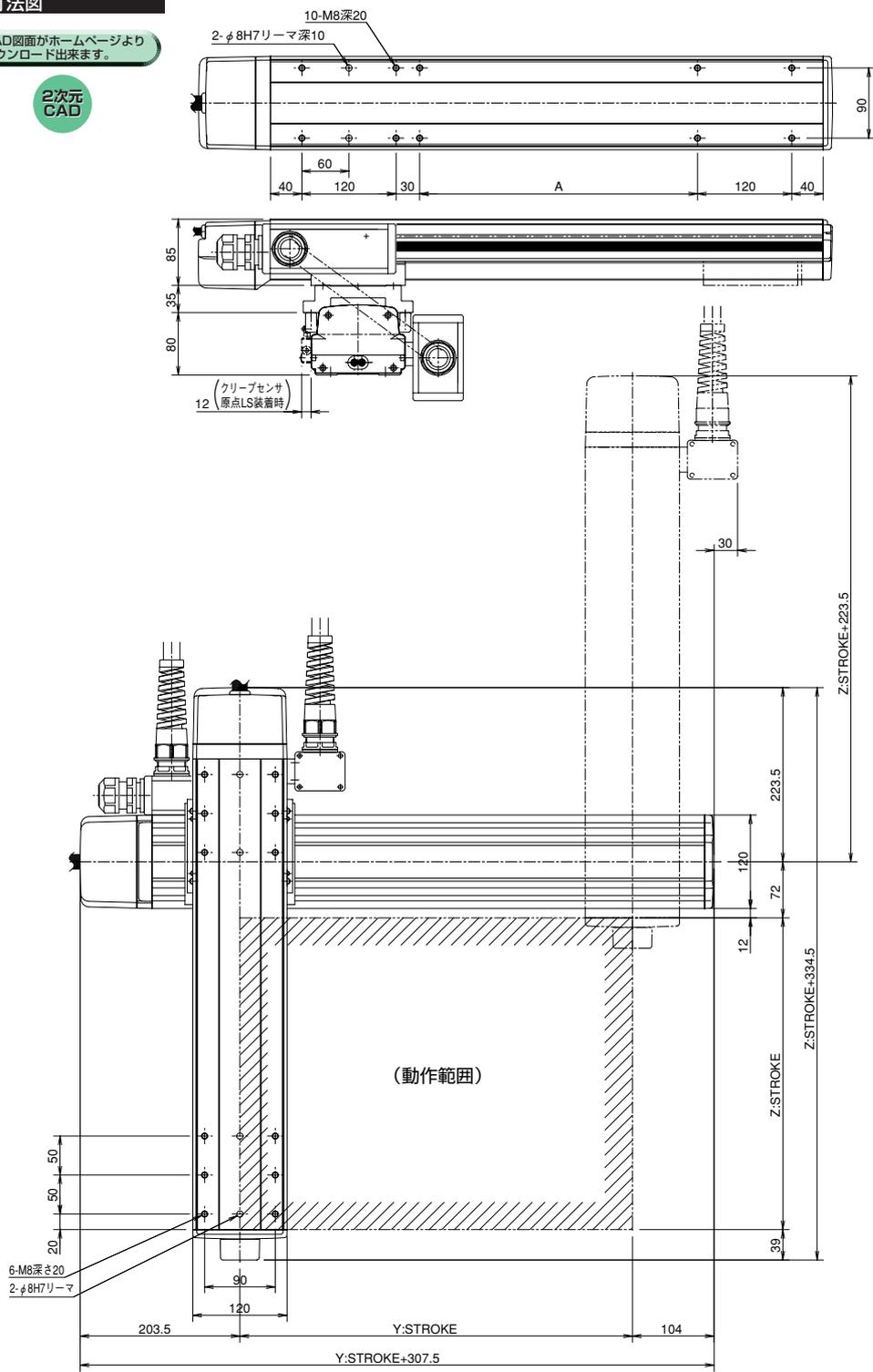
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -YCH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原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。

		L寸法					
Zst\Yst	200	300	400	500	600	700	
100	500	550	600	650	700	750	
200	600	650	700	750	800	850	
300	700	750	800	850	900	950	
400	800	850	900	950	1000	1050	
Yストローク	200	300	400	500	600	700	
A	54	154	254	354	454	554	

- 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
- 1Xスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- リニアモータ
- 技術資料
- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSA2-YCM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YCM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク-オプション	2軸目ストローク-オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート付 I:インクリマル付	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700
Y軸	-	500	-	480
Z軸	250	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

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

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA[ISPA]-MZM□-100-5-(ストローク)-B	→P23

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.4	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.5	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.6	8.9	7.9	6.9	5.9	
	0.7	-	-	-	-	
	0.8	-	-	-	-	
	0.9	-	-	-	-	
	1.0	-	-	-	-	

