

ICSB4-BE HZRM ICSPB4-BE HZRM

±10μm
±5μm
バッテリーレスアップ

RoHS
10



型式項目

シリーズ ICSPB4 [標準仕様] ICSB4 [標準仕様]	タイプ 下記記号参照	エンコーダ種類 WA [リニア/スリット]	X軸ストロークオプション 30:300mm 下記 130:1300mm (50mm×2) オプション参照	Y軸ストロークオプション 20:200mm 下記 70:700mm (50mm×2) オプション参照	Z軸ストロークオプション 20:200mm 下記 36:360度 オプション参照	回転軸オプション T2: XSEL	ケーブル長 3L: 3m 5L: 5m L: 長さ指定	ケーブル種類 1: ケーブル 2: ケーブル 下記記号内記号参照	CT - CT
---------------------------------------	---------------	--------------------------	--	--	--	----------------------	--------------------------------------	---	---------

- 選定上の注意**
- 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。
 - ケーブル長は X 軸コネクタボックスから (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 が 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。
 - 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。
 - 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。
 - 【 】 内は高精度仕様の型式の場合です。
 - アップデータが失われた場合はアプソリユトリセットを行う必要があります。アプソリユトリセットには調整ジグ (型式: JG-ZRM) が別途必要です。(本体には付属されません)

構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB [ISPB]-LXM-WA-400-20-①-T2-①-②	3-447
Y軸	ISB [ISPB]-MXM-WA-200-20-③-T2-①-④	3-415
Z軸/回転軸	ZR-M-WA-200-20-200-T2-①-⑥	6-293

(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①にはケーブル取出口が入ります。取出口は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。

X軸	ストローク							
	200	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
Y軸	1200							

ストローク 200mm	Z軸	1256mm/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。

Z軸ストローク	200	Y軸ストローク				
		200	300	400	500	600
		定格2.0kg (加減速0.3G時) 最大6.0kg (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軸ケーブル取出口 (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軸ケーブル取出口は5-575ページをご参照ください。
(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 転送C10 [転送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	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	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm	200W/-

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。

型式内容

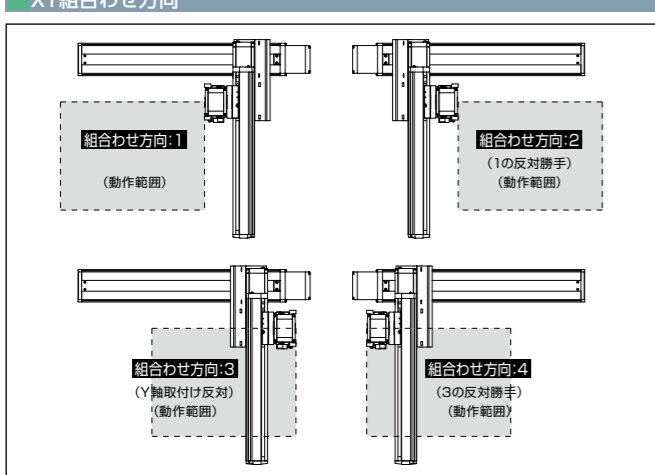
XY組合せ方向 (注1)	型式
1	ICSB4 [ICSPB4]-BE1HZRM-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T□-⑨-⑩
2	ICSB4 [ICSPB4]-BE2HZRM-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T□-⑨-⑩
3	ICSB4 [ICSPB4]-BE3HZRM-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T□-⑨-⑩
4	ICSB4 [ICSPB4]-BE4HZRM-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T□-⑨-⑩

(注1) XY組合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	30: 300mm 130: 1300mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20: 200mm 70: 700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	20: 200mm
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組合せ方向



