

IA直交ロボット

目次

ICSA2/ICSPA2
ICSA3/ICSPA3



contents

特長	185p
製品体系	187p
選定表	189p
注意事項	201p
ケーブル配線方法	202p
型式項目	203p

ICSA2/ICSPA2
ICSA3/ICSPA3



取付方法	363p
システム構成	365p
本体オプション	366p

ICSA2 ICSPA2	2軸組合せ	X-Y2軸組合せ	XYB (Y軸ベース固定) タイプ	ICSA2 (ICSPA2) -BA□H	205 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BA□M	207 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BB□H	209 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BB□M	211 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BC□H	213 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BC□M	215 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BD□H	217 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BE□H	219 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BE□M	221 p
				ICSA2 (ICSPA2) -BF□H	223 p
			XYS (Y軸スライダ固定) タイプ	ICSA2 (ICSPA2) -SA□H	225 p
				ICSA2 (ICSPA2) -SA□M	227 p
				ICSA2 (ICSPA2) -S1C□H	229 p
				ICSA2 (ICSPA2) -S1C□M	231 p
				ICSA2 (ICSPA2) -S2C□H	233 p
				ICSA2 (ICSPA2) -SG□H	235 p
				ICSA2 (ICSPA2) -ZAH	237 p
				ICSA2 (ICSPA2) -ZAM	239 p
				ICSA2 (ICSPA2) -Z1CH	241 p
				ICSA2 (ICSPA2) -Z1CM	243 p
		X-Z2軸組合せ	XZ (Z軸ベース固定) タイプ	ICSA2 (ICSPA2) -Z2CH	245 p
				ICSA2 (ICSPA2) -ZDH	247 p
				ICSA2 (ICSPA2) -ZGH	249 p
				ICSA2 (ICSPA2) -ZHH	251 p
				ICSA2 (ICSPA2) -YAH	253 p
				ICSA2 (ICSPA2) -YAM	255 p
		Y-Z2軸組合せ	YZ (Y軸スライダ固定) タイプ	ICSA2 (ICSPA2) -YCH	257 p
				ICSA2 (ICSPA2) -YCM	259 p
				ICSA2 (ICSPA2) -YGH	261 p
				ICSA2 (ICSPA2) -G1JH	263 p
		X-Y2ガントリ組合せ	XYG (ガントリ) タイプ	ICSA2 (ICSPA2) -G2JH	265 p
ICSA3 ICSPA3	3軸組合せ	X-Yベース固定 (XYB) + Z軸	Z軸ベース固定タイプ (Z軸スライダ可動)	ICSA3 (ICSPA3) -BA□MB1□	267 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BB□HB1□	269 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BB□MB1□	271 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BB□MB2□	273 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□HB1□	275 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□HB2□	277 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□HB3□	279 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□MB1□	281 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□MB2□	283 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□MB3□	285 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BD□HB1□	287 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BD□HB2□	289 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BD□HB3□	291 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□HB1□	293 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□HB2□	295 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□HB3□	297 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□MB2□	299 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□MB3□	301 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BF□HB1□	303 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BF□HB2□	305 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BF□HB3□	307 p
			Z軸スライダ固定タイプ (Z軸本体可動)	ICSA3 (ICSPA3) -BA□MS1□	309 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BB□HS1□	311 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BB□MS1□	313 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□HS1□	315 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□HS3□	317 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□MS1□	319 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BC□MS3□	321 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BD□HS1□	323 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BD□HS3□	325 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□HS1□	327 p
			X-Yガントリ組合せ (XYG) + Z軸	ICSA3 (ICSPA3) -BE□HS3□	329 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□MS1□	331 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BE□MS3□	333 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BF□HS1□	335 p
				ICSA3 (ICSPA3) -BF□HS3□	337 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G1JHB1□	339 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G1JHB2□	341 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G1JHB3□	343 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHB1□	345 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHB2□	347 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHB3□	349 p
			Z軸スライダ固定タイプ (Z軸本体可動)	ICSA3 (ICSPA3) -G1JHS1□	351 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G1JHS2□	353 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G1JHS3□	355 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHS1□	357 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHS2□	359 p
				ICSA3 (ICSPA3) -G2JHS3□	361 p

商品ガイド

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

IA直交
ロボットテーブルトップ
タイプエクスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

直交ロボットシリーズ 特長

直交ロボット (ICSA/ICSPA) は、使用頻度の高い2軸、3軸の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用できるようにした、即戦力の組合せユニットです。

1. 組合せバリエーション

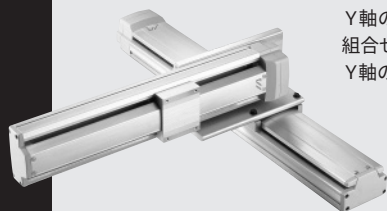
お客様の条件に最適な機種をご提供するため、標準で57種類の組合せタイプをご用意しました。また標準にない組合せタイプも、お客様の仕様に合わせて製作することが可能ですのでお気軽にお申し付け下さい。

2軸組合せタイプ

2軸組合せは、5種類の組合せパターンと、速度、モータ容量を考慮した組合せで、**31タイプ**をラインナップしています。



① XYB (Y軸ベース固定) タイプ

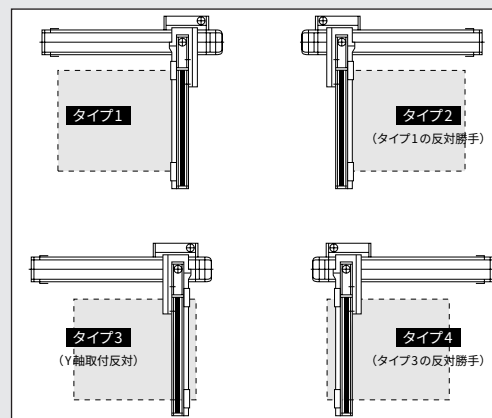


Y軸のベースをX軸のブラケットに固定した基本的な組合せタイプです。
Y軸のスライダに装置やZ軸を付けて動作させます。

ポイント1 Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

ポイント2 Y軸の配線処理を、自立ケーブル (標準)、ケーブルベアの2種類から選択出来ます。

■ 組合せ方向 (図)