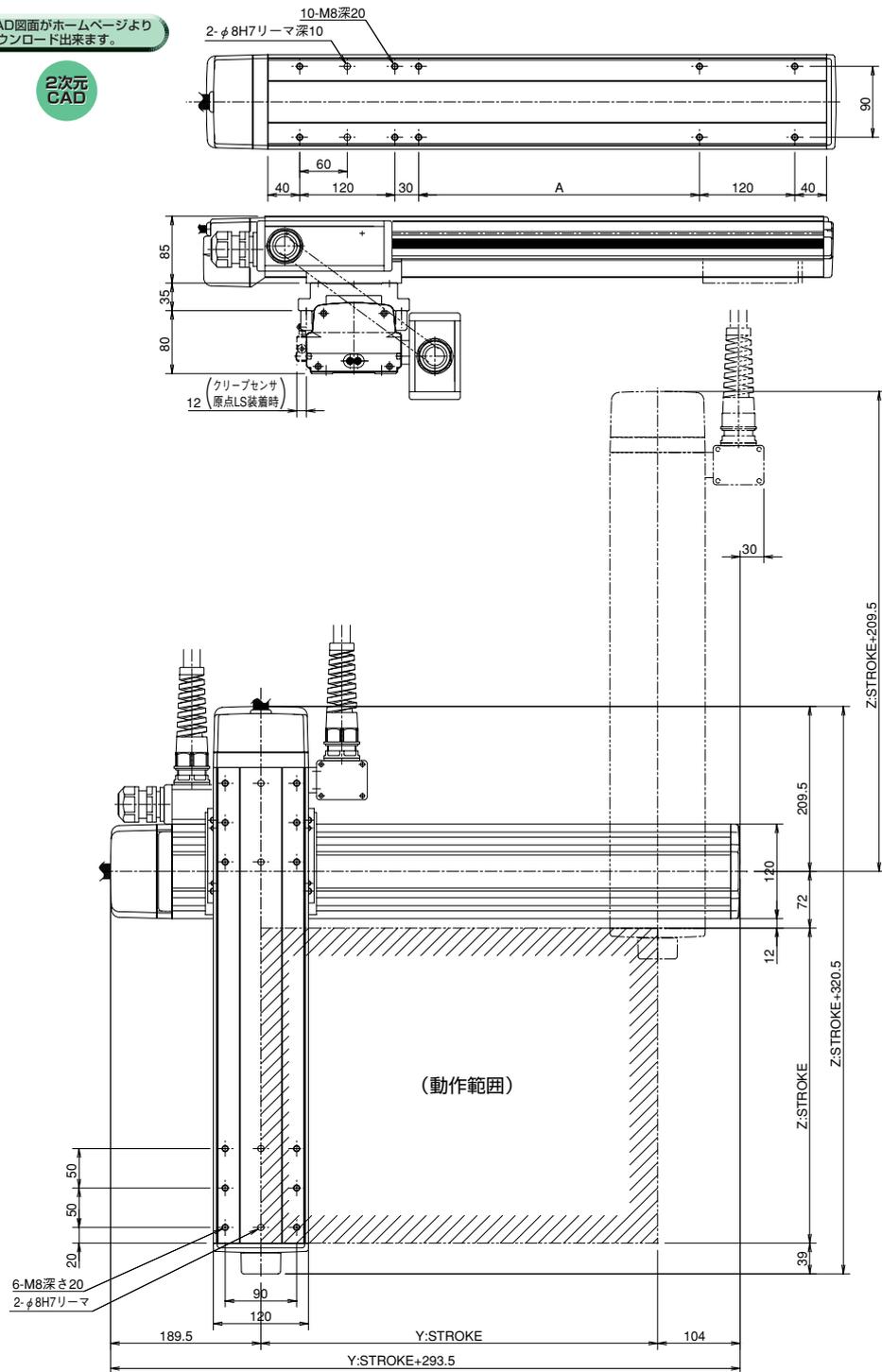
※上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加速度を変えた場合の数値です。

ICSA2 [ICSPA2] -YCM-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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。

		L寸法					
Zst\Yst		200	300	400	500	600	700
100		500	550	600	650	700	750
200		600	650	700	750	800	850
300		700	750	800	850	900	950
400		800	850	900	950	1000	1050
Yストローク		200	300	400	500	600	700
A		54	154	254	354	454	554

1-A 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-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

1D1Aロボット
リニア

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YGH 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YGH 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様



シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート付 I: インクリメンタル付	20: 200mm ↓ 70: 700mm (100mm毎)	10: 100mm ↓ 50: 500mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700
Y軸	-	1000	
Z軸	500		-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32
Z軸	ISA[ISPA]-LZM□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	27.0	25.5	23.9	22.3	20.7
	0.4	20.1	18.6	17.0	15.4	13.8
	0.5	15.6	14.1	12.5	10.9	9.3
	0.6	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	



ご注意

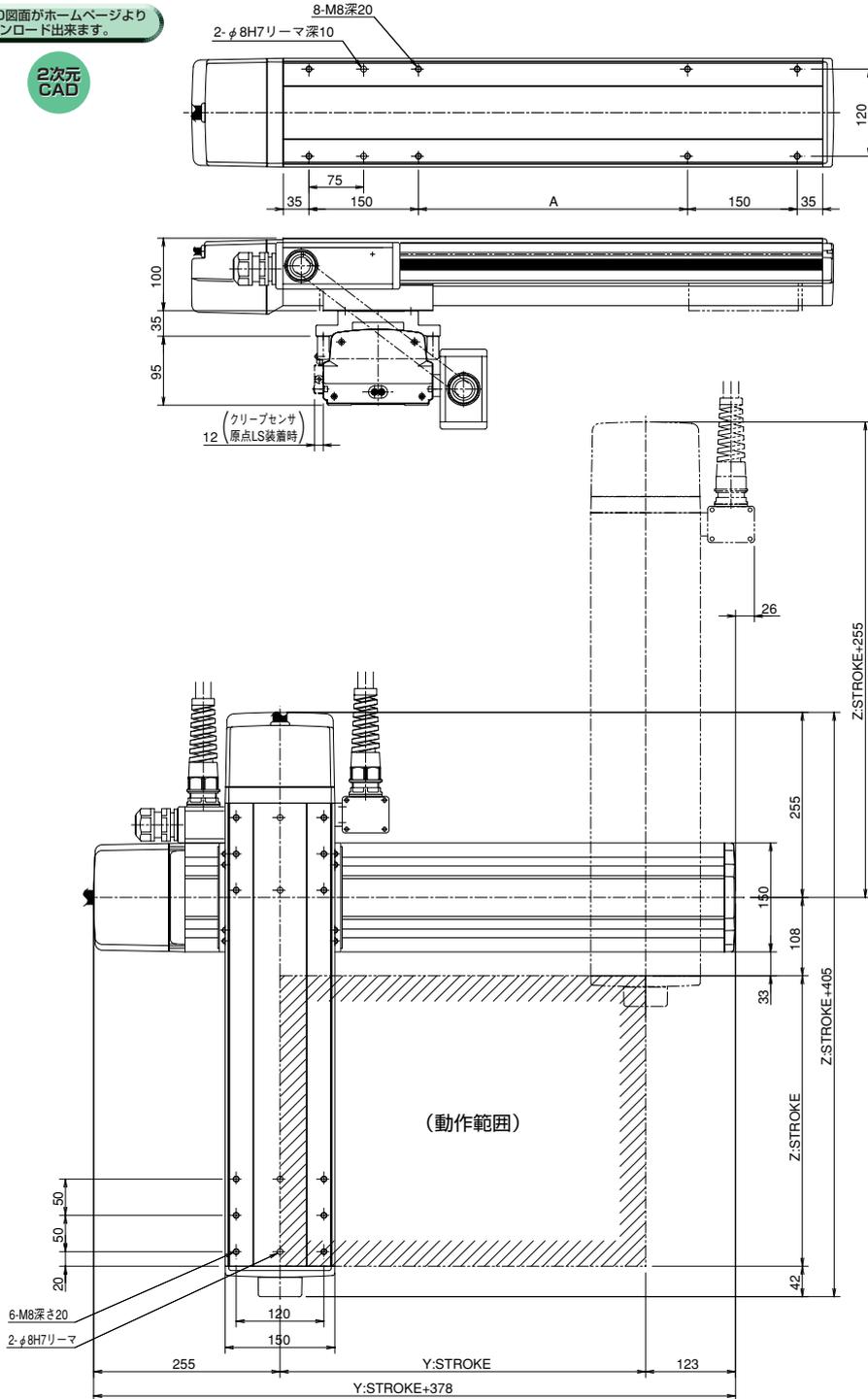
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -YGH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD



