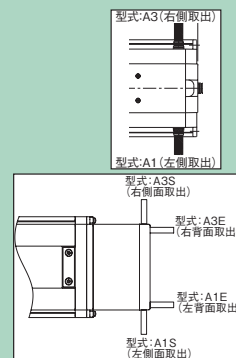


直交ロボット オプション

ケーブル取出し方向

型 式 A1 / A3**説 明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。**型 式** A1S / A1E / A3S / A3E**説 明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択できます。

※取出し方向はいずれかを必ず選択してください。



AQ シール

型 式 AQ**説 明** AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

ブレーキ

型 式 B**説 明** アクチュエーターを垂直で使用する場合に、電源OFFまたはサーボOFF時にZ軸スライダーが落下して取付け物等を破損しないための保持機構です。Z軸は垂直仕様のため、ブレーキが標準装備となっています。
Z軸以外の軸については、必要に応じてブレーキオプションをご使用ください。

クリーブセンサー

型 式 C / CL**説 明** 原点復帰を高速で行うためのセンサーです。通常原点復帰は、モーター側ストロークエンドのストッパーにスライダーを押し当てて反転させる方式のため、原点復帰速度は10～20mm/sに抑えられています。そのため、ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダーを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサーです。センサーの取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準（C）、本体左側が勝手違い（CL）となります。センサーの取付け位置は、軸組合せ方向によって決まっています。詳細は、5-579 ページをご確認ください。

カバー付き（IK4専用）

型 式 CO**説 明** IK4（回転軸付き仕様）でZ軸のスライダーを使用しない場合に、スライダー部を隠すカバーが装備されます。

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット直交型6軸
ロボットスカラ
ロボット

IK2

IK3

IK4

ICSB2/
ICSPB2ICSA2/
ICSPA2ICSB3/
ICSPB3

ICSPA3

ICSA4/
ICSPA4

ICSPA6

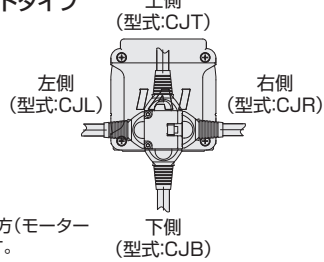
オプション
補足資料2軸組合せ
X-Y2軸組合せ
Y-Z2軸組合せ
X-Z3軸組合せ
X-Y-Z3軸組合せ
X-Z-Y3軸組合せ
ガントリー

ケーブル取出し方向変更

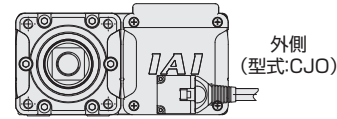
型 式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

説 明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。

モーターストレートタイプ



モーター折返しタイプ

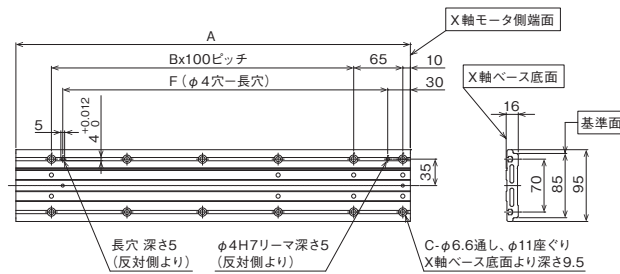
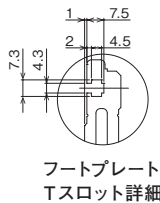


フートプレート

型 式 FTP

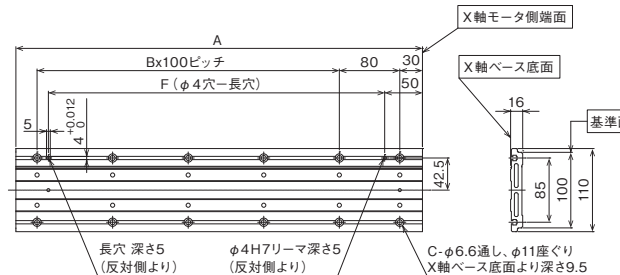
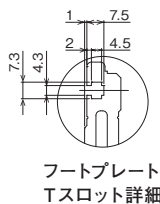
説 明 上面から据え付けをするためのオプションです。

IK2-P6XBD2□□S
IK2-P6XBD3□□S



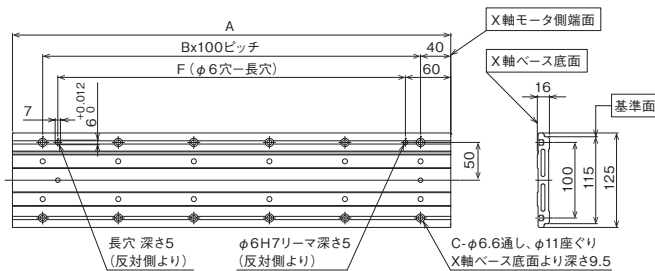
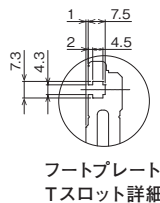
X軸ストローク	A	B	C	F
50	172	0	4	30
100	222	1	6	130
150	272	1	6	130
200	322	2	8	230
250	372	2	8	230
300	422	3	10	330
350	472	3	10	330
400	522	4	12	430
450	572	4	12	430
500	622	5	14	530
550	672	5	14	530
600	722	6	16	630
650	772	6	16	630
700	822	7	18	730
750	872	7	18	730
800	922	8	20	830

