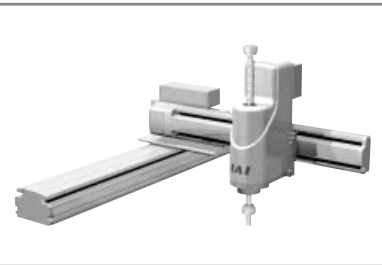


# ICSA4-BB □ HZRS 直交ロボット X-Y-Z-回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

# ICSPA4-BB □ HZRS 直交ロボット X-Y-Z-回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

## 高精度仕様



■型式項目 □ - BB □ HZRS - □ - □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ - □ □ □ □ □

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	3軸目ストロークオプション	4軸目回転オプション	高コントローラ	ケーブル長	ケーブル径	Z軸ケーブル径	Z軸ケーブル
ICSA4標準4軸仕様	下記型式内容表	A:アブリュート	20:200mm 下記	10:100mm 下記	15:150mm 下記	36:360度 下記	T2:XS/P-Q	3L:3m	5L:5m	5L:5m	下記型式内記号説明参照
ICSPA4高精度4軸仕様	参照	世	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	オプション	世	世	世	下記型式内記号説明参照
I:インクリメント	80:800mm (100mm増)	参照	40:400mm (100mm増)	参照	参照	参照	参照	世	世	世	下記型式内記号説明参照

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※[ ]内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB1HZRS-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	2	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB2HZRS-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	3	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB3HZRS-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	4	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB4HZRS-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
インクリ	1	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB1HZRS-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	2	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB2HZRS-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	3	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB3HZRS-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	4	H	ICSA4 [ICSPA4]-BB4HZRS-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。(別売り)  
アブリュートリセット調整治具 (型式:JG-ZRS)

### 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	Z軸ストローク (注1)	15 : 150mm
④	R軸動作範囲	36 : 360度
⑤	適応コントローラ	T2 : XSEL-P/Q
⑥	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑦	Y軸ケーブル配線	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
⑧	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア 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

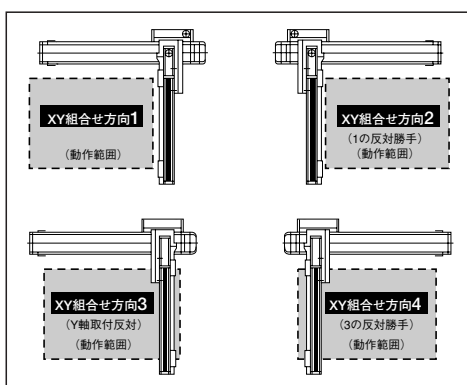
※上記は左記型式内の①～⑧の内容を表しています。

### 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下さい。  
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  
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリアセンサ	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

### XY組合せ方向



### 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	ベアスーベ型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	100W/16mm
回転軸モータ出力	100W
回転軸許容慣性モーメント(注3)	0.015kg · m <sup>2</sup>
回転軸許容トルク	1.9N · m

### 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
Z軸/回転軸	ZR-S-□-100-16-150-T2-*B-L	→P67

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)が(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) 使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (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。
- (注5) 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。また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用下さい。

# ICSA4 [ICSPA4] -BB□HZRS

**可搬質量 (kg) (注4)**

**■BB□HZRS**

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	150	定格1.0kg (加減速0.3G時) 最大3.0kg (加減速0.1G時)			

**ストローク別最高速度(mm/s) (注5)**

**■BB□HZRS**

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	1000						795
Y軸	800		-	-	-	-	-	

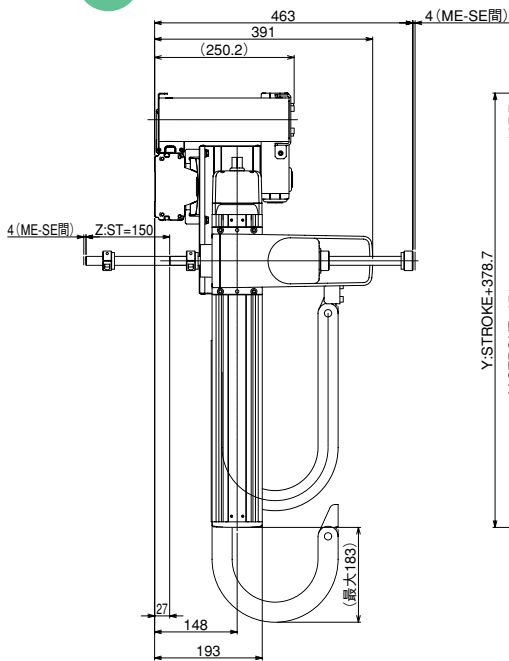
ストローク 150mm	
Z軸	1005mm/s
ストローク ±360度	
回転軸	2200度/s

**寸法図**

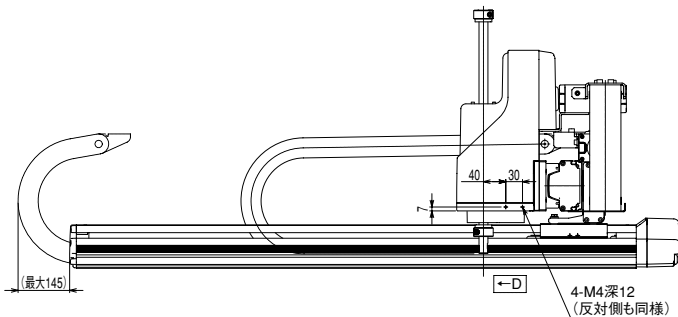
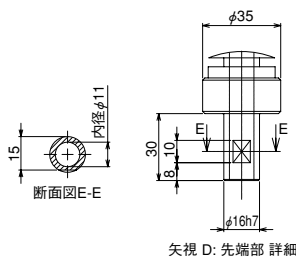
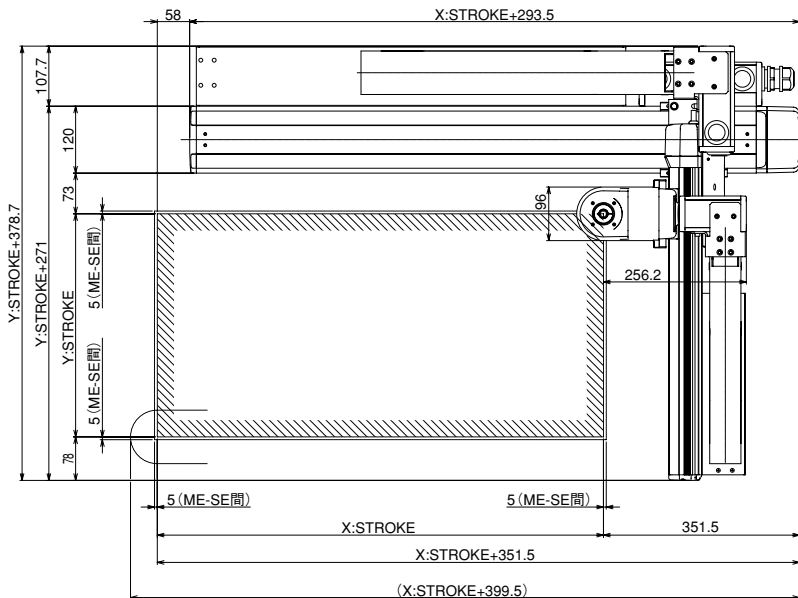
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

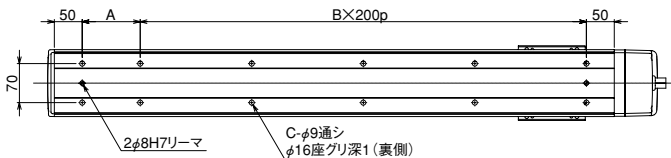
2次元 CAD



※下図ケーブルベア寸法はY軸用がCTM、ZR軸用がCTの場合です。(Y軸用にはCTは使用出来ません)



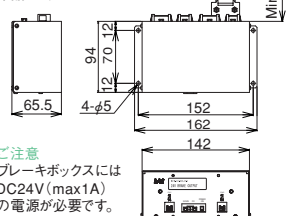
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

**ブレーキボックス (付属品)**

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意  
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。