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

		L寸法					
Zst\Yst	200	300	400	500	600	700	
100	500	550	600	650	700	750	
200	600	650	700	750	800	850	
300	700	750	800	850	900	950	
400	800	850	900	950	1000	1050	
500	900	950	1000	1050	1100	1150	

Yストローク	200	300	400	500	600	700
A	68	168	268	368	468	568

1-A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

デュアルトップ型
ロボット

1-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

1/20トローリ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-G1JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

ICSPA2-G1JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ 高精度仕様



■型式項目		□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線									
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート付 I:インクリメント付	100:1000mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 ↓ 50:500mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ									

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm ↓ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	-	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

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

テールツップ型
ロボット

1Xスライダ
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

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA[ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

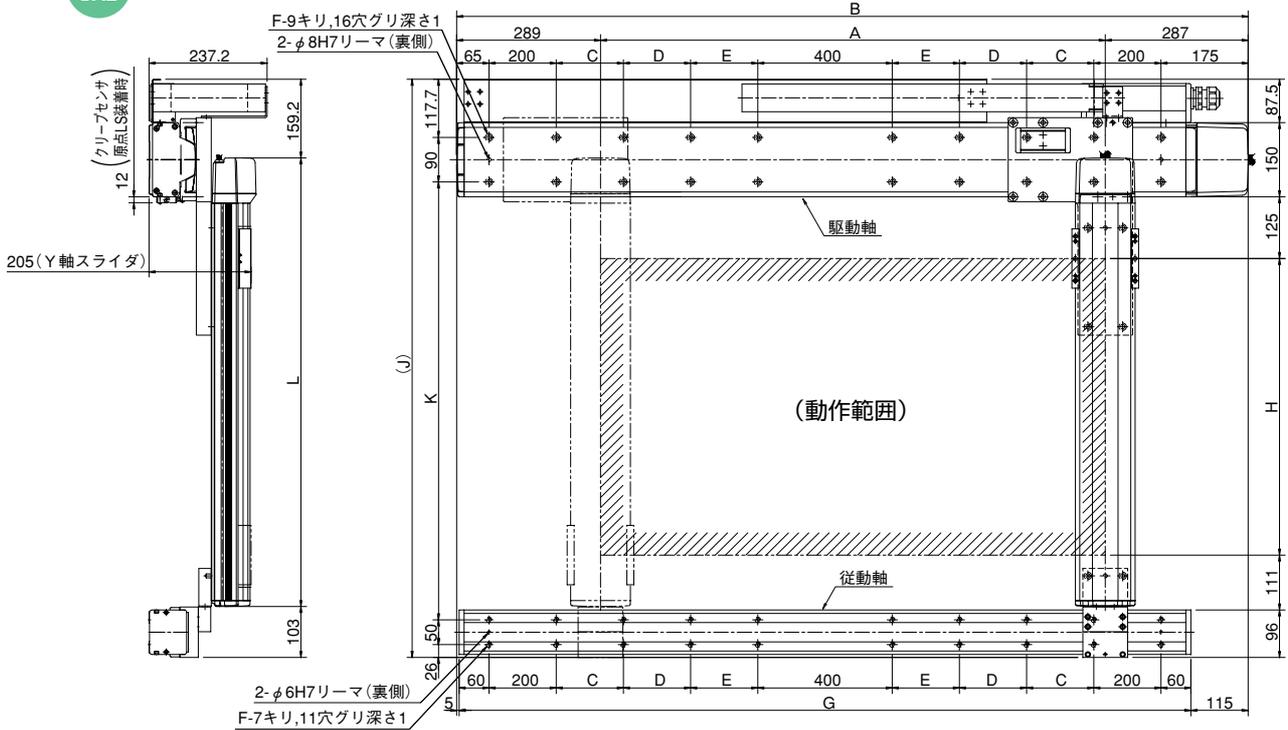
		Y軸ストローク		
		500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	40.0
	0.4	-	-	-
	0.5	-	-	-
	0.6	-	-	-
	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-
	0.9	-	-	-
	1.0	-	-	-

ICSA2 [ICSPA2] -G1 JH-CT (ケーブルベア仕様)

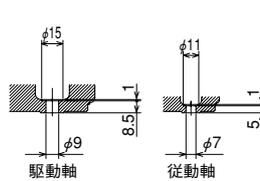
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