IK2-P6XBC2□□S
IK2-P6XBC3□□S
IK3-P6BBC2□□S
IK3-P6BBC3□□S
IK3-P6BBH2□□S
IK3-P6BBH3□□S



X軸ストローク	A	B	C	F
50	188	0	4	45
100	238	1	6	145
150	288	1	6	145
200	338	2	8	245
250	388	2	8	245
300	438	3	10	345
350	488	3	10	345
400	538	4	12	445
450	588	4	12	445
500	638	5	14	545
550	688	5	14	545
600	738	6	16	645
650	788	6	16	645
700	838	7	18	745
750	888	7	18	745
800	938	8	20	845

IK2-P6XBB2□□S
IK2-P6XBB3□□S
IK3-P6BBB2□□S
IK3-P6BBB3□□S
IK3-P6BBG2□□S
IK3-P6BBG3□□S
IK4-P6BBB2□□S
IK4-P6BBB3□□S



X軸ストローク	A	B	C	F
50	230	1	4	60
100	280	2	6	160
150	330	2	6	160
200	380	3	8	260
250	430	3	8	260
300	480	4	10	360
350	530	4	10	360
400	580	5	12	460
450	630	5	12	460
500	680	6	14	560
550	730	6	14	560
600	780	7	16	660
650	830	7	16	660
700	880	8	18	760
750	930	8	18	760
800	980	9	20	860
850	1030	9	20	860
900	1080	10	22	960
950	1130	10	22	960
1000	1180	11	24	1060
1050	1230	11	24	1060
1100	1280	12	26	1160

※取付け時は、下記寸法をご確認ください。

■IK2-P6XBD2□□S

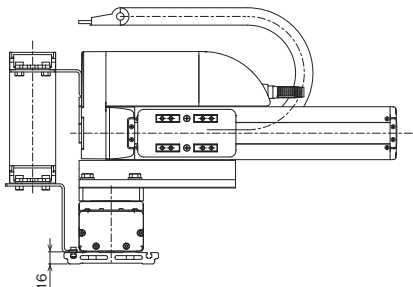
IK2-P6XBD3□□S

IK2-P6XBC2□□S

IK2-P6XBC3□□S

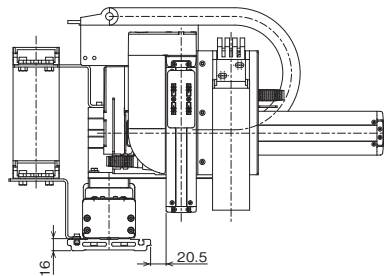
IK2-P6XBB2□□S

IK2-P6XBB3□□S



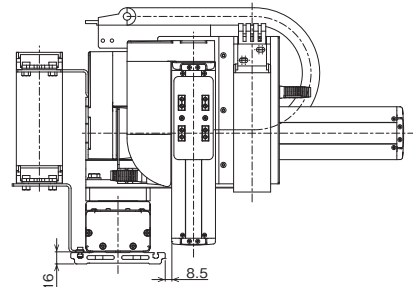
■IK3-P6BBC2□□S

IK3-P6BBC3□□S



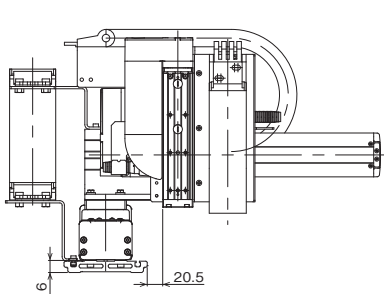
■IK3-P6BBB2□□S

IK3-P6BBB3□□S



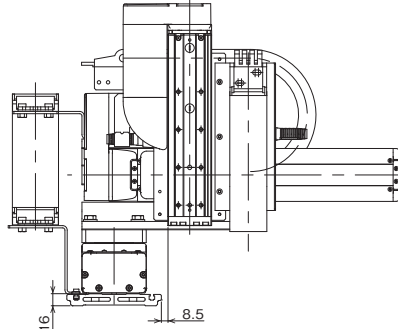
■IK3-P6BBH2□□S

IK3-P6BBH3□□S



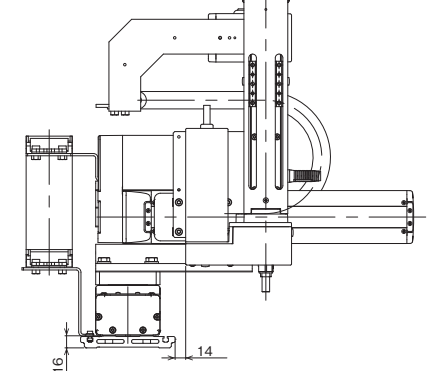
■IK3-P6BBG2□□S

IK3-P6BBG3□□S



■IK4-P6BBB2□□S

IK4-P6BBB3□□S



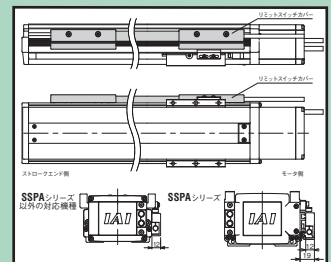
原点リミットスイッチ

型 式 **L / LL**

説 明

原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行うためのオプションです。
原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用ください。
リミットスイッチ及びカバー取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準（L）、本体左側が勝手違い（LL）となります。
センサーの取付け位置は、軸組合せ方向によって決まっています。
詳細は、5-579 ページをご確認ください。