② XYS (Y軸スライダ固定) タイプ

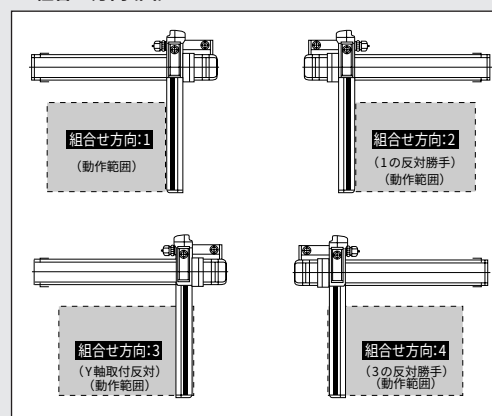


Y軸のスライダをX軸のブラケットに固定し、Y軸本体が動くタイプです。
障害物があるためY軸本体を前後させる場合等に使用します。

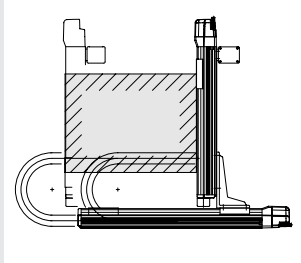
ポイント1 Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)

ポイント2 Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

■ 組合せ方向 (図)



③ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

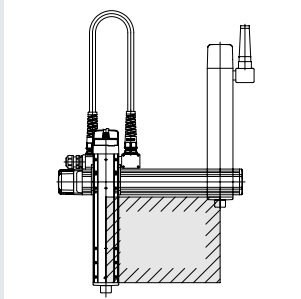


Z軸(垂直軸)をX軸の上に直立させたタイプです。
ストッカーへのワークの挿入やパレットの昇降等に使用します。

ポイント1 Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても
スライダが落下しません。

ポイント2 X軸は最長2500mm、Z軸は最長500mmまで対応
(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

④ YZ (Y軸スライダ固定) タイプ



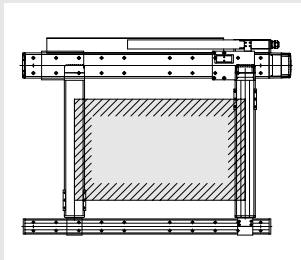
Y軸を横立てにしてZ軸(垂直軸)とスライダ同士を連結したタイプです。
Z軸の本体が上下しますので、Z軸本体にチャック等を取り付けて、ワ
ークの搬送等に使用します。

ポイント1 Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても
本体が落下しません。

ポイント2 Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブル
ベアも対応可能です(特注対応)。

ポイント3 Z軸ベース固定タイプも対応可能です(特注対応)。

⑤ XYG (ガントリ) タイプ



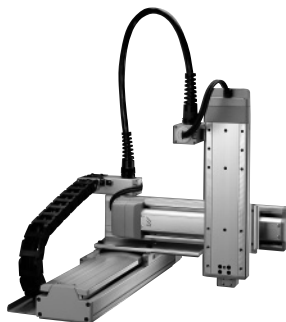
XYBタイプのY軸を平置きにして、Y軸先端にサポートガイドを付け
たタイプです。
重量物の搬送やY軸のストロークが長く先端の垂れが心配な場合等に
使用します。

ポイント1 最大40kgの搬送が可能です。

ポイント2 X軸は最長2500mm、Y軸は最長1200mmまで対応
(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

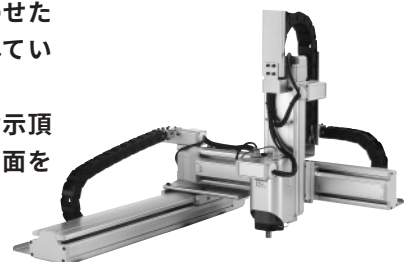
3軸組合せタイプ

3軸組合せは、ベーシックなX
YB(Y軸ベース固定)タイプと
高剛性なXYG(ガントリ)タイ
プをベースに、高速、中速、低
速のZ軸(垂直軸)を組み合わ
せ、数kgから最大19kg可搬ま
で対応した**102タイプ**をライ
ンナップしています。