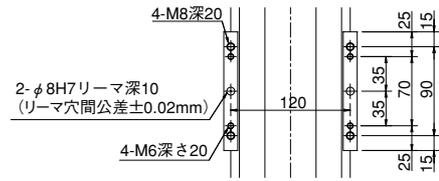
2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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下さい。



X軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

Y軸ストローク	500	600	700
H	500	600	700
J	1069.7	1169.7	1269.7
K	786	886	986
L	807.5	907.5	1007.5

※組合せ出荷時、架台が必要です(別途)。

X軸寸法

X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

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

1-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

ロボット用
クリーンルーム

技術資料

技術資料

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-G2JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

ICSPA2-G2JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	-	標準仕様	ICSA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	-	標準仕様	ICSA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80:800mm 120:1200mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリープセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

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以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	800~1200	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	-	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	-	-	-	-	-	-	-	-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA[ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20

※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。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

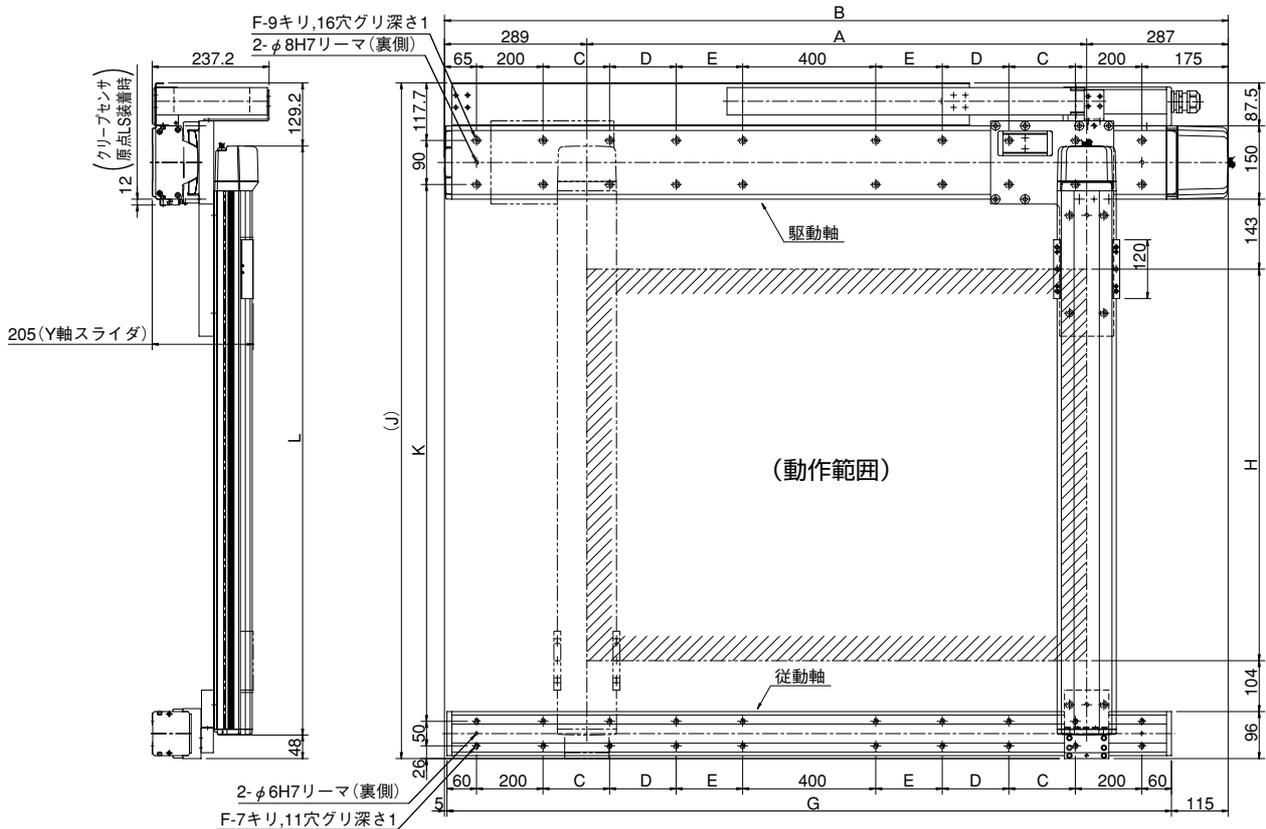
加速度	Y軸ストローク					
	800	900	1000	1100	1200	
0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
0.4	-	-	-	-	-	-
0.5	-	-	-	-	-	-
0.6	-	-	-	-	-	-
0.7	-	-	-	-	-	-
0.8	-	-	-	-	-	-
0.9	-	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	-

ICSA2 [ICSPA2] -G2JH-CT (ケーブルベア仕様)

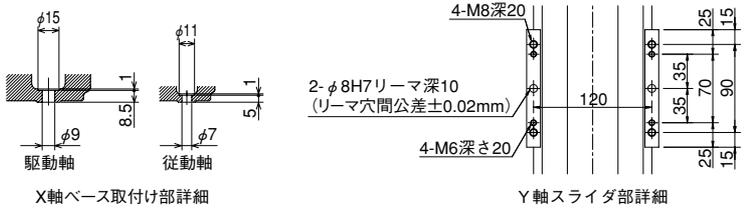
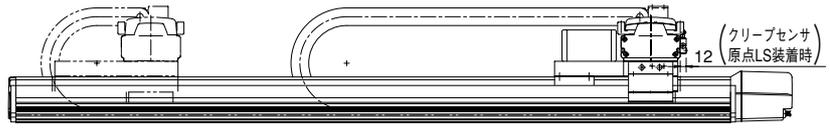
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、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。



Y軸寸法

Y軸ストローク	800	900	1000	1100	1200
H	800	900	1000	1100	1200
J	1380.7	1480.7	1580.7	1680.7	1780.7
K	1097	1197	1297	1397	1497
L	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5