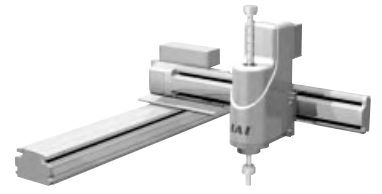
IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ型  
ロボット  
I-Xスカラー  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コンパクト  
ロボット  
技術資料  
ダウンロード

IK2  
IK3  
ICSA2  
ICSPA2  
ICSA3  
ICSPA3  
ICSA4  
ICSPA4  
ICSPA6

# ICSA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z-回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

# ICSPA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z-回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

## 高精度仕様



型式項目 □ - BE □ HZRM - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	3軸ストローク・オプション	4軸動作範囲・オプション	基コントローラ	ケーブル長	ケーブル配線	Z軸・リブ
ICSA4標準4軸仕様	下記型式内容表	A:アブリュート	30:300mm 下記	20:200mm 下記	20:200mm 下記	36:360度 下記	T2/XSEL-P/Q	3L:3m		下記型式内記号説明参照
ICSPA4高精度4軸仕様	参照	世	100:1000mm (100mm毎)	オプション表	オプション表	オプション表	オプション	5L:5m		
		I:インクリメント	100:1000mm (100mm毎)	70:700mm (100mm毎)	表参照	表参照	表参照			□L表記設定

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※[ ]内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE1HZRM-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	2	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE2HZRM-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	3	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE3HZRM-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	4	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE4HZRM-A-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
インクリ	1	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE1HZRM-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	2	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE2HZRM-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	3	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE3HZRM-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]
	4	H	ICSA4 [ICSPA4]-BE4HZRM-I-[①]-[②]-[③]B-[④]BL-[⑤]-[⑥]-[⑦]-[⑧]

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①~⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。(別売り)  
アブリュートリセット調整治具 (型式:JG-ZRM)

### 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	Z軸ストローク (注1)	20 : 200mm
④	R軸 動作範囲	36 : 360度
⑤	適応 コントローラ	T2 : XSEL-P/Q
⑥	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑦	Y軸 ケーブル配線	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
⑧	Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア 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①~⑧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下さい。  
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  
つけてご記入下さい。

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

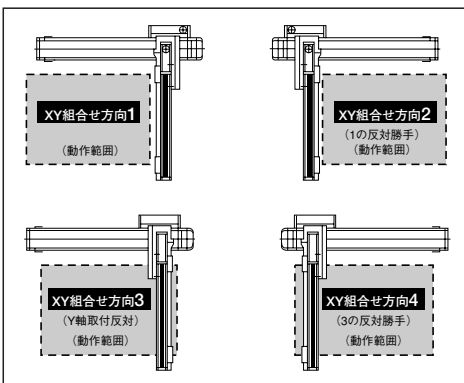
※[ ]内は高精度仕様となります。

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	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm
回転軸モータ出力	200W
回転軸許容慣性モーメント(注3)	0.03kg・m <sup>2</sup>
回転軸許容トルク	3.8N・m

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

### XY組合せ方向



### 軸構成

※[ ]内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-LXM□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸/回転軸	ZR-M□-200-20-200-T2-*B-L	→P68

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) 使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (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。
- (注5) 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。また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてください。

# ICSA4 [ICSPA4] -BE□HZRM

IA単軸  
ロボット  
アクチュエータ  
対応

クリーンルーム  
防滴対応

直交  
ロボット

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

**可搬質量 (kg) (注4)**

**BE□HZRM**

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	200	定格2.0kg (加減速0.3G時) 最大6.0kg (加減速0.1G時)					

**ストローク別最高速度(mm/s) (注5)**

**BE□HZRM**

	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	1000				830				690
Y軸	1000					-					-

ストローク 200mm	
Z軸	1256mm/s

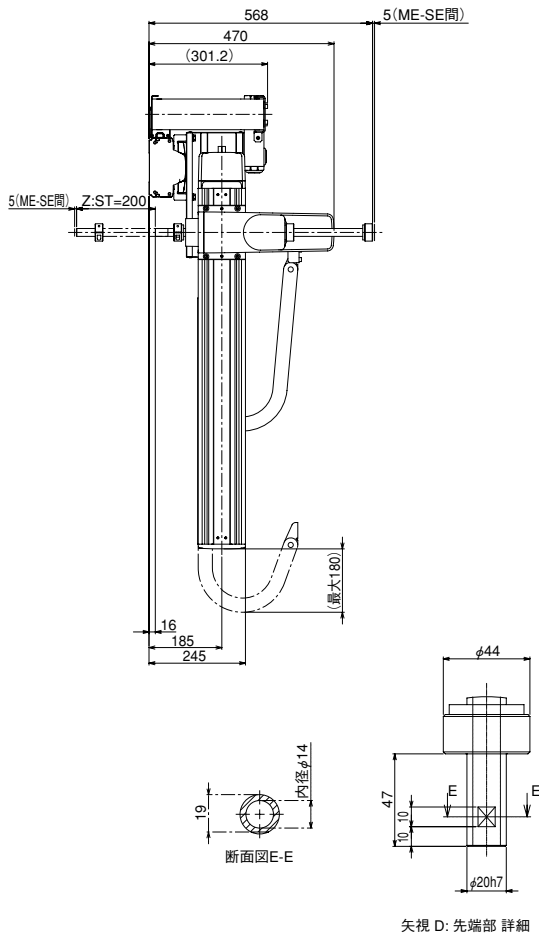
ストローク ±360度	
回転軸	2200度/s

**寸法図**

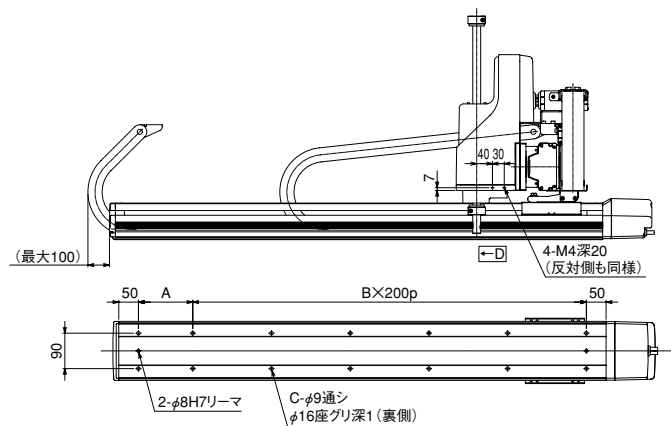
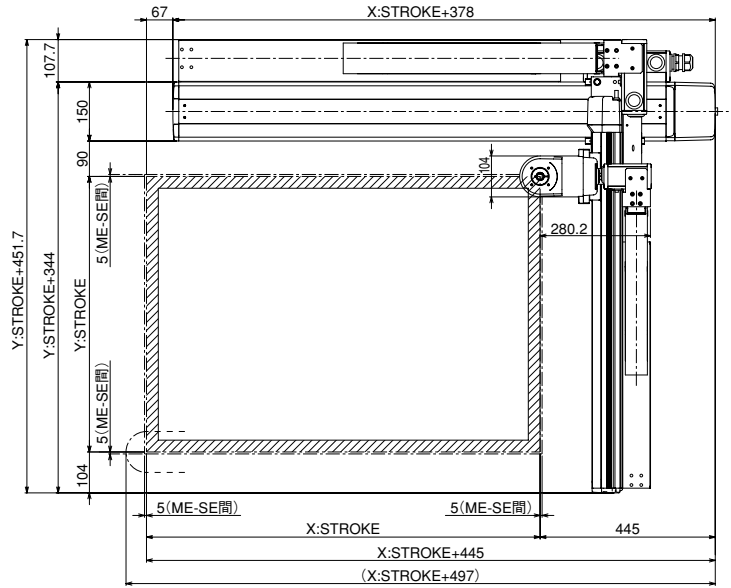
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元  
CAD



※下図ケーブルベア寸法はY軸用がCTM、ZR軸用がCTの場合です。  
(Y軸用にはCTは使用出来ません)