4軸組合せタイプ

3軸組合せタイプのZ軸
に回転軸を組み合わせた
4軸組合せも対応してい
ます。
希望する条件をご指示頂
ければ、選定及び図面を
提出させていただきます。



直交ロボットシリーズ 製品体系

■ 2軸組合せ

X-Y 2軸組合せ

Y軸ベース固定

Y軸のスライダが水平に移動します。

XYBタイプ

BA□H、BA□M
BB□H、BB□M
BC□H、BC□M
BD□H
BE□H、BE□M
BF□H



P205~224

Y軸スライダ固定

Y軸全体が水平に移動します。

XYSタイプ

SA□H、SA□M
S1C□H、S1C□M
S2C□H
SG□H



P225~236

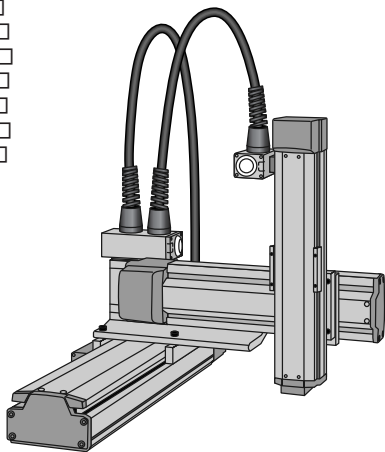
■ 3軸組合せ

X-Yベース固定+Z軸

Z軸ベース固定

水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

BA□MB1□
BB□HB1□
BB□MB1□
BC□HB□□
BC□MB□□
BD□HB□□
BE□HB□□
BE□MB□□
BF□HB□□

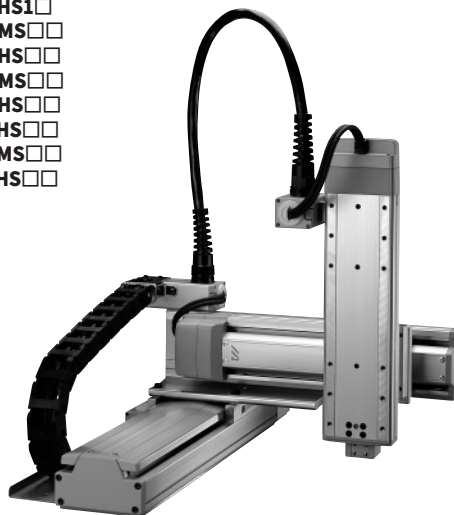


P267~308

Z軸スライダ固定

水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

BA□MS1□
BB□HS1□
BB□MS□□
BC□HS□□
BC□MS□□
BD□HS□□
BE□HS□□
BE□MS□□
BF□HS□□



P309~338

Z軸ベース固定

X軸にZ軸を直立させて固定。
Z軸のスライダが上下に移動します。

XZタイプ

ZAH、 ZAM
Z1CH、 Z1CM
Z2CH
ZDH
ZGH
ZHH



P237~252

Y軸スライダ固定

横置きY軸にZ軸のスライダを固定。
Z軸全体が上下に移動します。

YZタイプ

YAH、 YAM
YCH、 YCM
YGH



P253~262

ガントリ

X軸に平行なサポート軸を加え、その両軸の
スライダ上にY軸のベースを固定。
Y軸のスライダが平行に移動します。

XYGタイプ

G1JH
G2JH



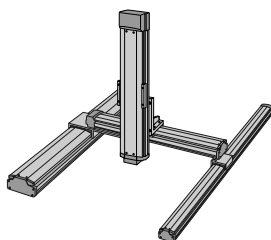
P263~266

X-Yガントリ+Z軸

Z軸ベース固定

水平移動するY軸スライダに固定したZ軸スライダが上下に移動
します。

G1JHB□□
G2JHB□□

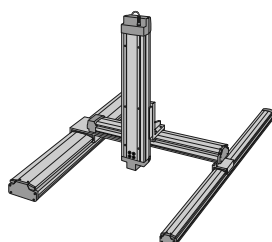


P339~350

Z軸スライダ固定

水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動
します。

G1JHS□□
G2JHS□□

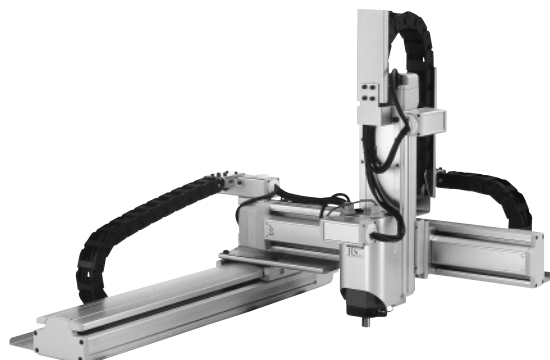


P351~362

4軸組合せ

X-Yベース固定+Z軸+回転軸

3軸組合せユニットのZ軸スライダに固定した回転軸が3次元
移動します。



直交ロボットシリーズ 2軸組合せユニット 選定表

選定方法(表の見方)

- ① から順に条件を確認しながら右へと移動していきますと、ご希望のタイプが選定出来ます。

① 組合せ構成を選択

- XYBタイプ** X軸にY軸のベースを固定するタイプ
(Y軸のスライダが左右に移動する)
- XYSタイプ** X軸にY軸のスライダを固定するタイプ
(Y軸自体が左右に移動する)
- XZタイプ** X軸にZ軸を直立させて固定するタイプ
(Z軸のスライダが上下に移動する)
- YZタイプ** 横置きY軸にZ軸のスライダを固定するタイプ
(Z軸自体が上下に移動する)
- XYGタイプ** X軸に平行なサポート軸を加え、その両軸のスライダ上にY軸のベースを固定するタイプ
(Y軸のスライダが左右に移動する)

② Y軸(Z軸)のストロークと可搬質量の
両方を満たす行を選定し右へ移動
(□の欄は未対応を表します)

③ X軸ストロークを確認

条件を満たしていない場合は、下の行の
更に大きなタイプから選定します。

④ ご希望の速度を選択

⑤ 以上でご希望の条件を満たすタイプが
選定出来ました

①

組合せ構成

XYBタイプ



②

Y軸ストローク(mm)

	100	200	300	400	500	600	700
可搬質量 (kg)	5.2	4.5	3.8	3.1	—	—	—
	18.2	16.6	12.1	8.1	—	—	—
	12.0		11.8	11.1	—	—	—
	25.0			21.8	—	—	—
	20.0				18.7	—	—
	28.8	27.8	26.8	21.8	18.7	—	—
	20.0				18.7	—	—
	—	40.0		33.0	27.3	22.9	19.3
	—	51.2	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3
	—		40.0	33.0	27.3	22.9	19.3

XYSタイプ



Y軸ストローク(mm)

	100	200	300	400	500	600	700
可搬質量 (kg)	6.2	5.5	4.8	4.1	—	—	—
	19.2	14.3	9.3	6.4	—	—	—
	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6	—	—
	29.7	28.7	19.3	13.6	9.7	—	—
	29.2	28.2	19.3	13.6	9.7	—	—
	—	—	20.7	18.2	12.5	8.4	—

XZタイプ



Z軸ストローク(mm)

可搬質量 (kg)	100	200	300	400	500	600	700
	4.0	3.3	2.6	—	—	—	—
	10.0	7.5	6.0	—	—	—	—
	8.5	7.5	6.5	5.5	—	—	—
	19.0	17.0	14.0	12.0	—	—	—
	19.0	16.0	13.0	11.0	—	—	—
	19.0	16.0	13.0	11.0	—	—	—
	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	—	—
	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	—	—