※組合せ出荷時、架台が必要です (別途)。

X軸寸法

X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625	625
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

- 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
- デュアルトラック型ロボット
- 1Xスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローリ
- 技術資料

- IK2
- IK3
- ICSA2 ICSPA2
- ICSA3 ICSPA3
- ICSA4 ICSPA4
- ICSPA6

ICSPA2-B1N□H

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XY(Y軸ベース固定) X軸高速タイプ



■型式項目	ICSPA2	—	B1N□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	選別コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル線						
ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	50:500mm 220:2200mm (50mm毎)	選別 オプション表 (50mm毎)	20:200mm 70:700mm (50mm毎)	選別 オプション表 (50mm毎)	T2:SCON	3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルペア						
							SSEL XSEL-P/Q	□L:長さ指定							

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

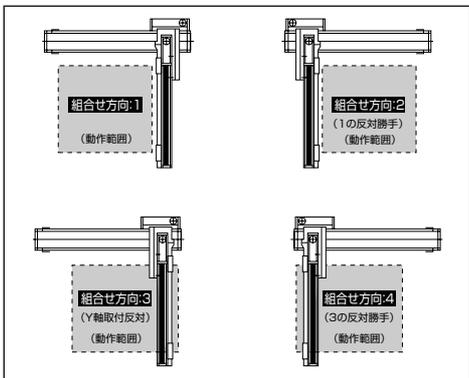
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm └ 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル線種	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P47
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1 が NT2 が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (NT1 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6
	0.4	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.5	7.7	6.8	5.9	4.9	4.0	3.1
	0.6	3.2	2.3	1.4	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-
	1.0	-	-	-	-	-	-

オプション

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベース一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	-	-	-	2400			
Y軸	1200						-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

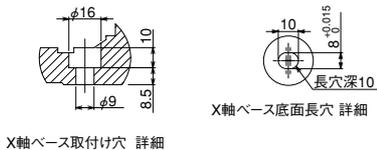
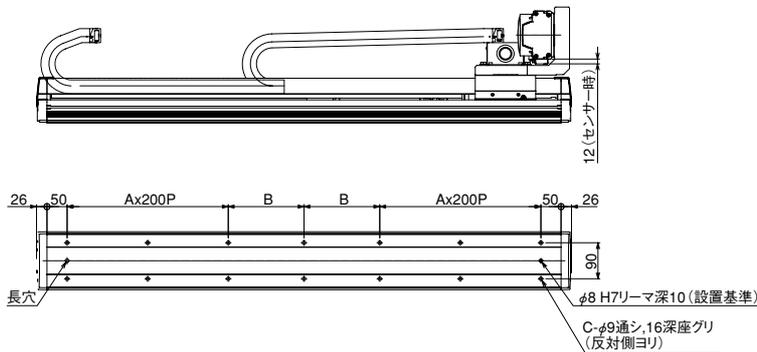
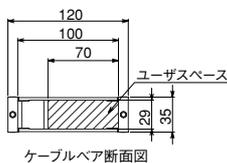
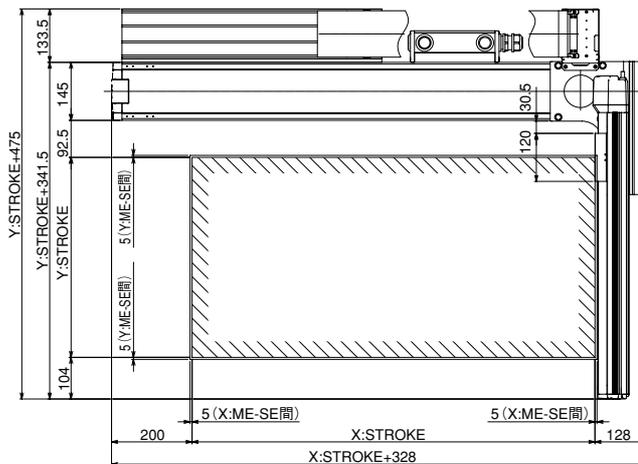
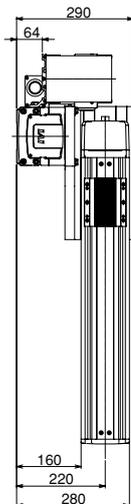
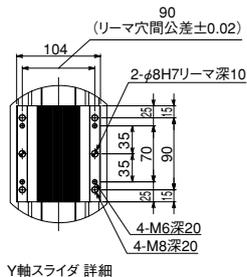
ICSPA2-B1N□H

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

2次元
CAD



Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

- 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
- デュアルトップ型
ロボット
- IAスチラ
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクト
ローラ
- 技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

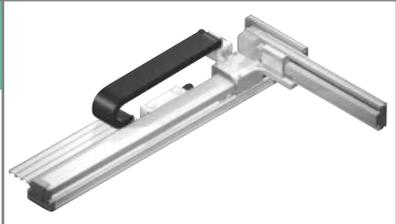
ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B1N□M 直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ

XYB(Y軸ベース固定) X軸中速タイプ



■型式項目	ICSPA2	-	B1N□M	-	□	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	選別コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル線								
ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	50:500mm 220:2200mm (50mm毎)	選別 オプション表 (50mm毎)	20:200mm 70:700mm (50mm毎)	選別 オプション表 (50mm毎)	T2:SCON	3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルペア								
							SSEL	5L:5m									
							XSEL-P/Q	□L:長さ指定									

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

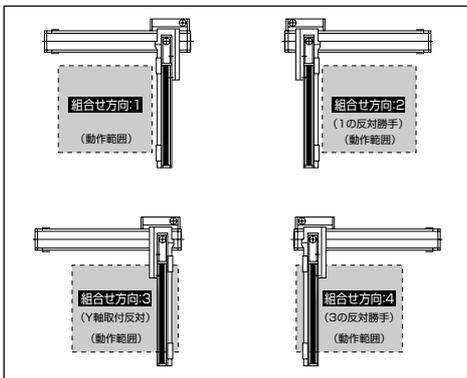
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①~④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	50 : 500mm 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル線種	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