※ IS(S)P-W タイプはリミットスイッチが標準装備となります。
また、リミットスイッチは本体内に内蔵されますので、本体側にカバーはつきません。



原点逆仕様

型 式 **NM**

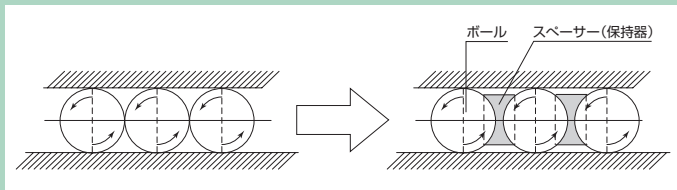
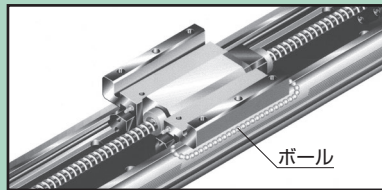
説 明

通常原点位置は、モーター側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。（原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は、弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください）

ボール保持機構付ガイド

型 式 **RT**

説 明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサー（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音が無くなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダーの動作性が向上します。
※ ISB/ISPB-SXL/MXL/LXL、ISA/ISPA-WXM/WXMX ではご使用できません。



スライダー部ローラー仕様

型 式 **SR**

説 明 標準のスライダータイプのスライダー構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。
スライダー部ローラー仕様になると、スライダーカバーの外観及び寸法はクリーン対応タイプと同じになります。

選
定

注
意
事
項

直
交
ロ
ボ
ット

テ
ー
ブル
ト
ッ
プ
ロ
ボ
ット

直
交
型
6
軸
ロ
ボ
ット

ス
カ
ラ
ロ
ボ
ット

IK2

IK3

IK4

ICSB2/
ICSPB2

ICSA2/
ICSPA2

ICSB3/
ICSPB3

ICSPA3

ICSA4/
ICSPA4

ICSPA6

オプション
補足資料

2軸組合せ
X-Y

2軸組合せ
Y-Z

2軸組合せ
X-Z

3軸組合せ
X-Y-Z

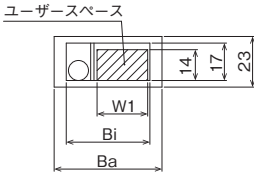
3軸組合せ
X-Z-Y

3軸組合せ
ガントリー

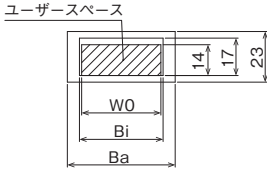
資料

■IKシリーズ ケーブルベア

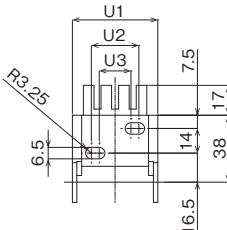
2軸組合せ ケーブル収納 詳細図



X-Y間、Y-Z間ケーブルベア 断面図

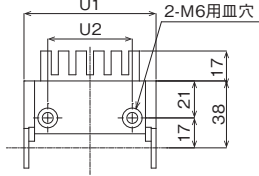


Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア 断面図



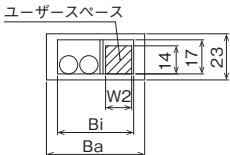
Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図 (CT,CTM)

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	75	—
U2	27	39.5	48	—
U3	18	30.5	—	—
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65

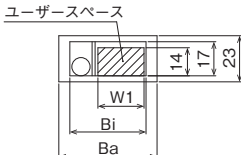


Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図 (CTL)

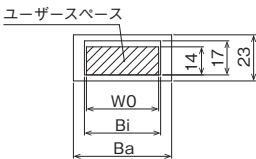
3軸組合せ ケーブル収納 詳細図



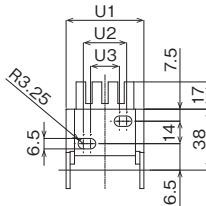
X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-Z間ケーブルベア 断面図



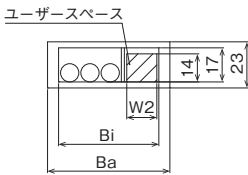
Z-Z間ケーブルベア 断面図



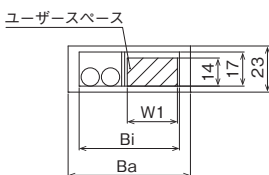
Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	—	—
U2	27	39.5	—	—
U3	18	30.5	—	—
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65
W2	13	25	38	55

4軸組合せ ケーブル収納 詳細図



X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-ZR間ケーブルベア 断面図

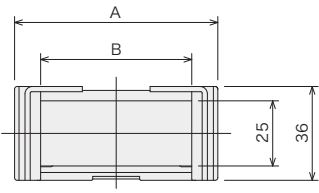
ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W1	13	25	38	—
W2	—	15	28	45