YZタイプ



Z軸ストローク(mm)

	100	200	300	400	500	600	700
可搬質量 (kg)	3.0	2.3	1.6	—	—	—	—
	11.0	10.3	9.6	—	—	—	—
	11.9	10.9	9.9	8.9	—	—	—
	13.1	12.1	11.1	10.1	—	—	—
	27.0	25.5	23.9	22.3	20.7	—	—

XYGタイプ



Y軸ストローク(mm)

	500~700	800~1200
可搬質量 (kg)	40.0	—
	—	40.0

XY軸の組合せ方向は、185ページをご参照下さい。

XY軸ケーブル配線、及びZ軸ケーブル配線は、
下記の2タイプからご選択下さい。

SC：自立ケーブル
CT□：ケーブルベア

※202ページ参照

⚠ ご注意

長ストロークのタイプの最高速度(※印)は、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度を落としてある場合がありますので、選定後は各タイプのページにて仕様の確認をお願いします。

③

④

⑤ タイプ決定

X軸ストローク	最高速度(X軸/Y軸)	組合せタイプ	掲載ページ
(mm)	(mm/sec)		
100~600	800/800	BA□H	→P205
100~600	400/400	BA□M	→P207
200~800	※1000/800	BB□H	→P209
200~800	※500/400	BB□M	→P211
200~800	※1000/1000	BC□H	→P213
200~800	※500/500	BC□M	→P215
800~2000	※1000/1000	BD□H	→P217
300~1000	※1000/1000	BE□H	→P219
300~1000	※500/500	BE□M	→P221
1000~2500	※1000/1000	BF□H	→P223

X軸ストローク	最高速度(X軸/Y軸)	組合せタイプ	掲載ページ
(mm)	(mm/sec)		
100~600	800/800	SA□H	→P225
100~600	400/400	SA□M	→P227
200~800	※1000/1000	S1C□H	→P229
200~800	※500/500	S1C□M	→P231
200~800	※1000/1000	S2C□H	→P233
300~800	1000/1000	SG□H	→P235

X軸ストローク	最高速度(X軸/Z軸)	組合せタイプ	掲載ページ
(mm)	(mm/sec)		
100~600	800/400	ZAH	→P237
100~600	400/200	ZAM	→P239
200~800	※1000/500	Z1CH	→P241
200~800	※500/250	Z1CM	→P243
200~800	※1000/500	Z2CH	→P245
800~2000	※1000/500	ZDH	→P247
200~800	1000/500	ZGH	→P249
1000~2500	※1000/500	ZHH	→P251

Y軸ストローク	最高速度(Y軸/Z軸)	組合せタイプ	掲載ページ
(mm)	(mm/sec)		
100~400	800/400	YAH	→P253
100~400	400/200	YAM	→P255
200~700	1000/500	YCH	→P257
200~700	※500/250	YCM	→P259
200~700	1000/500	YGH	→P261

X軸ストローク	最高速度(X軸/Y軸)	組合せタイプ	掲載ページ
(mm)	(mm/sec)		
1000~2500	※1000/1000	G1JH	→P263
1000~2500	※1000/1000	G2JH	→P265

直交ロボットシリーズ 3軸組合せユニット 選定表

選定方法(表の見方) ①から順に条件を確認しながら右へと移動していきますと、ご希望のタイプが選定出来ます。**① Z軸の取付方法を、以下の2つから選択**

【Z軸ベース固定の場合】
(Z軸のベースをY軸のスライダに固定：Z軸のスライダが上下します)

【Z軸スライダ固定の場合】
(Z軸のスライダをY軸のスライダに固定：Z軸自身が上下します)

② Z軸のタイプを、高速・中速・低速の中から選択
(スライダ固定は、中速・低速の2タイプのみ)**③ Z軸可搬質量(ワーク及び治具の総質量)を選択****④ Z軸の必要ストロークを表から選択****⑤ Y軸の必要ストロークと可搬質量を確認**

(条件を満たしていない場合は、表の下の方を見て、さらに可搬質量の大きなタイプを選定し作業を繰り返します。)

⑥ X軸のストロークを確認

条件を満たしていなければ、下にさがって、さらに大きなタイプを選択します。
※ () 内はBD□HB□□又はBF□HB□□の場合です。

⑦ X軸/Y軸の最高速度を確認

条件を満たしていなければ、下にさがって早いタイプを選択します。

⑧ 以上でご希望の条件を満たすタイプが選定出来ました

XY軸の組合せ方向は、185ページをご参照下さい。

XY軸ケーブル配線、及びZ軸ケーブル配線は、右記の2タイプからご選択下さい。

XY軸のD・F・1J・2Jタイプはケーブルベアのみとなります。

Z軸の組合せで、スライダ固定は自立ケーブルのみとなります。

この表に無い組合せについても、特注にて対応出来ますので、
お気軽に弊社営業にお問い合わせ下さい。

SC : 自立ケーブル
CT□ : ケーブルベア

※202ページ参照

【Z軸ベース固定の場合】①

Z軸 速度タイプ	Z軸			Y軸ストローク(mm)								
	可搬質量	ストローク(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800~1200	
高速タイプ 800~1000 mm/sec	3kg以下	100~300	→	3.0				—	—	—	—	
		100~400		3.0				—	—	—	—	
		100~500		—	3.0				—	—	—	
		100~600		—	—	—	—	3.0			—	
		100~600		—	—	—	—	—	—	—	3.0	
	9kg以下	100	→	9.0				—	—	—	—	
		200		—	9.0				—	—	—	
		300		9.0				8.4	—	—	—	
		400		—	9.0				—	—	—	
		500		8.6				7.3	—	—	—	
		1000~600		—	9.0				7.9	—	—	
				7.6				6.3	—	—	—	
				—	9.0				6.9	—	—	
				—	9.0				5.8	—	—	
				—	—	—	—	9.0			—	
				—	—	—	—	—	—	—	9.0	