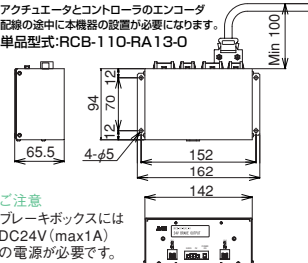


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

Xストローク	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

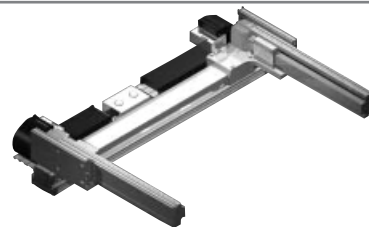
**ブレーキボックス (付属品)**

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要です。  
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意  
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。

# ICSPA4-B3N1H 直交ロボット ナット回転型+ISA4軸(2軸×2)組合せ XYB(Y軸ベース固定) X軸マルチスライダ高速タイプ



■型式項目	ICSPA4	—	B3N1H	—	□	—	□	□	—	□	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
ICSPA4高精度4軸 (2軸×2軸)仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 仕様	25:250mm	Y:Y軸 オプション表	20:200mm	Y:Y軸 オプション表	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア	SSEL	5L:5m	XSEL-P/Q	□L:長さ指定				
		I:インクリメンタル 仕様	225:2250mm (50mm毎)	Y:Y軸 オプション表	70:700mm (50mm毎)												

※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
アプソ	1	ICSPA4-B3N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA4-B3N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

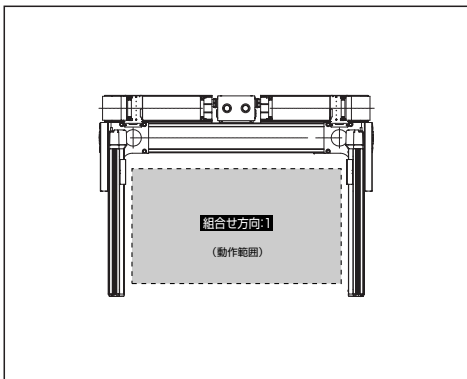
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm └ 225 : 2250mm
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	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	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	-	2400						-
Y1軸、Y2軸	1200						-	-

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ

※ 上記型式の ①には A(アプソ)か I(インクリ)が入ります。

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	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	-	-	-	-	-	

## 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

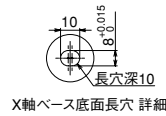
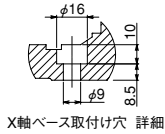
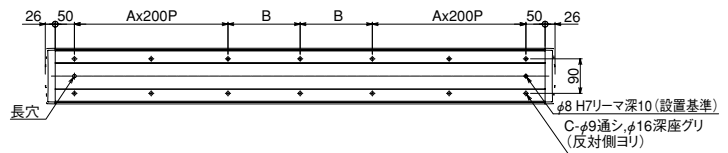
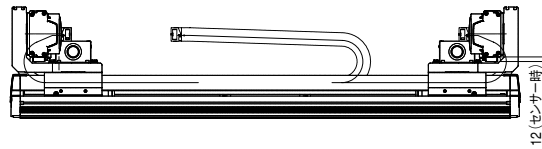
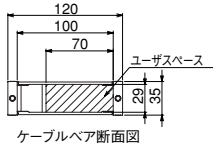
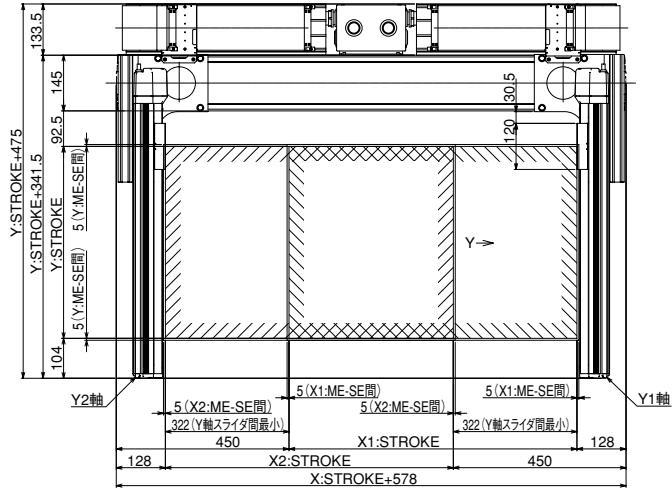
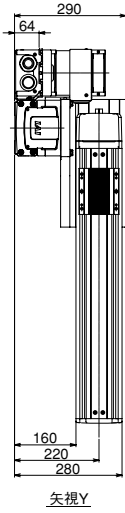
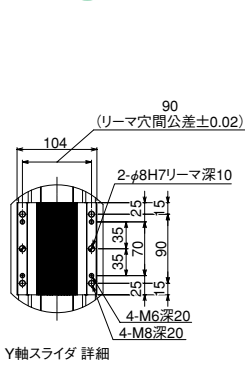
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
(注3) 定格加速度は0.3Gです。最大1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

# ICSPA4-B3N1H

## 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	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

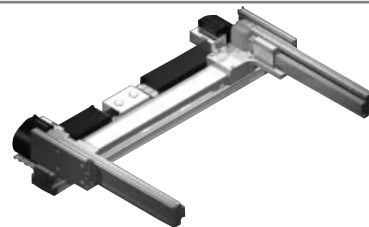
Xストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

- 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

# ICSPA4-B3N1M

直交ロボット ナット回転型+ISA4軸(2軸×2)組合せ  
XYB(Y軸ベース固定) X軸マルチスライダ中速タイプ



■型式項目	ICSPA4	—	B3N1M	—	□	—	□	—	□	—	□	—	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	—	Y1/Y2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				
ICSPA4高精度4軸(2軸×2)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	25:250mm 225:2250mm	選別 オプション表	20:200mm 70:700mm	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	ICSPA4-B3N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA4-B3N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

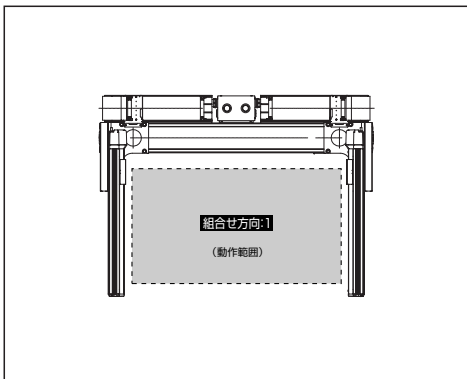
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	25 : 250mm 225 : 2250mm
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



## 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	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	-	1300						-
Y1軸、Y2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
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ

※上記型式の ①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

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	-	-	-	



ご注意

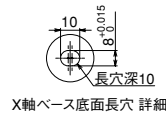
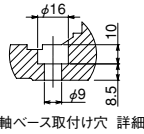
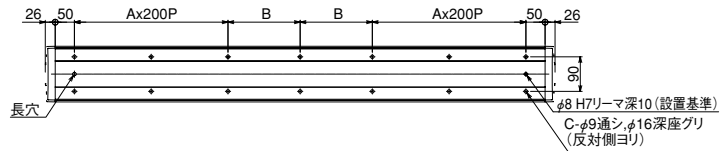
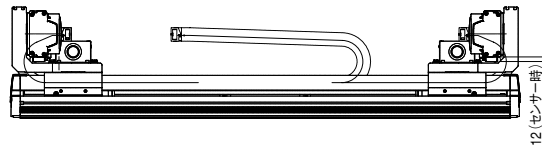
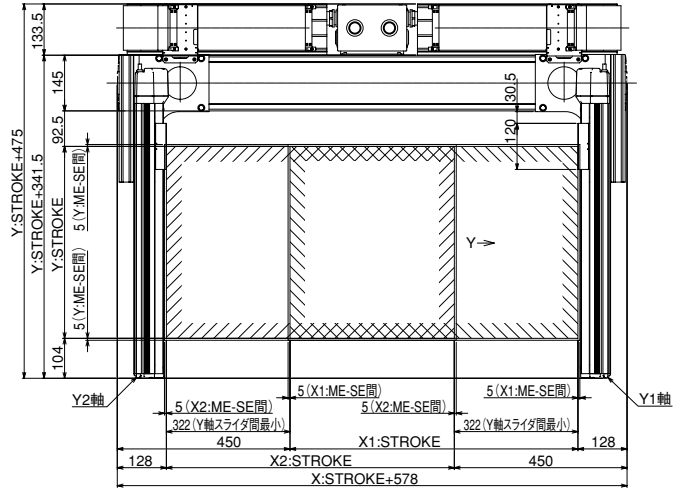
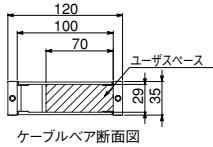
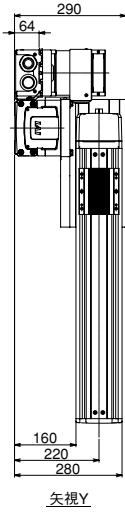
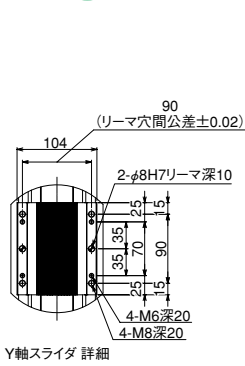
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mから5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
(注3) 定格加速度は0.3Gです。最大1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