ユーザースペースが足りない場合は、特別仕様でサイズアップが可能です。詳細はお問合わせください。

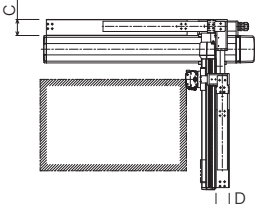
■IKシリーズ ケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	長さ	RCP6 2軸 IK2-P6	RCP6 3軸 IK3-P6	RCP6 4軸 IK4-P6
		標準価格		
1L	1m	—	—	—
2L	2m	—	—	—
3L	3m	—	—	—
4L	4m	—	—	—
5L	5m	—	—	—
6L	6m	—	—	—
7L	7m	—	—	—
8L	8m	—	—	—
9L	9m	—	—	—
10L	10m	—	—	—
11L	11m	—	—	—
12L	12m	—	—	—
13L	13m	—	—	—
14L	14m	—	—	—
15L	15m	—	—	—

■ ICSAシリーズ ケーブルベア

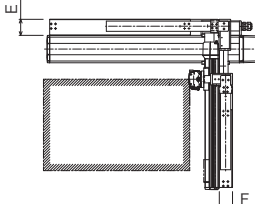


対象機種: BB□□□□



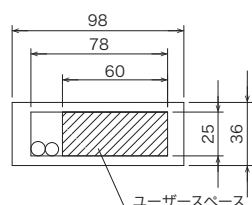
型式記号	A	B	C	D	E	F
CT (標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2

対象機種: BE□□□□

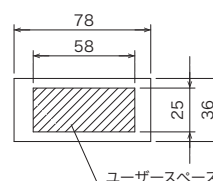


ISA超大型タイプ2軸組合せ ケーブル収納 詳細図

対象機種: BP□□/BQ□□



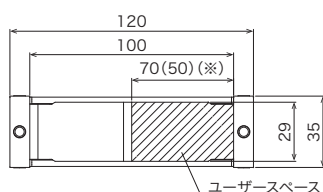
Y軸配線用ケーブルベア



Z軸配線用ケーブルベア (オプション)

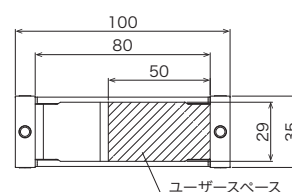
ナット回転アクチュエーター/リニアサーボアクチュエーター 2軸/3軸/4軸/6軸組合せ ケーブル収納 詳細図

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



Y軸配線用ケーブルベア

※ 2軸組合せは70、
3軸組合せ以上は50になります。



Z軸配線用ケーブルベア
(オプション)

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IK2

IK3

IK4

ICSB2/
ICSPB2

ICSA2/
ICSPA2

ICSB3/
ICSPB3

ICSPA3

ICSA4/
ICSPA4

ICSPA6

オプション
補足資料

2軸組合せ
X-Y

2軸組合せ
Y-Z

2軸組合せ
X-Z

3軸組合せ
X-Y-Z

3軸組合せ
X-Z-Y

3軸組合せ
ガントリー

IKシリーズ ストローク別最高速度表

ストロークにより最高速度が変化する機種、軸のみ記載しております。

以下に記載のない機種、軸については、ストロークによって最高速度は変化しません。各製品ページでご確認ください。

ただし、ストロークが短い場合や加速度が低い場合は、最高速度に達しない場合があります。

- IK2-P6XBD1□□S X軸:SA6R
■IK2-P6XBD2□□S X軸:SA6C
■IK2-P6XBD3□□S X軸:SA6C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～750 (50mm毎)	800 (mm)
	SS	640	575

- IK2-P6XBC1□□S X軸:SA7R
■IK2-P6XBC2□□S X軸:SA7C
■IK2-P6XBC3□□S X軸:SA7C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～700 (50mm毎)	750 (mm)	800 (mm)
	MM	280	275	245
	HH	560		500
	SS	640		

- IK2-P6XBB1□□S X軸:SA8R
■IK2-P6XBB2□□S X軸:SA8C
■IK2-P6XBB3□□S X軸:SA8C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～900 (50mm毎)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
	MM	300	285	260	235	220
	HH	400				
	SS	650				

- IK2-P6XBE1□□S X軸:WSA16R
■IK2-P6XBE2□□S X軸:WSA16C
■IK2-P6XBE3□□S X軸:WSA16C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～1050 (50mm毎)	1100 (mm)
	MH	210	205
	HH	365	

- IK2-P6YBD1□□S Y軸:SA6R
■IK2-P6YBD2□□S Y軸:SA6C
■IK2-P6YBD3□□S Y軸:SA6C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	SM	800	735	650	575
	SH				

- IK2-P6YBI1□□S Y軸:SA6R
■IK2-P6YBI2□□S Y軸:SA6C
■IK2-P6YBI3□□S Y軸:SA6C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50～650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	SH	800	735	650	575

- IK3-P6BBE1□□S X軸:WSA16R
- IK3-P6BBE2□□S X軸:WSA16C
- IK3-P6BBE3□□S X軸:WSA16C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50~1050 (50mm毎)	1100 (mm)
MHL	210	210	205
MHM			
MHH			
MHS			

- IK4-P6BBB1□□S X軸:SA8R
- IK4-P6BBB2□□S X軸:SA8C
- IK4-P6BBB3□□S X軸:SA8C (単位は mm/s)

速度タイプ	ストローク	50~900 (50mm毎)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
MM		300	285	260	235	220