選定例

条件

Z軸はベース固定とする。
先端積載重量：2kg
速度：800mm/sec以上
Z軸ストローク：200mm
Y軸ストローク：500mm
X軸ストローク：700mm

- 【Z軸ベース固定の場合】の表を選択します。
- 使用速度が、800mm/secなので、高速タイプを選択します。
- 可搬質量は、2kgなので、3kg以下を選択します。
- Z軸ストロークが200mmですので、100～300の行を右へ移動します。
- Z軸ストロークが100～300mmの行で、Y軸ストローク500mmのマスを見ると、“－”(該当なし)で未対応となりますので、下の行を見ます。
下の行はY軸ストローク 500mmまで対応していますのでそのまま右へ移動します。
- X軸のストロークは、800mmまで対応しておりますので、そのまま右へ移動します。
- X軸/Y軸の最高速度は1000mm/secで条件を満たしている為右へ移動します。
- その結果、組合せタイプ「BC□HB1H」が希望する条件を満たすタイプとなります。

注意 下表のX軸ストロークで()の中の数字は、タイプ決定の組合せタイプの()の型式の場合です。
例. 上記選定例でX軸ストロークが1000mmなら、組合せタイプの型式は「BD□HB1H」となります。

6 ※()内はBD□HB□□又はBF□HB□□の場合です。

7

8 タイプ決定

X軸ストローク		最高速度 (X軸/Y軸)		組合せタイプ		掲載ページ
(mm)		(mm/sec)				
→	200 ～ 800	→	1000/800	ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1H		→P269
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1H (BD□HB1H)		→P275 (P287)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1H (BF□HB1H)		→P293 (P303)
	1000 ～ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHB1H		→P339
→	200 ～ 800 (800～2000)	→	1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHB1H		→P345
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3H (BD□HB3H)		→P279 (P291)
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3H (BF□HB3H)		→P297 (P307)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3H (BD□HB3H)		→P279 (P291)
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3H (BF□HB3H)		→P297 (P307)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3H (BD□HB3H)		→P279 (P291)
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3H (BF□HB3H)		→P297 (P307)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3H (BD□HB3H)		→P279 (P291)
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3H (BF□HB3H)		→P297 (P307)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3H (BD□HB3H)		→P279 (P291)
	200 ～ 800 (800～2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3H (BF□HB3H)		→P297 (P307)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3H		→P343
	1000 ～ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3H		→P349

【Z軸ベース固定の場合】①

②

③

④

⑤

Z軸 速度タイプ	Z軸			Y軸ストローク(mm)									
	可搬質量	ストローク(mm)			100	200	300	400	500	600	700	800~1200	
中速タイプ 400~500 mm/sec	6kg以下	100	➡	可搬質量(kg)	6.0	2.9	—	—	—	—	—	—	
					6.0	5.9	—	—	—	—	—	—	
					6.0	—	—	—	—	—	—	—	
		200			6.0	2.3	—	—	—	—	—	—	
					6.0	5.3	—	—	—	—	—	—	
					6.0	—	—	—	—	—	—	—	
		300			6.0	5.7	1.7	—	—	—	—	—	
					5.6	5.4	4.7	—	—	—	—	—	
					6.0	—	—	—	—	—	—	—	
		100~400			6.0	—	—	—	—	—	—	—	
	9kg以下	100	➡	可搬質量(kg)	—	6.0	—	—	—	—	—	—	
					—	—	—	—	6.0	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	—	
		200			—	—	—	—	—	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	—	
		300			—	—	—	—	—	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	—	
		400			—	—	—	—	—	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	—	
		500			—	—	—	—	—	—	—	—	
		100~600			—	—	—	—	—	—	—	—	
		100~600			—	—	—	—	—	—	—	—	
	19kg以下	100	➡	可搬質量(kg)	10.7	9.4	—	—	—	—	—	—	
					19.0	18.5	17.5	12.5	9.4	—	—	—	
					—	19.0	—	—	18.0	13.6	10.0	—	
					—	—	—	—	19.0	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	19.0	
		200			9.7	8.4	—	—	—	—	—	—	
					18.5	17.5	16.5	11.5	8.4	—	—	—	
					—	19.0	—	—	17.0	12.6	9.0	—	
					—	—	—	—	19.0	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	19.0	
		300			8.6	7.3	—	—	—	—	—	—	
					17.4	16.4	15.4	10.4	7.3	—	—	—	
					—	19.0	—	—	15.9	11.5	7.9	—	
					—	—	—	—	19.0	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	19.0	
		400			7.6	6.3	—	—	—	—	—	—	
					16.4	15.4	14.4	9.4	6.3	—	—	—	
					—	19.0	—	—	14.9	10.5	6.9	—	
					—	—	—	—	18.7	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	18.7	
		500			—	19.0	—	—	13.8	9.4	5.8	—	
					—	—	—	—	17.6	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	17.6	
		600			—	—	—	—	16.6	—	—	—	
					—	—	—	—	—	—	—	16.6	

⑥ ※()内はBD□HB□□又はBF□HB□□
の場合です。

⑦

⑧ タイプ決定

X軸ストローク		最高速度 (X軸/Y軸)		組合せタイプ	
(mm)		(mm/sec)		掲載ページ	
→	100 ~ 600	→	400/400	→	ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1M →P267
	200 ~ 800		1000/800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1M →P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1M →P271
	100 ~ 600		400/400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1M →P267
	200 ~ 800		1000/800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1M →P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1M →P271
	100 ~ 600		400/400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1M →P267
	200 ~ 800		1000/800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1M →P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1M →P271
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1M (BD□HB1M) →P275 (P287)
	300 ~ 1000		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1M (BF□HB1M) →P293 (P303)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB1M →P339
→	200 ~ 800	→	500/400	→	ICSA [ICSPA] 3-G2JHB1M →P345
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB2M →P273
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2M (BD□HB2M) →P277 (P289)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2M (BF□HB2M) →P295 (P305)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2M (BD□HB2M) →P277 (P289)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2M (BF□HB2M) →P295 (P305)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2M (BD□HB2M) →P277 (P289)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2M (BF□HB2M) →P295 (P305)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2M (BD□HB2M) →P277 (P289)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2M (BF□HB2M) →P295 (P305)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2M (BF□HB2M) →P295 (P305)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2M →P341
→	200 ~ 800 (800~2000)	→	1000/1000	→	ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2M →P347
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB3M (BD□HB3M) →P279 (P291)
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB3M →P285
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB3M (BF□HB3M) →P297 (P307)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB3M →P343
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB3M →P349

