ICSB4-BB□HZRS
ICSPB4-BB□HZRS

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10

■型式項目

	- BB□HZRS -	WA	-			-	15	-		-	36	-	T2	-		-	CT	-	CT
シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	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	回転軸動作範囲	オプション	制御コントローラー	ケーブル長		1軸ケーブル配線		2軸ケーブル配線	
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様		T2:型式内容参照	WA:バッテリーレスアブソ	20:200mm 〜 110:1100mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10:100mm 〜 40:400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	15:150mm	下記オプション表参照	36:360度	下記オプション表参照	T2:XSEL	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		下記型式内記号説明参照		下記型式内記号説明参照	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。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ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。
(6) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグ（型式：JG-ZRS）が別途必要です。（本体には付属されません）

型式内容

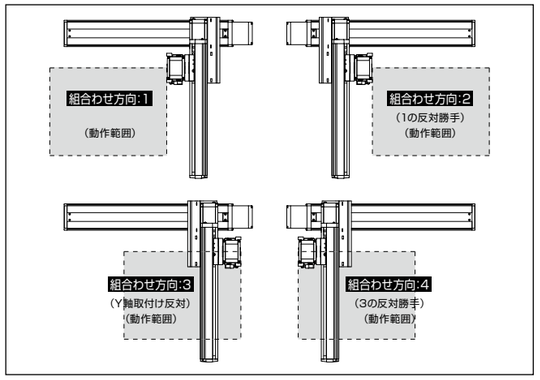
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-BB1HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
2	ICSB4【ICSPB4】-BB2HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
3	ICSB4【ICSPB4】-BB3HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
4	ICSB4【ICSPB4】-BB4HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑩の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	20：200mm 〜 110：1100mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	15：150mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	回転軸動作範囲	36：360度
⑧	回転軸オプション	オプション表参照
⑨	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：長さ指定
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-100-20-①-T2-⑪-②	3-411
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-WA-60-16-③-T2-⑪-④	3-395
Z軸／回転軸	ZR-S-WA-100-16-150-T2-⑪-⑥	6-291

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	ストローク						
	100	200〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000	1000〜1100
X軸	−	1200		860	695	570	460
Y軸	960		−				

	ストローク 150mm
Z軸	1005mm/s (注)

	ストローク ±360度
回転軸	2200度/s (注)

(注) PTP動作命令で動作させた場合の値です。

可搬質量

表内の単位はkgです。

		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)			

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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ください。

名称	型式	参照頁
X軸ケーブル取出し方向(注2)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール(X軸/Y軸 限定(標準装備))	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸/回転軸 標準装備)(注3)	B	5-563
原点逆仕様(X軸/Y軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(X軸/Y軸 限定)(注4)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸	回転軸
駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】		ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギヤ減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】		±0.01mm	±0.005°
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		−	
モーター出力/リード	100W/20mm	60W/16mm	100W/16mm	100W/-

適応コントローラー

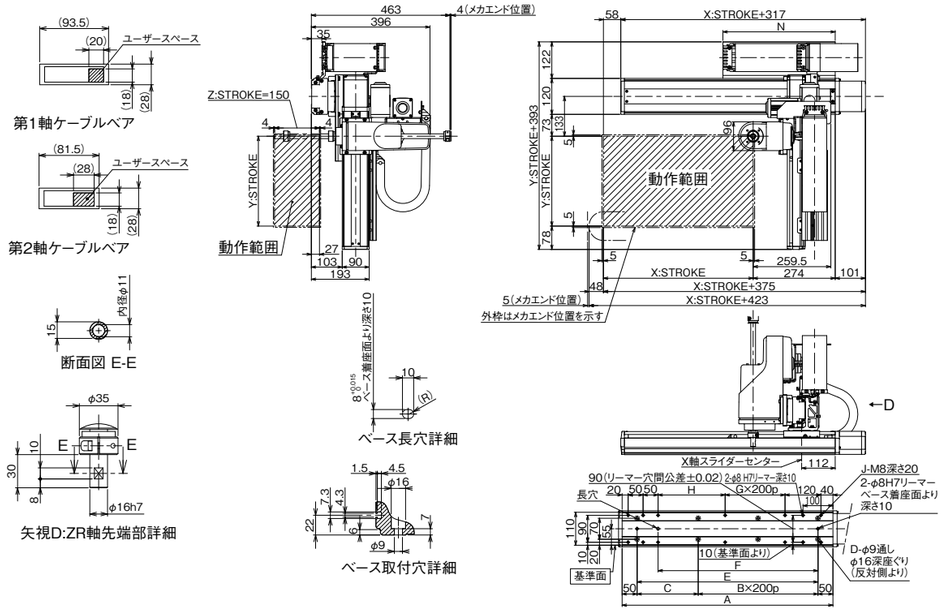
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB4【ICSPB4】-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

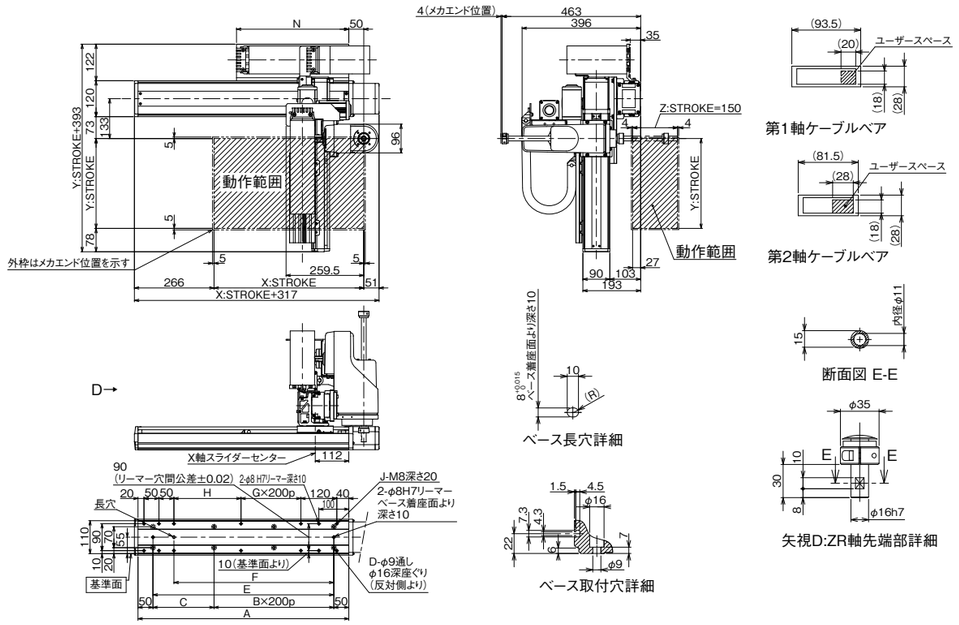
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp　2次元CAD　3次元CAD



■ICSB2【ICSPB2】-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わ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をご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675