XY組合せ方向



オプション

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベース一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	-	-	-	1300			-
Y軸	1200						-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P47
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペアが装着されますが、直交ロボットに組み合わせる場合は別のケーブルペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (NT1またはNT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	-	-	-



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

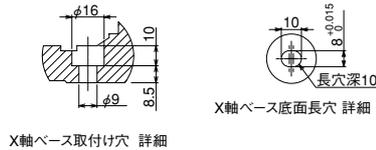
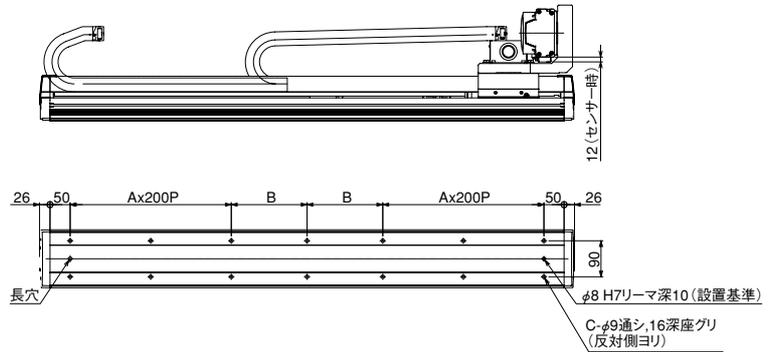
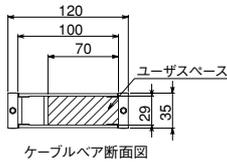
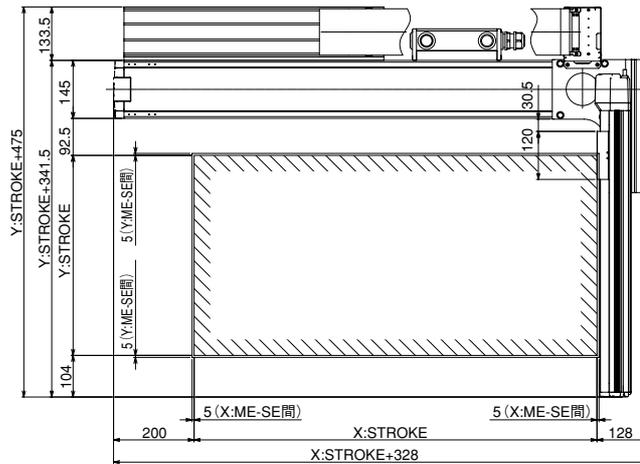
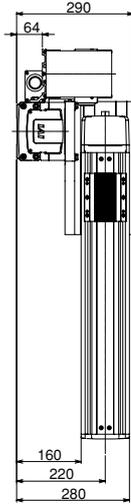
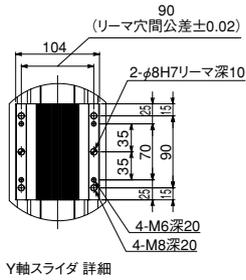
ICSPA2-B1N□M

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

2次元
CAD



Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

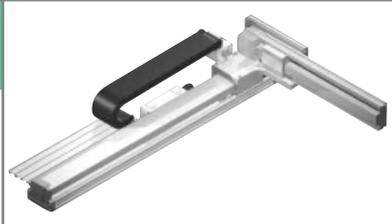
Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

- 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
- デュアルトップ型
ロボット
- IAスチラ
ロボット
- 超小型電動
アクチュエータ
- コンパクト
ローラ
- 技術資料
ダウンロード

- IK2
- IK3
- ICSA2
ICSPA2
- ICSA3
ICSPA3
- ICSA4
ICSPA4
- ICSPA6

ICSPA2-B2N□H

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸ロングストローク高速タイプ



■型式項目	ICSPA2	—	B2N□H	—	□	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選別コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線										
ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	225:2250mm 300:3000mm (50mm毎)	選別 オプション表 20:200mm 70:700mm (50mm毎)	選別 オプション表	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア									

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

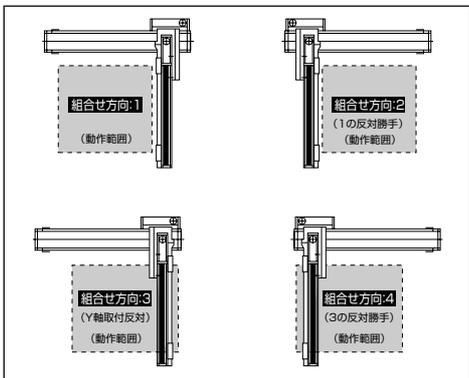
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①~④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-40(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P49
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

	Y軸ストローク	Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6
	0.4	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.5	7.7	6.8	5.9	4.9	4.0	3.1
	0.6	3.2	2.3	1.4	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-
	0.9	-	-	-	-	-	-
1.0	-	-	-	-	-	-	

オプション

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベース一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	2400
Y軸	1200						-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3)定格加速度は0.3Gです。Y軸は最大1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