R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度・角加減速度

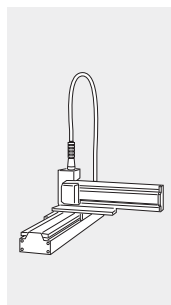
R軸 許容負荷慣性モーメント	設定角速度	設定加減速度
0.010kg・m ²	300度/s	0.10G (1,000度/s ²)
0.008kg・m ²	400度/s	0.18G (1,778度/s ²)
0.006kg・m ²	500度/s	0.28G (2,778度/s ²)
0.005kg・m ²	600度/s	0.30G (2,940度/s ²)
0.004kg・m ²	800度/s	
0.003kg・m ² 以下	1,000度/s	

選定	
注意事項	
直交ロボット	
テーブルトップロボット	
直交型6軸ロボット	
スカラーロボット	
IK2	
IK3	
IK4	
ICSB2/ICSPB2	
ICSA2/ICSPA2	
ICSB3/ICSPB3	
ICSPA3	
ICSA4/ICSPA4	
ICSPA6	
オプション 補足資料	
2軸組合せ X-Y	
2軸組合せ Y-Z	
2軸組合せ X-Z	
3軸組合せ X-Y-Z	
3軸組合せ X-Z-Y	
3軸組合せ ガントリー	

直交ロボット 選定上の注意事項

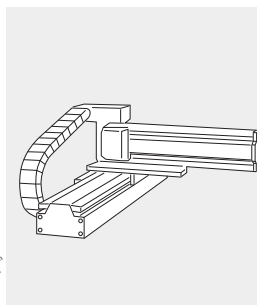
配線方法種類・特徴

直交ロボットタイプの2軸目・3軸目のモーター/エンコーダーケーブルの配線方法は、「自立ケーブル」と「ケーブルベア」の2種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択ください。



自立ケーブル 型式:SC

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

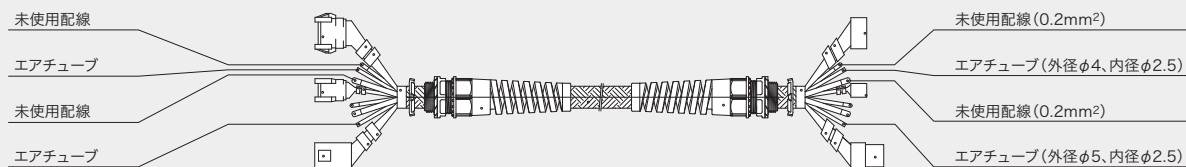


ケーブルベア 型式:CT□

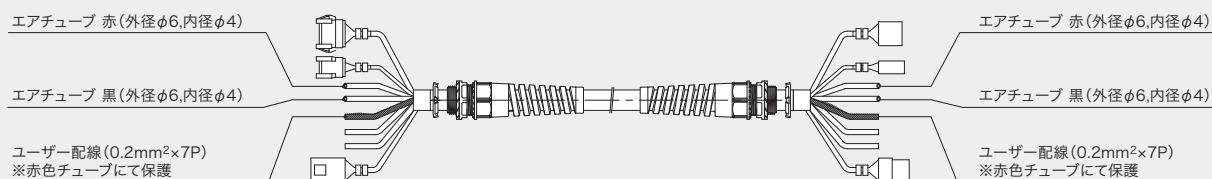
- ・ 高さが低く抑えられスペースが不要
- ・ Y軸及びZ軸に装着する機器の配線をケーブルベア内に収納可能
- ・ 収納するケーブルの量に応じて4種類のサイズから選択が可能 (ICSA、IKシリーズ限定)

自立ケーブル:お客様用サービス配線・配管図

ICSAシリーズ



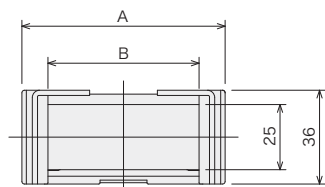
ICSBシリーズ



直交ロボット用ケーブルベア寸法

※ICSBシリーズは製品ページの寸法図をご参照ください。

ICSAシリーズ

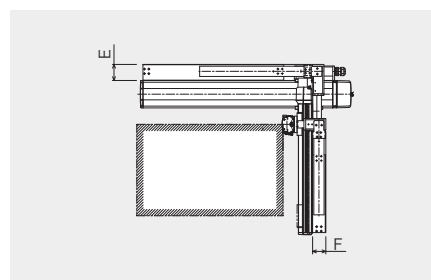
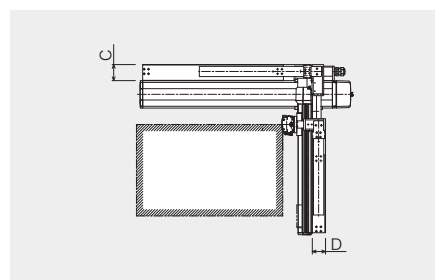


型式記号	A	B	C	D	E	F
CT (標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2

(単位:mm)