# ICSPA4-B3N1M

## 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	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

Xストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

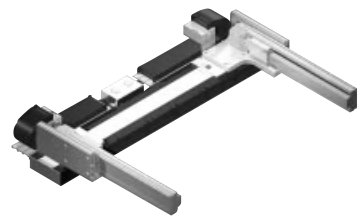
- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IAスキャラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コントローラ
- 技術資料ダウンロード

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



# ICSPA4-B2L1H

直交ロボット 大型リニア+ISA4軸 (2軸×2) 組合せ  
XYB (Y軸ベース固定) X軸マルチスライダタイプ



■型式項目	ICSPA2	—	B2L1H	—	□	—	□	—	□	—	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/Y軸外ストロークオプション	—	—	—	—	—	—	—	—	—
ICSPA4高精密4軸 (2軸+2軸)仕様	—	下記型式内容表参照	—	I-インクリメンタル仕様	73:730mm 383:3835mm (135mm毎)	選 20:200mm 40:400mm (50mm毎)	選	T2:SCON	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SSEL	XSEL-P/Q	—	—	—	—

※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	ICSPA4-B2L1H-I-①L-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

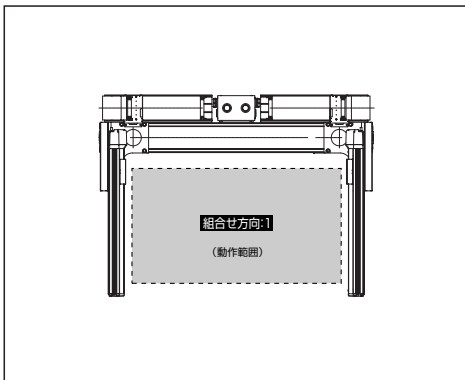
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	73 : 730mm 383 : 3835mm
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：ベアス一体型ガイド
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	730~3835
X軸	—	—	—	2500
Y軸	1200			—

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SM-I-400-(ストローク)-T2-L-NT1
Y1軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ

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、直交ロボットに組み込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					

## 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。

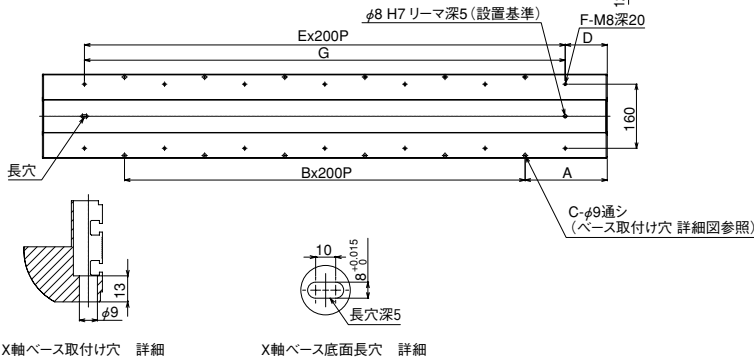
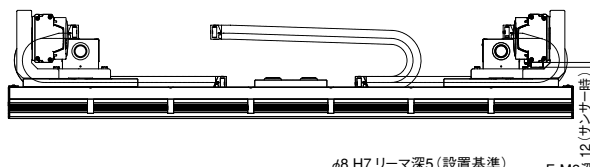
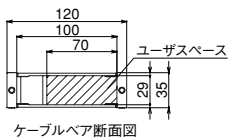
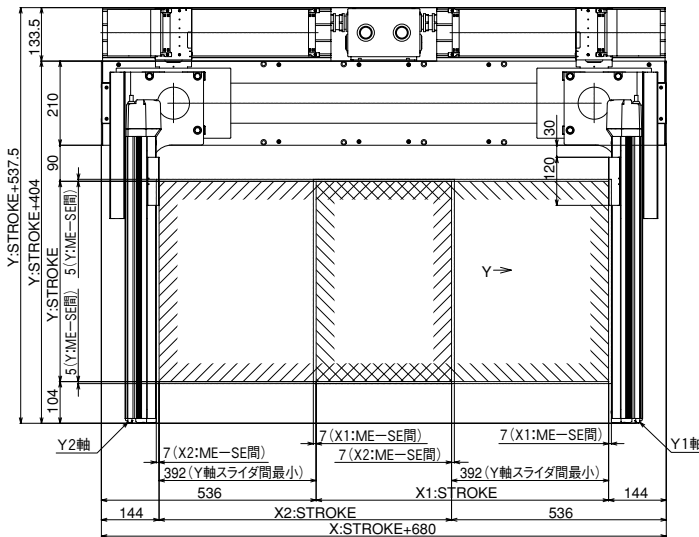
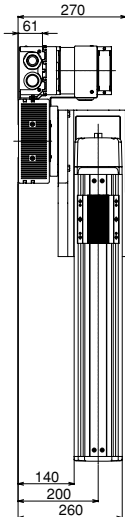
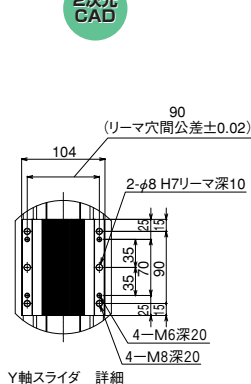
# ICSPA4-B2L□H

## 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	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215
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	9	11	11	11	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

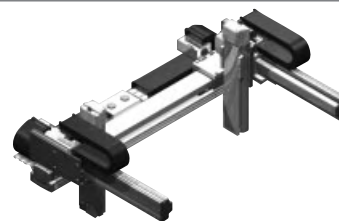
Xストローク	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

- 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

# ICSPA6-B3N1HB3

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ  
X軸マルチスライダ高速タイプ Z軸ベース固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B3N1HB3 □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - 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 - Y1軸/Y2軸ストローク・オプション - Z軸ストローク・オプション - 駆動コントローラ - ケーブル長 - Y軸・Z軸ケーブル - Z軸ケーブル

ICSPA6高精度6軸 (3軸+3軸)仕様 下記型式内容表 参照

A:アクリリュート 25:250mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

出機 5 オプション表 5 オプション表 5 オプション表 SSEL 5L:5m

I:イングリマンタル 225:2250mm 参照 70:700mm 参照 50:500mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※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(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA6-B3N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA6-B3N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

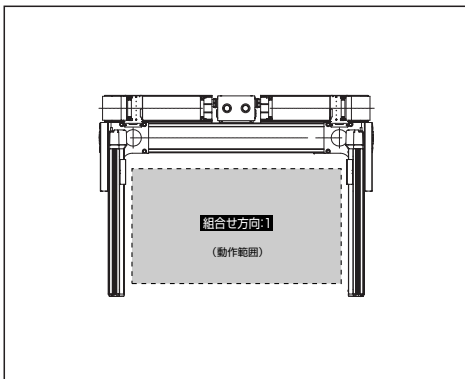
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

### 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm } 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 50 : 500mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸限定(Z軸標準)
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/Z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	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。

### 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
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B
Z2軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A(アブソ)が(インクリ)が入ります。

※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。

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。



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。最大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。

# ICSPA6-B3N1HB3

## 可搬質量 (kg)

### ■B3N1HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0			8.2	7.2	6.2
	~200	9.0		8.3	7.2	6.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