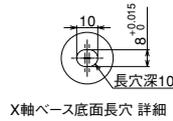
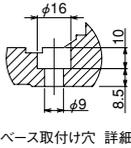
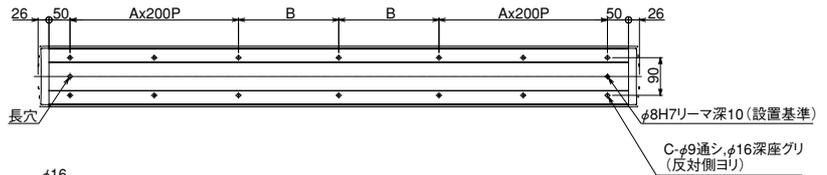
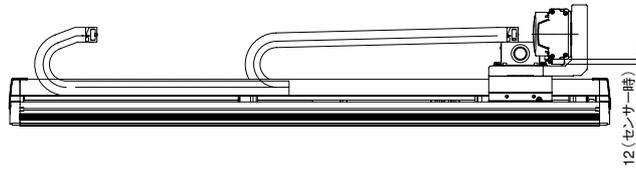
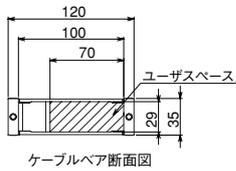
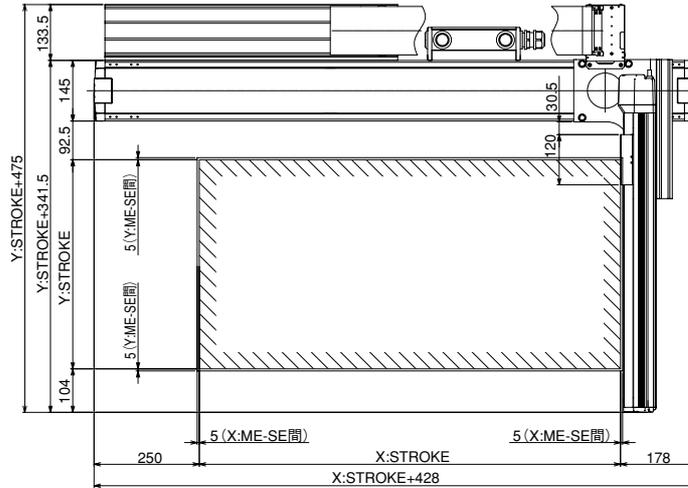
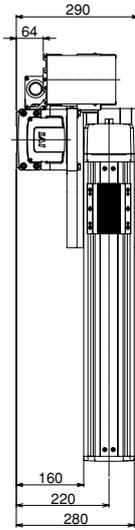
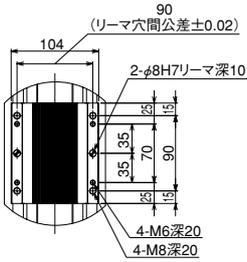
ICSPA2-B2N□H

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

IAスクラ
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

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

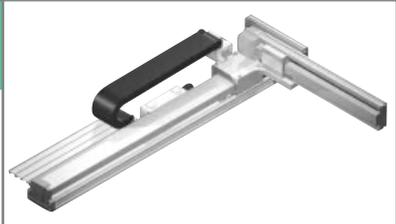
ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□M 直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ

XYB(Y軸ベース固定) X軸ロングストローク中速タイプ



■型式項目	ICSPA2	-	B2N□M	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選別コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル線								
ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	225:2250mm 300:3000mm (50mm毎)	選別 オプション表 20:200mm 70:700mm (50mm毎)	選別 オプション表	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア							

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

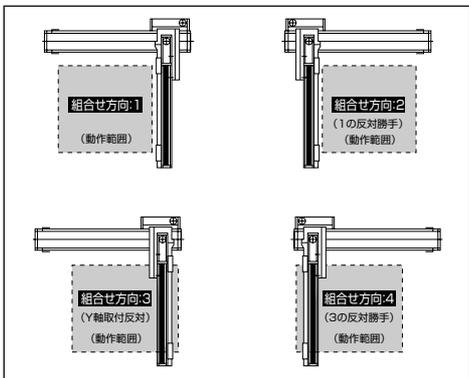
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※上記型式の①~④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

XY組合せ方向



オプション

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベース一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	1300
Y軸	1200						-

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3)定格加速度は0.3Gです。Y軸は1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P49
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2: 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	-	-	-

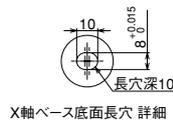
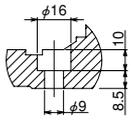
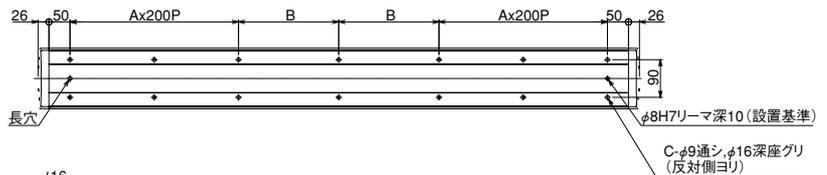
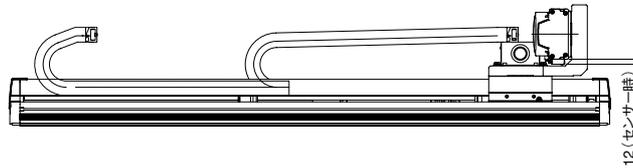
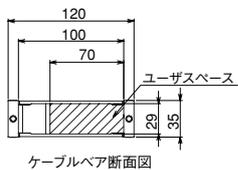
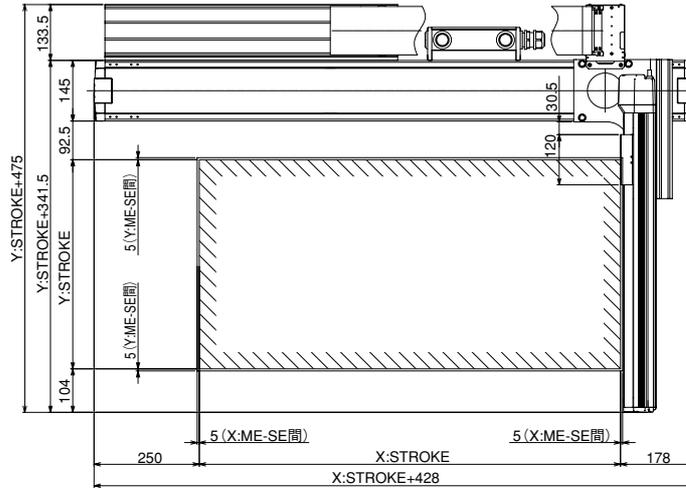
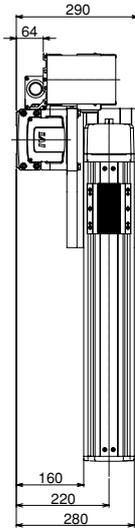
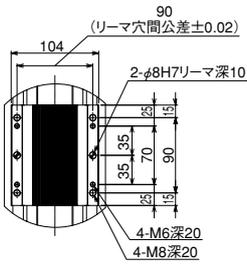
ICSPA2-B2N□M