対象機種: BB□□□□

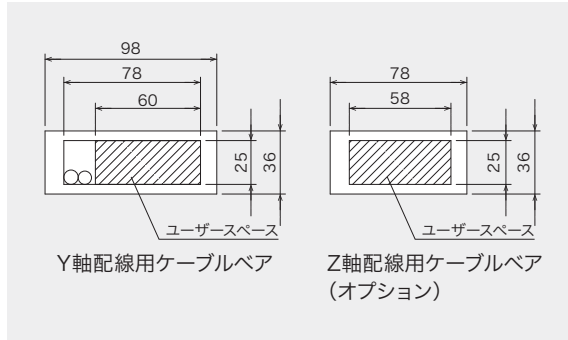
対象機種: BE□□□□



ICSAシリーズ

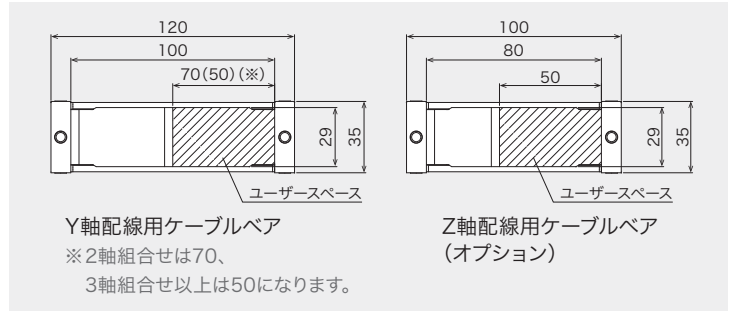
●ISA超大型タイプ2軸組合せ

対象機種:BP□□/BQ□□



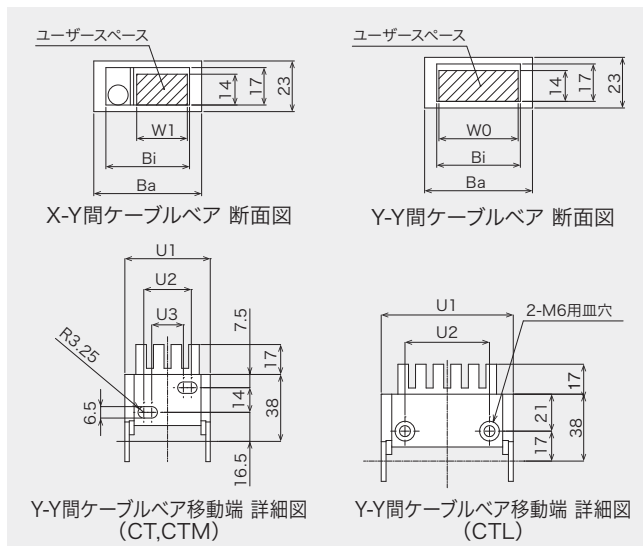
●ナット回転アクチュエーター／リニアサーボアクチュエーター 2軸／3軸／4軸／6軸組合せ

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



IKシリーズ

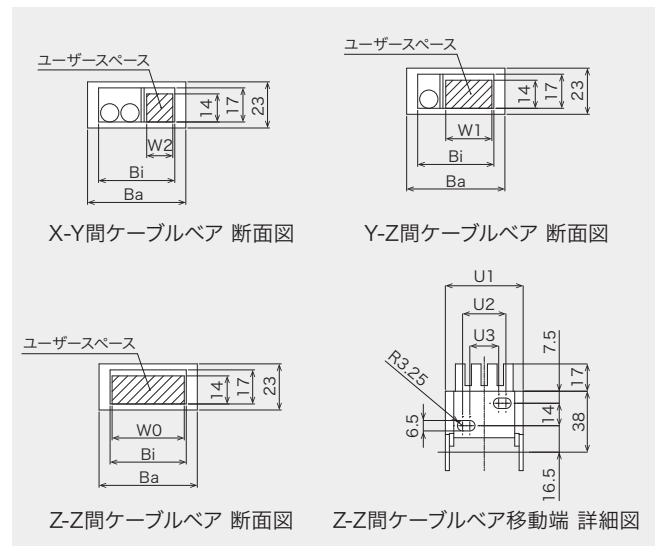
2軸組合せ ケーブル収納 詳細図



ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	75	-
U2	27	39.5	48	-
U3	18	30.5	-	-
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65

(単位:mm)

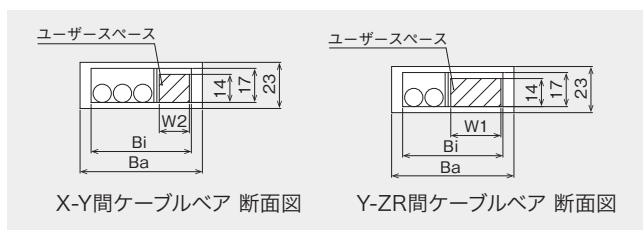
3軸組合せ ケーブル収納 詳細図



ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	-	-
U2	27	39.5	-	-
U3	18	30.5	-	-
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65
W2	13	25	38	55

(単位:mm)

4軸組合せ ケーブル収納 詳細図



ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W1	13	25	38	-
W2	-	15	28	45

(単位:mm)

※ユーザースペースが足りない場合は、特別仕様でサイズアップが可能です。詳細はお問合わせください。

ICSBシリーズケーブル取り出し方向オプション・Z軸用配線処理オプション

ケーブル取り出し方向・センサー取り付け方向

直交ロボット構成軸のケーブル取り出し方向及びセンサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向は、組合せタイプにより異なります。詳細は下記表をご参照ください。

①ケーブル取り出し方向 ※2軸/3軸組合せのみ対象となります。

ケーブル取り出し方向は、構成軸がIS(P)B、SSPA、IS(P)A-Wの場合のみ設定されています。

また、第1軸のケーブル取り出し方向のみ、オプションで変更が可能です。(但し、YZS/YZBタイプとICS(P)Aシリーズは変更できません)