### ■B3N1HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.2	10.2	9.2	8.2	7.2	6.2
	~200	10.2	9.3	8.3	7.2	6.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

## ストローク別最高速度(mm/s)

### ■B3N1HB3H

	ストローク								
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	-	-	2400						-
Y軸	-	1200						-	-
Z軸	1200			-	-	-	-	-	

### ■B3N1HB3M

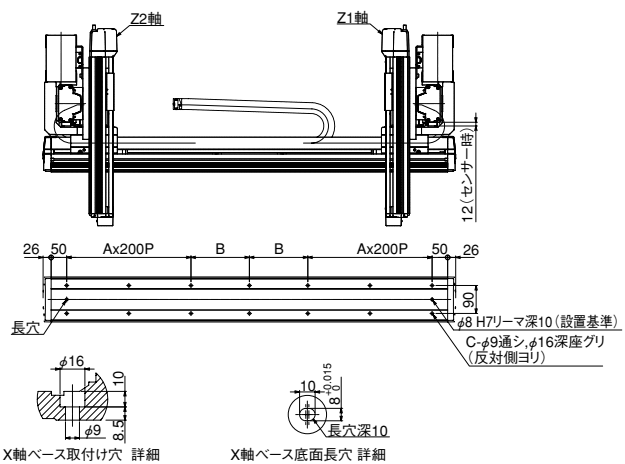
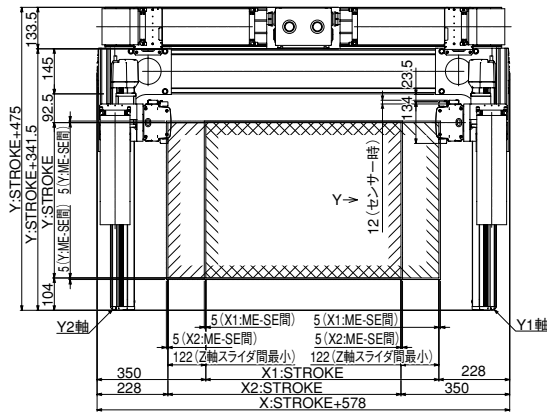
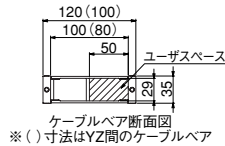
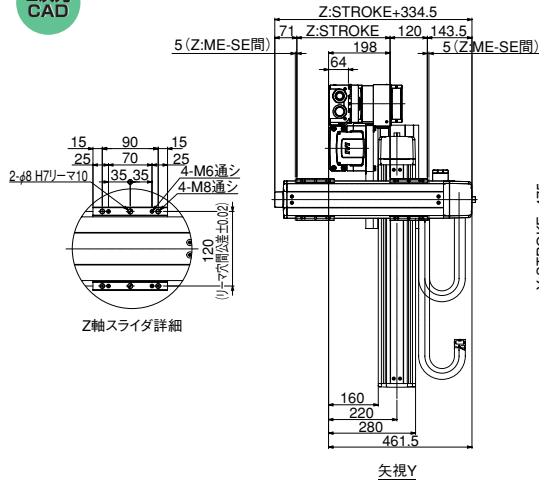
	ストローク								
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	-	-	2400						-
Y軸	-	1200						-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド

2次元  
CAD



Yストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

Yストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

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-Aスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

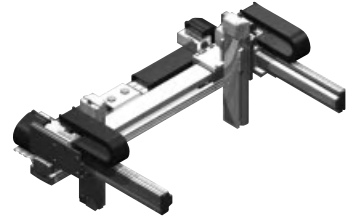
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSPA6-B3N1MB3

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ  
X軸マルチスライダ中速タイプ Z軸ベース固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B3N1MB3 □ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - 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 - Y1軸/Y2軸ストローク・オプション - Z軸/Z軸ストローク・オプション - 駆動コントローラ - ケーブル長 - Y軸・Z軸ケーブル配線

ICSPA6高精度6軸 (3軸+3軸)仕様 下記型式内容表 参照  
A:アブリュート 25:250mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)  
出機 5 オプション表 5 オプション表 5 オプション表 SSEL 5L:5m  
I:イングリメンタル 225:2250mm 参照 70:700mm 参照 50:500mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定  
仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※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(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA6-B3N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA6-B3N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

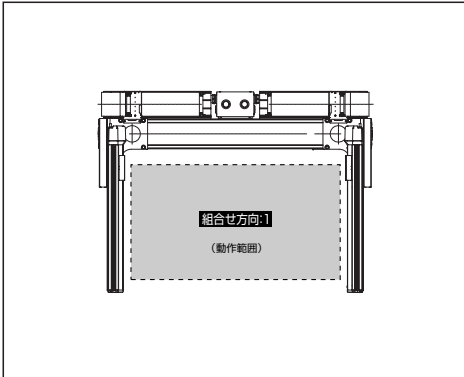
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。  
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm } 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 50 : 500mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸限定(Z軸標準)
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/Z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	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。

## 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
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B
Z2軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。  
※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。  
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。



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。最大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。

# ICSPA6-B3N1MB3

## 可搬質量 (kg)

### ■B3N1MB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0				8.9	
	~200	9.0				7.9	
	~300	9.0				6.9	
	~400	9.0				5.9	
	~500	9.0				4.8	

### ■B3N1MB3M

		Y軸ストローク								
		200	300	400	500	600	700			
Z軸 ストローク	100	19.0		17.0		12.6		8.9		
	~200	19.0		16.1		11.6		7.9		
	~300	19.0		15.1		10.6		6.9		
	~400	19.0		14.1		9.6		5.9		
	~500	19.0		18.8		13.0		8.5		4.8

## ストローク別最高速度(mm/s)

### ■B3N1MB3H

	ストローク									
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250	
X軸	-	-	1300						-	-
Y軸	-	1200							-	-
Z軸	1200			-	-	-	-	-	-	