【Z軸ベース固定の場合】 ①

②

③

④

⑤

Z軸 速度タイプ	Z軸			Y軸ストローク(mm)																		
	可搬質量	ストローク(mm)			100	200	300	400	500	600	700	800～1200										
低速タイプ 200～250 mm/sec	14kg以下	100	→	可搬質量(kg)		13.0	11.4	6.9	2.9	—	—	—	—									
					7.1		6.9	6.2	—	—	—	—										
					14.0				—	—	—	—										
					14.0				13.5	—	—	—										
		—			14.0								—									
		12.4			10.8	6.3	2.3	—	—	—	—											
		6.1			5.9	5.2	—	—	—	—												
		14.0				—	—	—	—													
		14.0				12.9	—	—	—													
		—			14.0								13.5		—							
		11.8			10.2	5.7	1.7	—	—	—	—											
		5.6			5.4	4.7	—	—	—	—												
		14.0				—	—	—	—													
		14.0				12.3	—	—	—													
		—			14.0								12.9		—							
		13.5					11.7	—	—	—												
		—			14.0								12.3		—							
		—			14.0								11.7		—							
	100～600			14.0								—	—									
	100～600			—		—	—	—	—	—	—	14.0										
	19kg以下	100		200	300	400	500	100～600	100～600	可搬質量(kg)	15.9				12.7	—	—	—	—			
											10.7					9.4	—	—	—			
											19.0	18.5	17.5		12.5	9.4	—	—	—			
											—				19.0		18.0	13.6	10.0		—	
											—		—		—	—	19.0				—	
											—		—		—	—	—	—	—		19.0	
											14.6					11.4	—	—	—		—	
											9.7					8.4	—	—	—			
											18.5	17.5	16.5		11.5	8.4	—	—	—			
											—				19.0		17.0	12.6	9.0		—	
											—		—		—	—	19.0				—	
											—		—		—	—	—	—	—		19.0	
											13.8					10.6	—	—	—		—	
											8.6					7.3	—	—	—			
											17.4	16.4	15.4		10.4	7.3	—	—	—			
											—				19.0		15.9	11.5	7.9		—	
											—		—		—	—	19.0				—	
											—		—		—	—	—	—	—		19.0	
		19kg以下		400	500	100～600	100～600	12.8				9.6	—		—	—	—					
								7.6					6.3		—	—	—					
								16.4	15.4	14.4	9.4	6.3	—		—	—						
								—				19.0			14.9	10.5	6.9	—				
								—		—	—	—	18.7			—						
								—		—	—	—	—		—	18.7						
								—				19.0			13.8	9.4	5.8	—				
								—		—	—	—	17.6			—						
								—		—	—	—	—		—	17.6						
								—				—			—	—	—	—				
								—				—			—	—	—	16.6				

⑥ ※()内はBD□HB□□又はBF□HB□□
の場合です。

⑦

⑧ タイプ決定

X軸ストローク		最高速度 (X軸/Y軸)		組合せタイプ		掲載ページ
(mm)		(mm/sec)				
→	100 ~ 600	→	400/400	→	ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1L	→P267
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1L	→P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1L	→P271
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1L (BD□HB1L)	→P275 (P287)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1L (BF□HB1L)	→P293 (P303)
	100 ~ 600		400/400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1L	→P267
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1L	→P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1L	→P271
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1L (BD□HB1L)	→P275 (P287)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1L (BF□HB1L)	→P293 (P303)
	100 ~ 600		400/400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MB1L	→P267
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□HB1L	→P269
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB1L	→P271
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1L (BD□HB1L)	→P275 (P287)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1L (BF□HB1L)	→P293 (P303)
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB1L (BD□HB1L)	→P275 (P287)
→	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1L (BF□HB1L)	→P293 (P303)
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB1L (BF□HB1L)	→P293 (P303)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB1L	→P339
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB1L	→P345
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB2L	→P273
	200 ~ 800 (800~2000)		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2L (BD□HB2L)	→P277 (P289)
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB2L	→P283
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2L (BF□HB2L)	→P295 (P305)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB2L	→P273
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2L (BD□HB2L)	→P277 (P289)
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB2L	→P283
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2L (BF□HB2L)	→P295 (P305)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	200 ~ 800		500/400		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	200 ~ 800 (800~2000)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BB□MB2L	→P273
	200 ~ 800		500/500		ICSA [ICSPA] 3-BC□HB2L (BD□HB2L)	→P277 (P289)
	200 ~ 800		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□MB2L	→P283
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HB2L (BF□HB2L)	→P295 (P305)
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	300 ~ 1000 (1000~2500)		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHB2L	→P341
	1000 ~ 2500		1000/1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHB2L	→P347