通常設定以外の方向に変更する場合は、X軸オプションにケーブル取り出し方向の記号を記入してください。

構成軸がIS(P)A-Wの場合は、通常設定の場合も組合せ型式中に取り出し方向の記号を入力してください。

②センサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向

センサー取り付け方向の変更はできません。

取り付け方向が勝手違いの場合も、組合せ型式中のオプション記号の表記は「C/L」となります。

また、構成軸がIS(P)A-W、LSA、NSの場合は、組合せ方向に関わらずセンサー取り付け位置は「C/L」となります。

構成軸により、センサーの取り付けができない場合がありますので、各製品ページのオプション表をご確認ください。

2軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		2軸目配線処理
		ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向	センサー取り付け方向 ^{※2}	
XYB XYBG	1	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A1S	C/L	SC CT
	2	A1S[A1]	C/L[C/L]	A3S	CL/LL	
	3	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A3S	CL/LL	
	4	A1S[A1]	C/L[C/L]	A1S	C/L	
XYS	1	A3S	C/L/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A1S	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A3S	C/L	
XZ	1	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	2	A1S	C/L	A1S	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	5	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	6	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
YZS	1	A1E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
YZB	1	A1E	C/L	A3S	CL/LL	CT
				A1E	C/L	SC
	2	A3E	CL/LL	A1S	C/L	CT
				A3E	CL/LL	SC
XYG	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	

※1 オプションでケーブル取り出し方向の変更が可能です(YZS/YZB は変更不可)。[] 内はIS(P)A-W の場合です。

※2 [] 内は構成軸がIS(P)A-W、LSA、NS の場合です。

3軸組合せ

タイプ	組合せ方向	第1軸		第2軸		第3軸		3軸目配線処理
		ケーブル取り出し方向 ^{※1}	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向	センサー取り付け方向 ^{※2}	ケーブル取り出し方向	センサー取り付け方向 ^{※2}	
XYB + ZB	1	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E	C/L	SC
	2	A1S[A1]	C/L[C/L]	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E	C/L	SC
XYB + ZS	3	A3S[A3]	CL/LL[C/L]	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E	C/L	SC
	4	A1S[A1]	C/L[C/L]	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E	C/L	SC
XZ+YS	1	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1E	C/L	A1S	CL/LL	
	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A1S	C/L	
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	
XYG+ZB	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3E	CL/LL	
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1E	C/L	
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
XYG+ZS	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1E	C/L	SC
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3E	C/L	
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	CL/LL	
XYBG + ZB	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1E	C/L	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3E	C/L	
XYBG + ZS	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	SC
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	CL/LL	

※1 オプションでケーブル取り出し方向の変更が可能です。[] 内はIS(P)A-W の場合です。

※2 [] 内は構成軸がIS(P)A-W、LSA、NS の場合です。

4軸組合せ

タイプ	組合せ方向	センサー取り付け方向				配線処理
		第1軸	第2軸	第3軸	第4軸	
XYB + ZRB	1	CL/LL	CL/LL	L	—	CT
	2	C/L	C/L	L	—	
	3	CL/LL	C/L	L	—	
	4	C/L	CL/LL	L	—	
XMYB	1	C/L	—	C/L	CL/LL	CT

6軸組合せ

タイプ	組合せ方向	センサー取り付け方向						配線処理
		第1軸	第2軸	第3軸	第4軸	第5軸	第6軸	
XMYB + ZB	1	C/L	—	C/L	C/L	CL/LL	CL/LL	CT
XMYB + ZS	1	C/L	—	C/L	CL/LL	CL/LL	C/L	CT

〈表の記号説明〉

●アクチュエーターケーブル取り出し方向

構成軸	記号	記号説明
IS(P)B SSPA	A1E	取り出し方向 左背面
	A1S	取り出し方向 左側面
	A3E	取り出し方向 右背面
IS(P)A-W	A3S	取り出し方向 右側面
	A1	左側取り出し
	A3	右側取り出し

●センサー(クリープセンサー/原点リミットスイッチ)取り付け方向

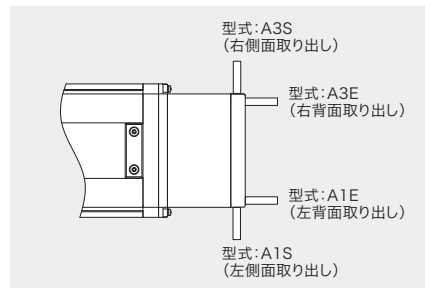
構成軸	記号説明
C/L	取り付け方向 本体右側(標準)
CL/LL *	取り付け方向 本体左側(勝手違い)右側取り出し