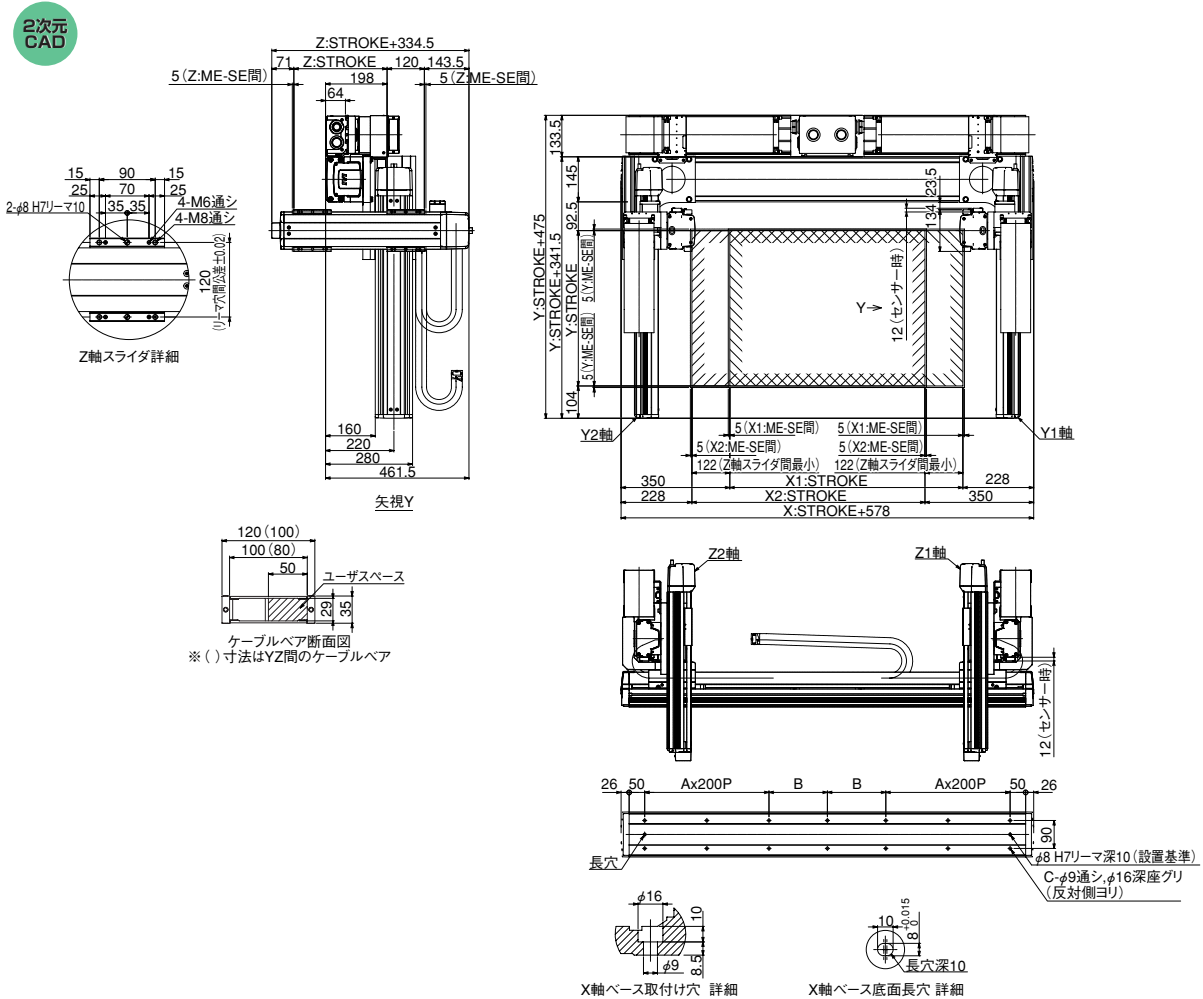
### ■B3N1MB3M

	ストローク									
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250	
X軸	-	-	1300						-	-
Y軸	-	1200							-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



Yストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

Yストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

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

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-A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

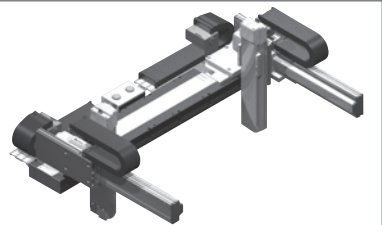
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSPA6-B2L1HB3

直交ロボット 大型リニア+ISA6軸(3軸×2)組合せ  
X軸マルチスライダタイプ Z軸ベース固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B2L1HB3 □ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - 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 - Z軸ストローク・オプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸・Z軸ケーブル長 - Z軸ケーブル長

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照

I:インクリメント 73:730mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルペア(標準)

仕様 383:3835mm 参照 オプション表 40:400mm 参照 オプション表 40:400mm 参照 SSEL 5L:5m

(135mm毎) (50mm毎) (50mm毎) 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(※)	Z軸速度タイプ	型式
インクリ	1	H	ICSPA6-B2L1HB3H-I-①-L-②-AQ-③-AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B2L1HB3M-I-①-L-②-AQ-③-AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

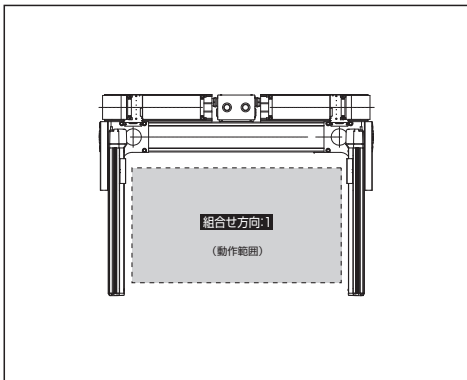
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	73 : 730mm } 383 : 3835mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm } 40 : 400mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※ 上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	Y/Z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/Z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/Z軸：ベース一体型ガイド
ベース	X軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y/Z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
Z軸モータ出力/リード	200W/20<10>mm

※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。

## 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X軸が1G、Y軸/Z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。

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SM-I-400-(ストローク)-T2-L-NT1
Y1軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MXM-I-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B
Z2軸	ISPA-MXM-I-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※ < >内はZ軸中速仕様の場合です。

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。

# ICSPA6-B2L1HB3

## 可搬質量 (kg)

### ■B2L1HB3H

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	9.0			7.2	5.0
	~200	9.0	8.9	6.3	4.0	
	~300	9.0	7.9	5.3	3.0	
	~400	8.2	6.9	4.3	2.0	

### ■B2L1HB3M

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	11.2	9.0	7.2	5.0	
	~200	10.2	8.9	6.3	4.0	
	~300	9.2	7.9	5.3	3.0	
	~400	8.2	6.9	4.3	2.0	

## ストローク別最高速度 (mm/s)

### ■B2L1HB3H

	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X軸	-	-	-	-	2500
Y軸	-	1200			-
Z軸	1200			-	-

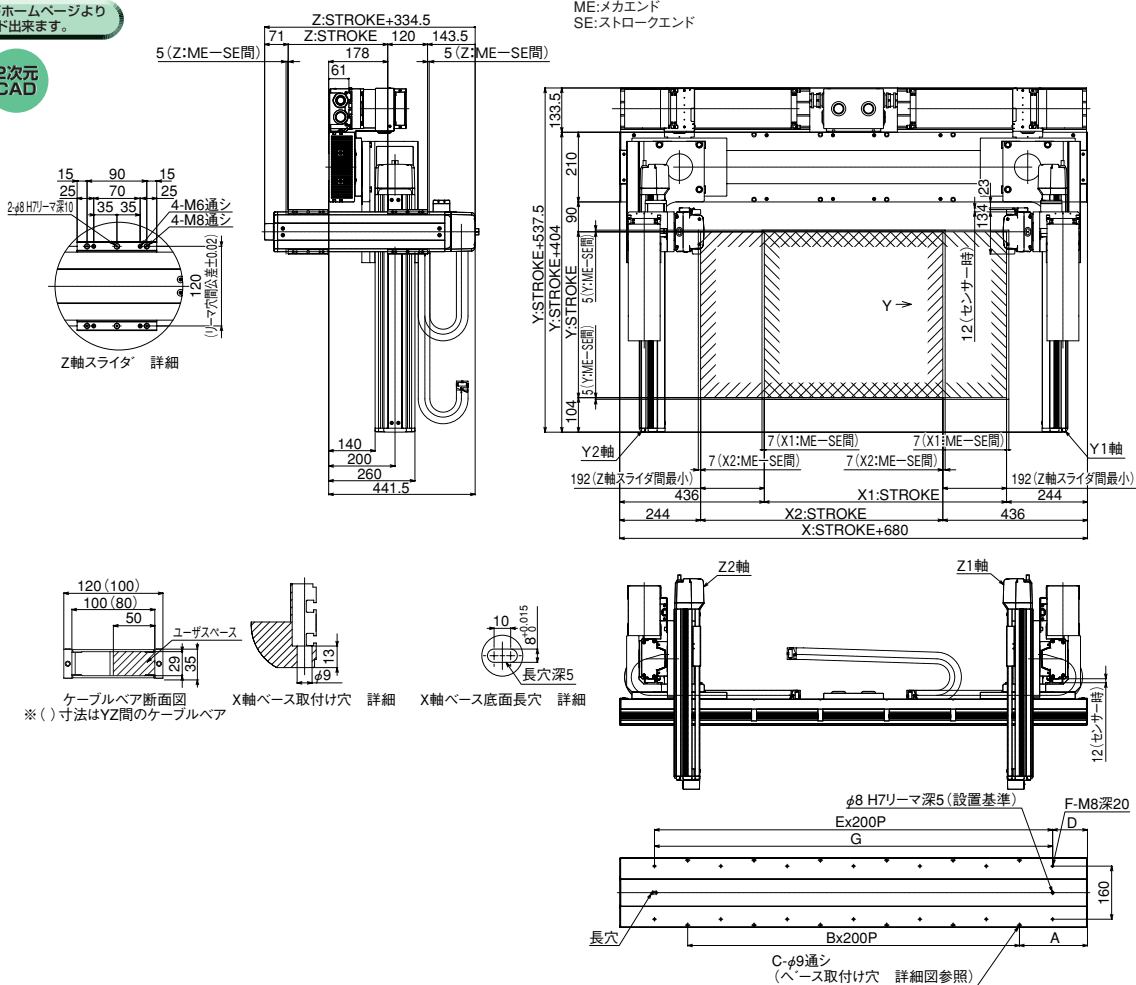
### ■B2L1HB3M

	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X軸	-	-	-	-	2500
Y軸	-	1200			-
Z軸	600			-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215
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	50	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	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
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