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

【Z軸スライダ固定の場合】①

②

③

④

⑤

Z軸 速度タイプ	Z軸			Y軸ストローク(mm)									
	可搬質量	ストローク(mm)			100	200	300	400	500	600	700	800～1200	
中速タイプ 400～500 mm/sec	3kg以下	100	➡	可搬質量(kg)	3.0				—	—	—	—	
					3.0				—	—	—	—	
					3.0				—	—	—	—	
					3.0					—	—	—	
					—	3.0						—	
					—	—	—	—	3.0			—	
					—	—	—	—	—	—	—	3.0	
					2.3				—	—	—	—	
		2.3				—	—	—	—				
		2.3				—	—	—	—				
		2.3					—	—	—				
		—			2.3						—		
		—			—	—	—	2.3			—		
		—			—	—	—	—	—	—	2.3		
		1.6				—	—	—	—				
		1.6				—	—	—	—				
		1.6				—	—	—	—				
		1.6					—	—	—				
		—			1.6						—		
		—			—	—	—	1.6			—		
		—			—	—	—	—	—	—	1.6		
		—			0.9						—		
		—			—	—	—	0.9			—		
		—			—	—	—	—	—	—	0.9		
		12kg以下			100	➡	可搬質量(kg)	10.0				8.7	
	—		11.9					10.5	—				
	—		—	—				—	11.9			—	
	—		—	—				—	—	—	—	11.9	
	9.0				7.7			—	—	—			
	—		10.9					9.5	—				
	—		—	—	—			10.9			—		
	—		—	—	—			—	—	—	10.9		
	8.0				6.7			—	—	—			
	—		9.9					8.5	—				
	—		—	—	—			9.9			—		
	—		—	—	—			—	—	—	9.9		
	—		8.9					7.5	—				
	—		—	—	—			8.9			—		
	—		—	—	—			—	—	—	8.9		
	—		—	—	—			7.8			19.0		
	—		—	—	—			—	—	—	7.8		

⑥ ※()内はBD□HB□□又はBF□HB□□
の場合です。

⑦

⑧ タイプ決定

	X軸ストローク		最高速度 (X軸/Y軸)		組合せタイプ	掲載ページ
	(mm)		(mm/sec)			
	100 ～ 600		400／400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1M	→P309
	200 ～ 800		1000／800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1M	→P311
	200 ～ 800		500／500		ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1M	→P313
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1M (BD□HS1M)	→P315 (P323)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1M (BF□HS1M)	→P327 (P335)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1M	→P351
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1M	→P357
	100 ～ 600		400／400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1M	→P309
	200 ～ 800		1000／800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1M	→P311
	200 ～ 800		500／500		ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1M	→P313
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1M (BD□HS1M)	→P315 (P323)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1M (BF□HS1M)	→P327 (P335)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1M	→P351
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1M	→P357
	100 ～ 600		400／400		ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1M	→P309
	200 ～ 800		1000／800		ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1M	→P311
	200 ～ 800		500／500		ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1M	→P313
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1M (BD□HS1M)	→P315 (P323)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1M (BF□HS1M)	→P327 (P335)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1M	→P351
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1M	→P357
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS3M (BD□HS3M)	→P317 (P325)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS3M (BF□HS3M)	→P329 (P337)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS3M	→P355
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS3M	→P361
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS3M (BD□HS3M)	→P317 (P325)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS3M (BF□HS3M)	→P329 (P337)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS3M	→P355
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS3M	→P361
	200 ～ 800 (800～2000)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BC□HS3M (BD□HS3M)	→P317 (P325)
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS3M (BF□HS3M)	→P329 (P337)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS3M	→P355
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS3M	→P361
	300 ～ 1000 (1000～2500)		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-BE□HS3M (BF□HS3M)	→P329 (P337)
	1000 ～ 2500		1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS3M	→P355
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS3M	→P361
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G1JHS3M	→P355
			1000／1000		ICSA [ICSPA] 3-G2JHS3M	→P361

【Z軸スライダ固定の場合】①

②

③

④

⑤

Z軸 速度タイプ	Z軸			Y軸ストローク(mm)											
	可搬質量	ストローク(mm)			100	200	300	400	500	600	700	800～1200			
低速タイプ 200～250 mm/sec	11kg以下	100	➡	可搬質量 (kg)		11.0		7.6	3.6	—	—	—	—		
						7.2		7.0	6.3	—	—	—	—		
						11.0					—	—	—		—
						11.0						—	—		—
					—	11.0							—		
					—	—	—	—	11.0				—		
					—	—	—	—		—	—	—	11.0		
		200				10.3		6.9	2.9	—	—	—	—		—
						6.5		6.3	5.6	—	—	—	—		—
						10.3					—	—	—		—
						10.3						—	—		—
					—	10.3							—		
					—	—	—	—	10.3				—		
					—	—	—	—	—	—	—	10.3			
		300				9.6		6.2	2.2	—	—	—	—		—
						5.8		5.6	4.9	—	—	—	—		—
						9.6					—	—	—		—
						9.6						—	—		—
					—	9.6							—		
					—	—	—	—	9.6				—		
					—	—	—	—	—	—	—	9.6			
		400			—	8.9							—		
					—	—	—	—	8.9				—		
					—	—	—	—	—	—	—	8.9			

⑥ ※()内はBD□HB□□又はBF□HB□□
の場合です。

⑦

⑧ タイプ決定

X軸ストローク		最高速度(X軸/Y軸)		組合せタイプ		掲載ページ
(mm)		(mm/sec)				
100 ~ 600	100 ~ 600	400/400	400/400	ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1L	→P309	
	200 ~ 800		1000/800	ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1L		→P311
	200 ~ 800		500/400	ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1L		→P313
	200 ~ 800 (800 ~ 2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1L (BD□HS1L)		→P315 (P323)
	300 ~ 1000 (1000 ~ 2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1L (BF□HS1L)		→P327 (P335)
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1L		→P351
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1L		→P357
	100 ~ 600		400/400	ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1L		→P309
	200 ~ 800		1000/800	ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1L		→P311
	200 ~ 800		500/400	ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1L		→P313
	200 ~ 800 (800 ~ 2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1L (BD□HS1L)		→P315 (P323)
	300 ~ 1000 (1000 ~ 2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1L (BF□HS1L)		→P327 (P335)
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1L		→P351
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1L		→P357
	100 ~ 600		400/400	ICSA [ICSPA] 3-BA□MS1L		→P309
	200 ~ 800		1000/800	ICSA [ICSPA] 3-BB□HS1L		→P311
	200 ~ 800		500/400	ICSA [ICSPA] 3-BB□MS1L		→P313
	200 ~ 800 (800 ~ 2000)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BC□HS1L (BD□HS1L)		→P315 (P323)
	300 ~ 1000 (1000 ~ 2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1L (BF□HS1L)		→P327 (P335)
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1L		→P351
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1L		→P357
	300 ~ 1000 (1000 ~ 2500)		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-BE□HS1L (BF□HS1L)		→P327 (P335)
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G1JHS1L		→P351
	1000 ~ 2500		1000/1000	ICSA [ICSPA] 3-G2JHS1L		→P357