* 組合せ型式のオプション記号の表記は[C/L]となります。

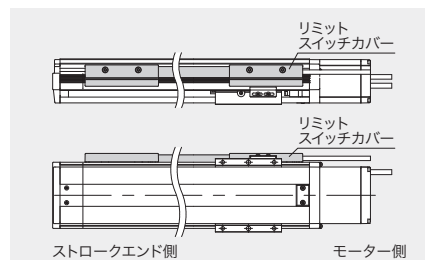
●配線処理

構成軸	記号説明
SC	自立ケーブル
CT	ケーブルベア

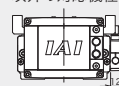
ケーブル取り出し方向



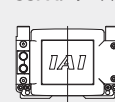
リミットスイッチ位置



SSPAシリーズ 以外の対応機種



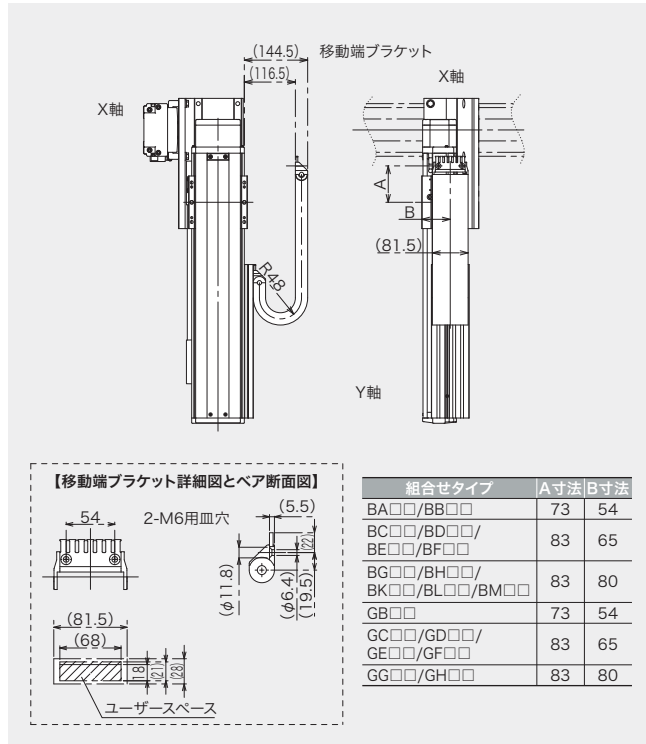
SSPAシリーズ



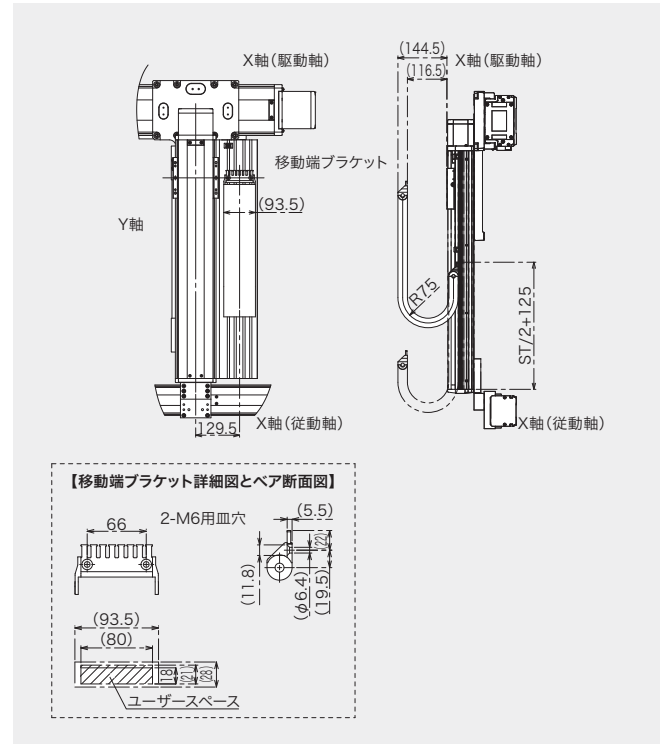
Z軸用配線処理オプション ※ICS(P)B2のみ選択可

XYB、XYBG、XYGのY軸スライダに、お客さまが機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

《組合せタイプ:XYB、XYBG》



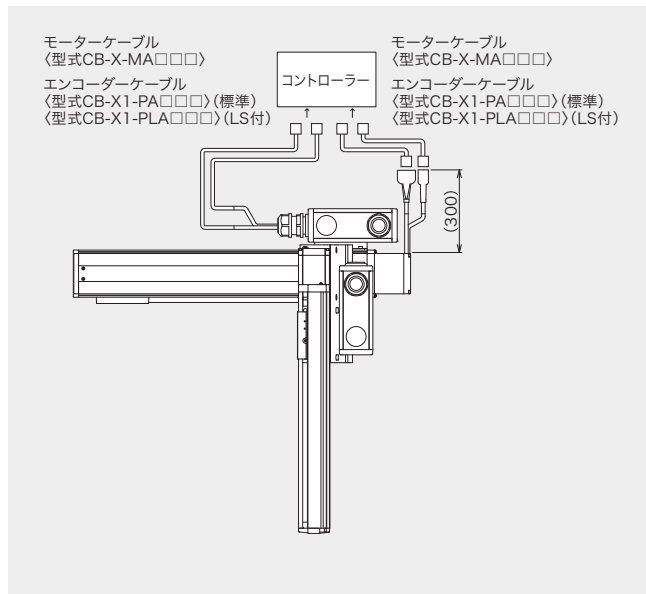
《組合せタイプ:XYG-G1J/G2J》



直交ロボット-コントローラー間ケーブル ※ICS(P)Bのみ選択可

直交ロボット-コントローラー間のケーブルは、各構成軸毎に単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

《自立ケーブル仕様》 Y軸及びZ軸のモーターケーブル、エンコーダーケーブルは、X軸のコネクターボックスの中で接続されます。



《ケーブルベア仕様》