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  
ロボット  
技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

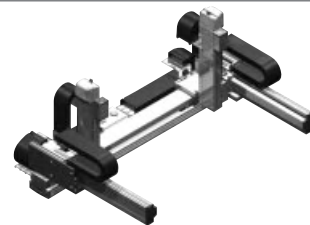
ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSPA6-B3N1HS3M

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ  
X軸マルチスライダ高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B3N1HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - 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	Y1軸ストローク	オプション	Z1軸ストローク	オプション	駆動コントローラ	ケーブル長	ケーブル	Z軸ケーブル
ICSPA6高精度6軸(3軸+3軸)仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート 25:250mm 下記仕様	25:250mm 下記仕様	オプション表	20:200mm 下記仕様	オプション表	10:100mm 下記仕様	オプション表	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)	
		I:インクリメンタル 225:2250mm 仕様(50mm毎)	70:700mm 仕様(50mm毎)	オプション表	40:400mm 仕様(50mm毎)	オプション表		オプション表	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(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA6-B3N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA6-B3N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

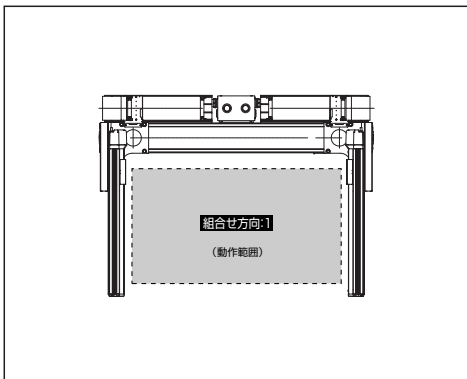
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	25 : 250mm } 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸限定(Z軸標準)
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/Z軸限定(Z軸標準)
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	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 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
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

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。



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。最大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。

# ICSPA6-B3N1HS3M

## 可搬質量 (kg)

### B3N1HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.5	10.5	9.5	8.4	7.5	6.5
	~200	10.5	9.5	8.5	7.4	6.5	5.5
	~300	9.5	8.5	7.5	6.4	5.5	4.5
	~400	8.4	7.4	6.5	5.4	4.4	3.4

## ストローク別最高速度(mm/s)

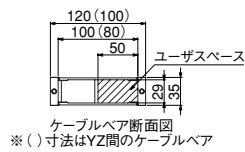
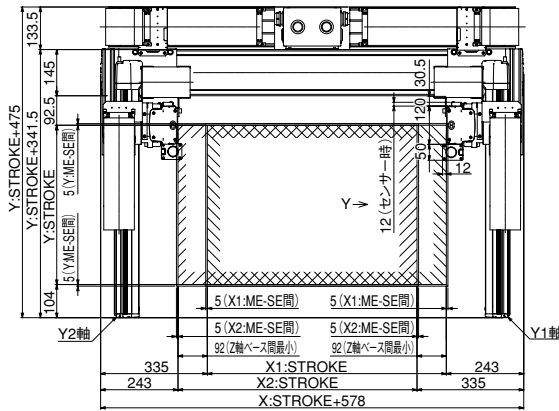
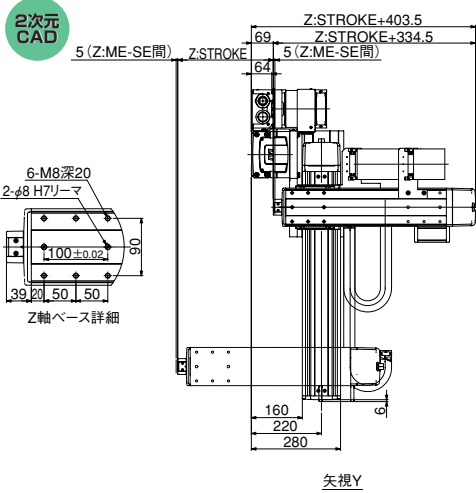
### B3N1HS3M

	ストローク									
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250	
X軸	-	-	2400						-	-
Y軸	-	1200				-	-	-	-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	-	

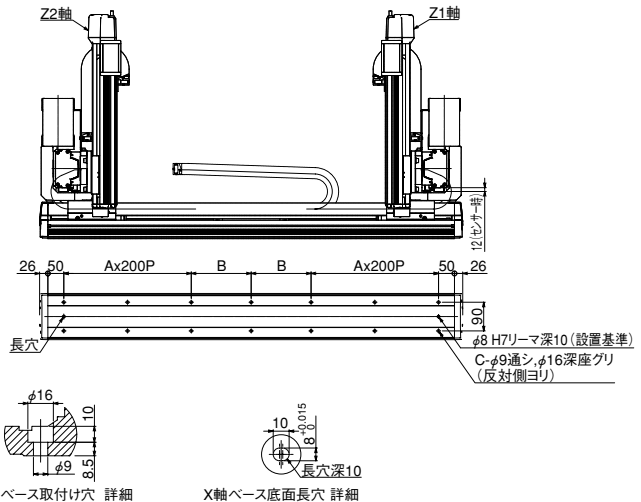
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



※図面の組合せ位置が原点位置となります。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。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。



ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

ストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

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-A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

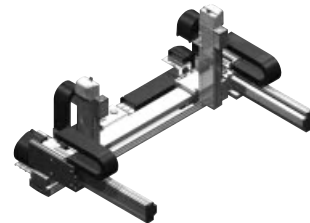
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSPA6-B3N1MS3M

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ  
X軸マルチスライダ中速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B3N1MS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エコーダ種類	X軸ストローク	オプション	Y1軸ストローク	オプション	Z1軸ストローク	オプション	駆動コントローラ	ケーブル長	ケーブル	Z軸ケーブル
ICSPA6高精度6軸(3軸+3軸)仕様	下記型式内容表参照	A:アクリュート仕様	25:250mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)	
		I:イングリメンタル仕様(50mm毎)	225:2250mm	参照	70:700mm	参照	40:400mm	参照	XSEL-P/Q	5L:5m	□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(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA6-B3N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA6-B3N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

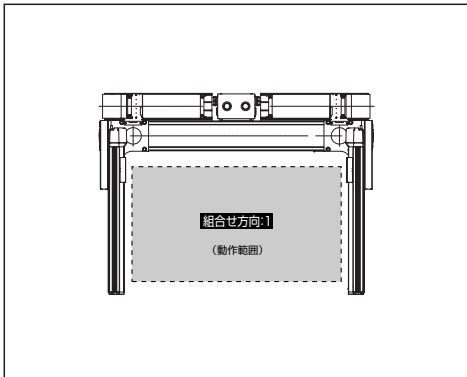
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	25 : 250mm 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸限定(Z軸標準)
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/Z軸限定(Z軸標準)
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	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

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。



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。最大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。

# ICSPA6-B3N1MS3M

## 可搬質量 (kg)

### B3N1MS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	13.0					9.1
	~200	11.7					8.1
	~300	10.7					7.1
	~400	9.7					6.1

## ストローク別最高速度(mm/s)

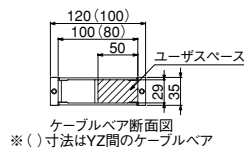
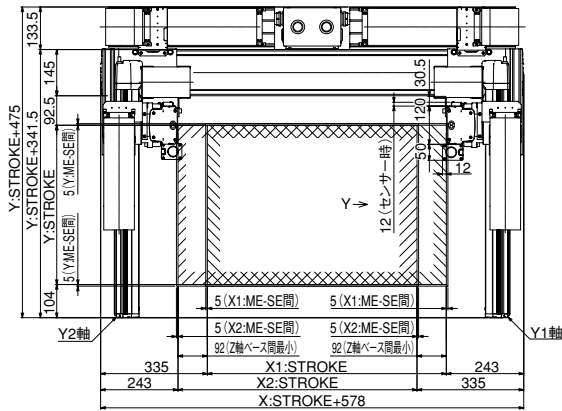
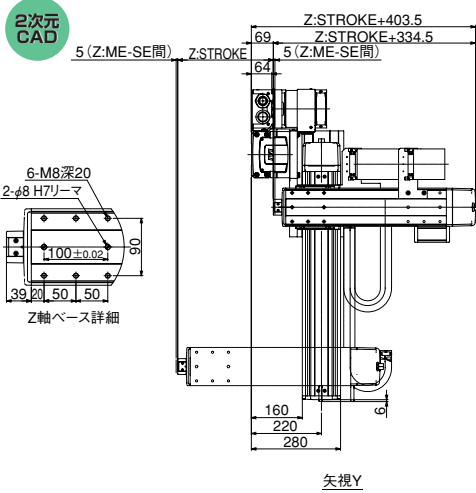
### B3N1MS3M