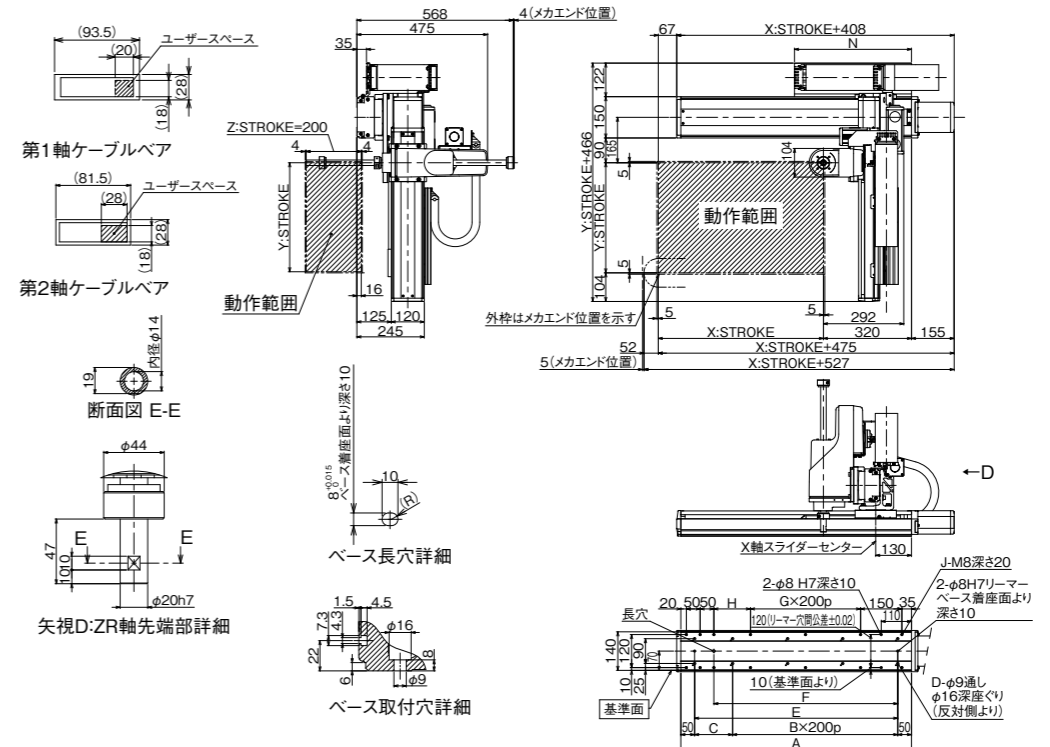
寸法図

■ ICSB4 [ICSPB4]-BE HZRM-CT-CT (ケーブルベア仕様) 組合せ方向1

(注) 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。

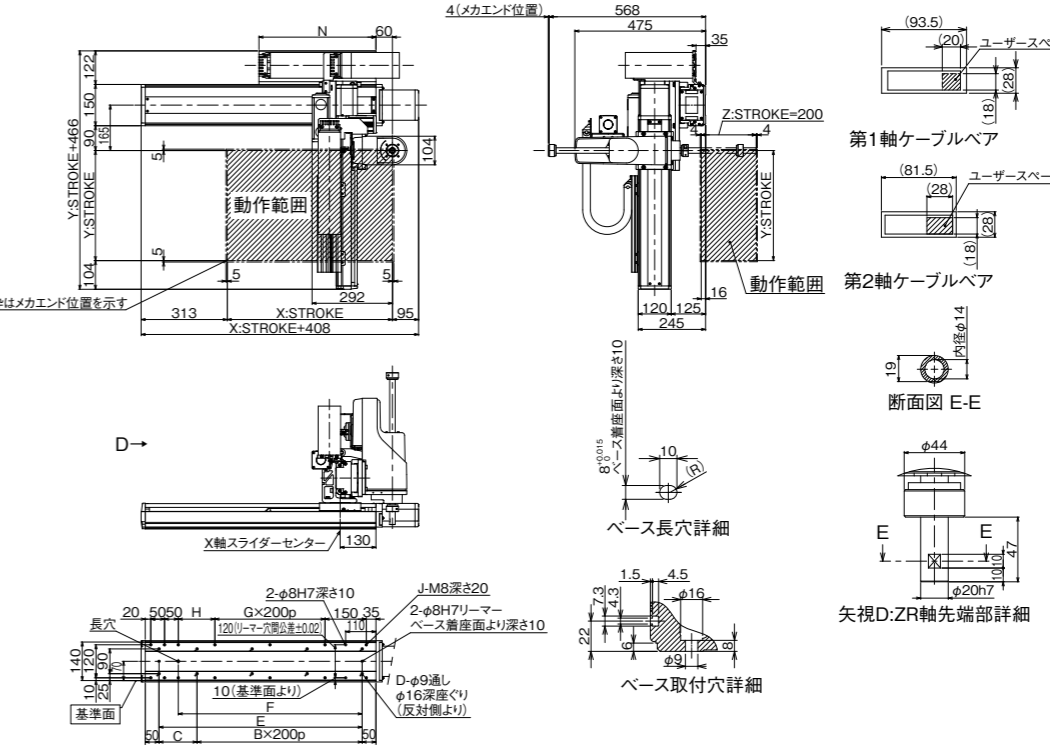
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD



■ ICSB2 [ICSPB2]-BE HZRM-CT-CT (ケーブルベア仕様) 組合せ方向3

(注) 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	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
D	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