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

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

1-A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-Xスカラー
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

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

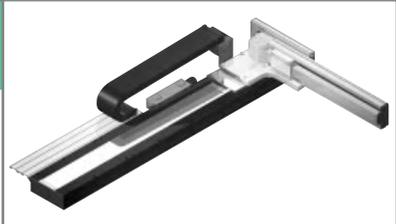
ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B1L□H 直交ロボット 大型リニア+ISA2軸組合せ

XYB(Y軸ベース固定) X軸シングルスライダタイプ



■型式項目	ICSPA2	—	B1L□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	X軸ストロークオプション	—	Y軸ストロークオプション	—	選別コントローラ	—	ケーブル長	—	Y軸ケーブル配線	—
ICSPA2高精度2軸仕様	—	下記型式内容表参照	—	I-インクリメンタル 仕様	—	105:1050mm オプション表	—	20:200mm オプション表	—	T2:SCON	—	3L:3m	—	5L:5m	—
						415:4155mm (135mm毎)		40:400mm (50mm毎)		SSEL	—	□L:長さ指定		CT:ケーブルベア	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
インクリ	1	ICSPA2-B1L1H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1L2H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1L3H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1L4H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

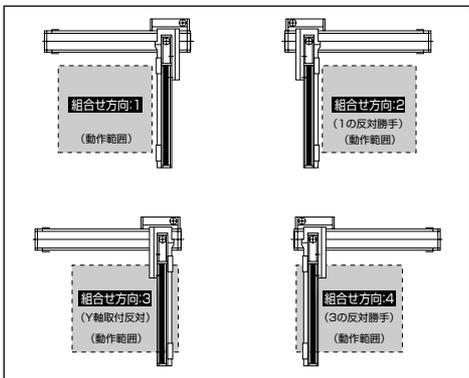
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	105 : 1050mm ┆ 415 : 4155mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ┆ 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



オプション

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	Y軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定

共通仕様

駆動方式	X軸：リニアサーボモータ Y軸：ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸：±0.005mm Y軸：±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸：リニアガイド Y軸：ベア一体型ガイド
ベース	X軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y軸：材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	1050~4155
X軸	—	—	—	2500
Y軸	1200			—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	LSA-W21SS-I-400-(ストローク)-T2-L-①	→P135
Y軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①にはNT1かNT2が入ります。

NT1：直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2：直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
加速度	X軸1.0G	21.2	20.0	20.0	17.4	15.2
	Y軸0.3G					



(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3) 定格加速度はX軸が1G、Y軸が0.3Gです。Y軸は1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。(加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

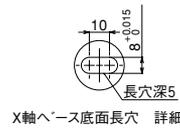
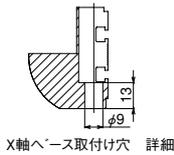
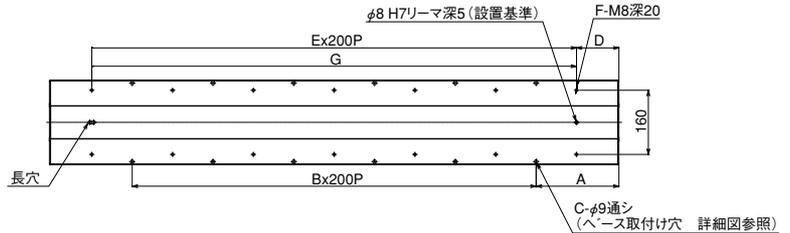
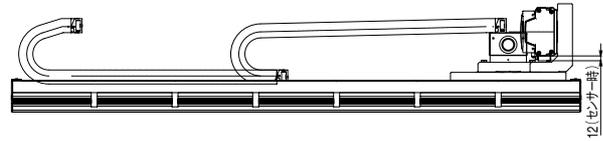
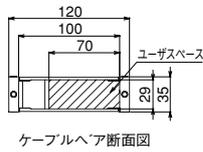
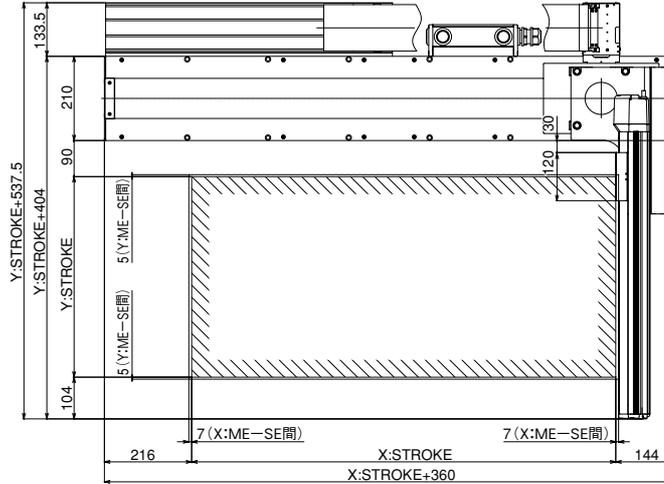
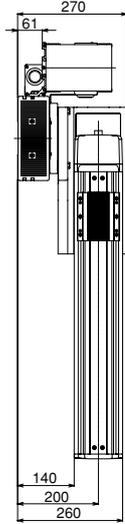
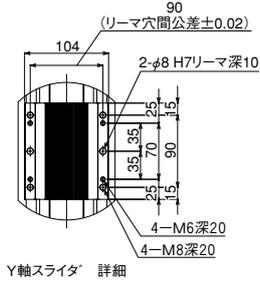
ICSPA2-B1L□H

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



Xストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xストローク	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400