	ストローク									
	100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250	
X軸	-	-	1300							-
Y軸	-	1200				-	-	-	-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	-	

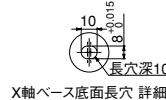
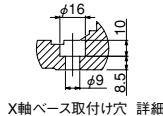
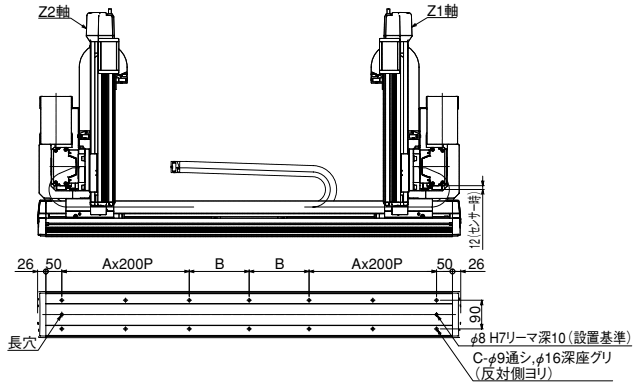
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



※図面の組合せ位置が原点位置となります。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。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。



ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

ストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30

1-A単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチエータ  
対応  
クリーンルーム

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチエータ

コンパクト型  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

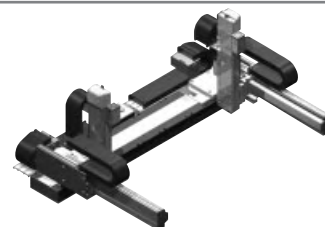
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSPA6-B2L1HS3M

直交ロボット 大型リニア+ISAG軸(3軸×2) 組合せ  
X軸マルチスライダタイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B2L1HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - 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 - Z軸ストローク・オプション - 腕コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル - Z軸ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表 参照

インクリメント 73:730mm ↓ 383:3835mm (135mm毎)	下記 オプション表	20:200mm ↓ 40:400mm (50mm毎)	下記 オプション表	10:100mm ↓ 30:300mm (50mm毎)	下記 オプション表	T2:SCON 3L:3m SSEL 5L:5m XSSEL-P/Q □L:長さ指定	CT:ケーブルベア(標準)
--	--------------	--------------------------------------	--------------	--------------------------------------	--------------	--	---------------

※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(※)	Z軸速度タイプ	型式
インクリ	1	M	ICSPA6-B2L1HS3M-I-①-L-②-AQ-③-AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

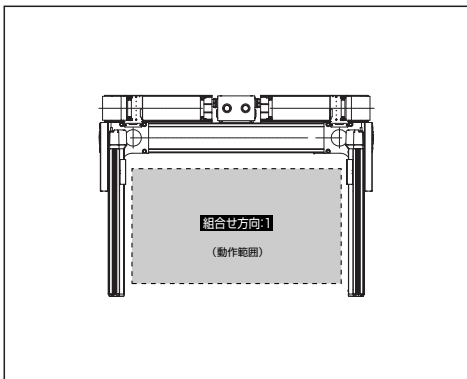
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	73 : 730mm ↓ 383 : 3835mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 40 : 400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 30 : 300mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤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/Z軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	Y/Z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/Z軸限定(Z軸標準)

## 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/Z軸：ベース一体型ガイド
ベース	X軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y/Z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
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

※〈 〉内はZ軸中速仕様の場合です。

## 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
X軸	LSA-W21SM-I-400-(ストローク)-T2-L-NT1
Y1軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

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、直交ロボットに組み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。



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X軸が1G、Y軸/Z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。

# ICSPA6-B2L1HS3M

## 可搬質量 (kg)

### B2L1HS3M

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	11.5	10.2	7.6	5.3	
	~200	10.5	9.2	6.6	4.3	
	~300	9.5	8.2	5.5	3.3	

## ストローク別最高速度(mm/s)

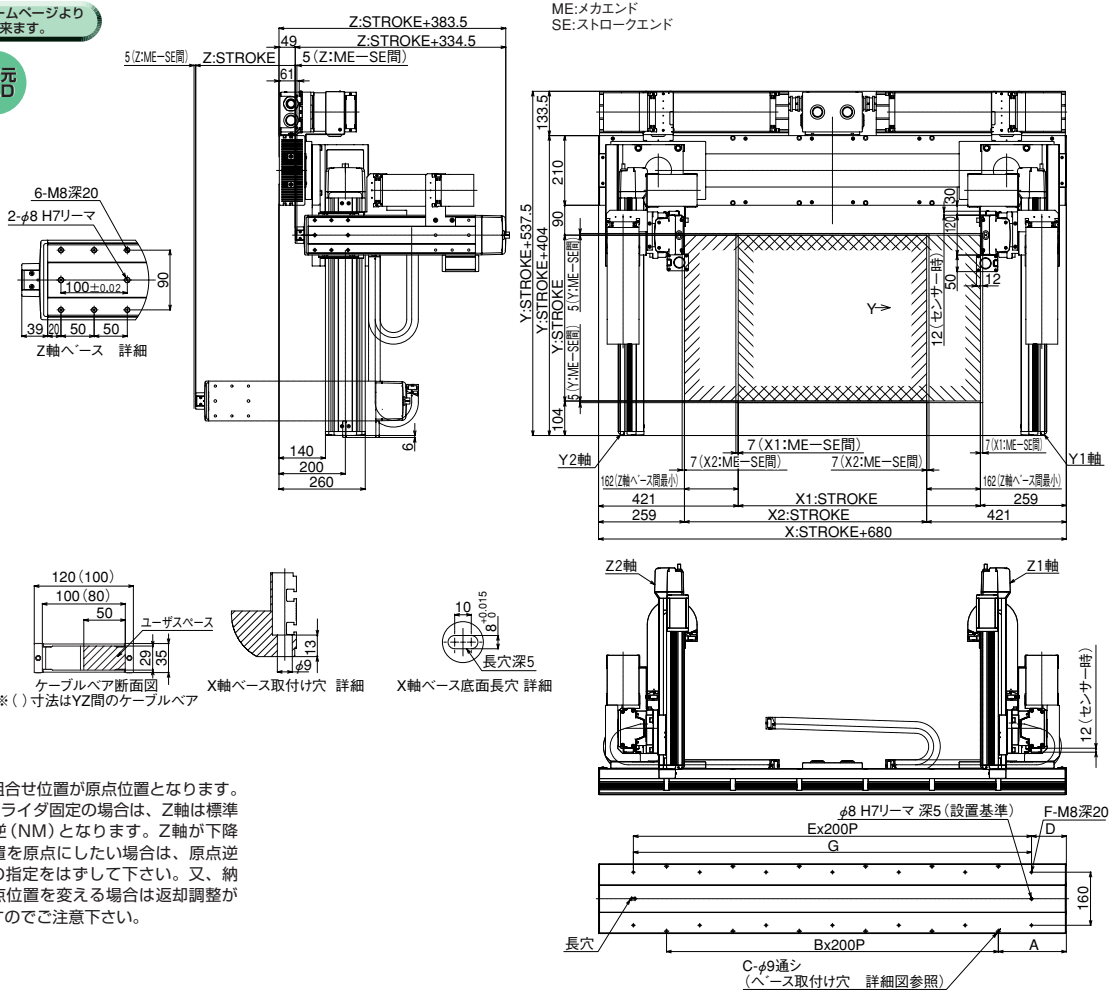
### B2L1HS3M

	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X軸	-	-	-	-	2500
Y軸	-	1200			-
Z軸	600		-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Xストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215
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	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
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

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  
I-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