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

メンテナンス

直交ロボットシリーズ 注意事項

カタログスペックの注意点

速度

速度は、アクチュエータのスライダを移動させるときの設定速度です。
スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、
目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

<ご注意ください>

- ①直交ロボット全機種は、スライダに搭載する物の質量が変化しても、最高速度は変化しません。
- ②設定速度に到達するまでの時間は、加速（減速）度により異なります。
- ③移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
- ④ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。
（600ストローク以上をご使用になる場合は、ストローク別最高速度をご確認下さい）
- ⑤移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮して下さい
（移動時間の計算方法は495ページをご参照下さい）。
- ⑥速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、1mm/secごとの設定が出来ます。

加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。
減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。
両方ともプログラム上では「G」で指定します（0.3G=2940mm/sec²）。

<ご注意ください>

- ①加速（減速）度は、数字を大きくすると加速（減速）している時間が短くなり、移動時間は短縮します。
しかし加速（減速）度を大きくした場合は、急加速（減速）となりショックも大きくなります。
- ②各タイプの可搬質量は、定格加速度及び最高速度で動作させた場合の値です。
（定格加速度は標準が0.3G、リード4mm、5mmのタイプは0.15G）です。
- ③ICSA2/ICSPA2は最大1.0Gの加速度に対応しています。
設定加速度を定格加速度より上げた場合、可搬質量は低下します。
加速度を上げた時の可搬質量については、各タイプの加速度別可搬質量表をご参照下さい。
- ④加速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、0.01G毎の設定（指示）が出来ます。

繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。
3軸組合せZ軸スライダ固定のZ軸は、標準が原点逆仕様となります。

<ご注意下さい>

- ・インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります
（アブソリュート仕様は電源を入れ直した場合も原点復帰は不要です）。
- ・原点復帰動作中は、スライダ（またはロッド、アーム）がメカエンド部まで移動してから反転しますので、
周囲との干渉にご注意下さい。
- ・原点の位置を標準から原点逆仕様に変更する場合は、返却調整が必要となりますのでご注意ください。

デューティー

弊社アクチュエータは原則として、デューティー50%以内でご利用下さい。

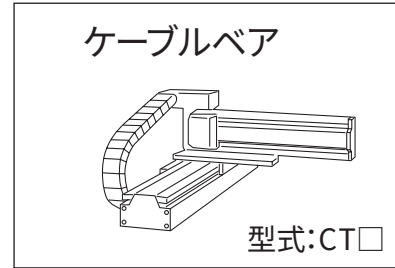
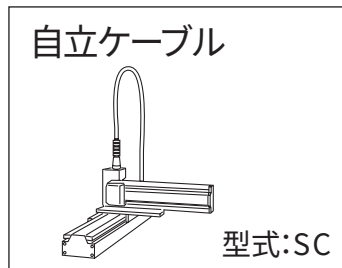
$$\text{デューティー}(\%) = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$$

直交ロボットシリーズ ケーブル配線方法

直交ロボットの2軸目・3軸目のモータ／エンコーダケーブルの配線方法は、下記の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下さい。

■配線方法種類・特長

外観

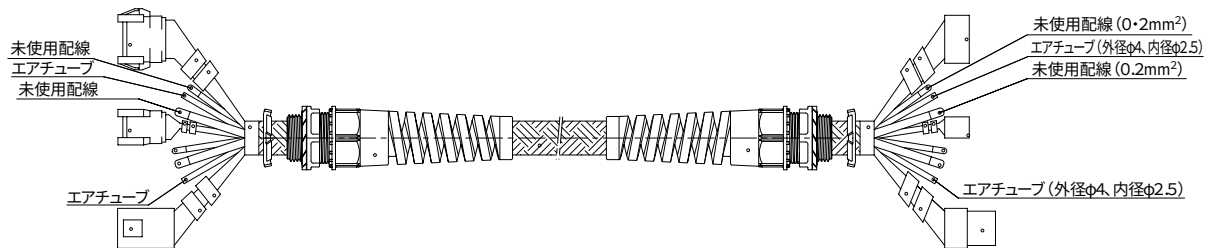


特長

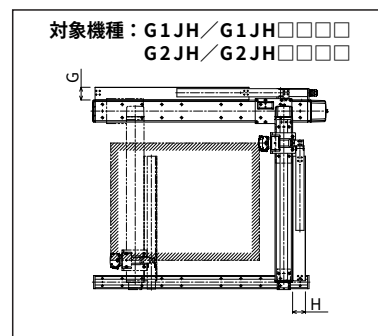
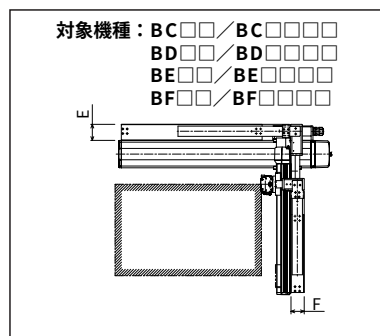
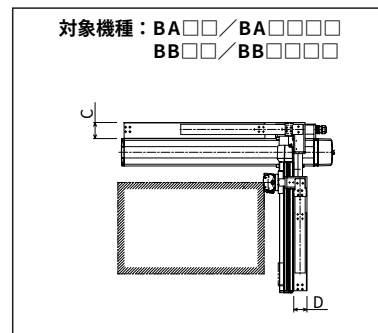
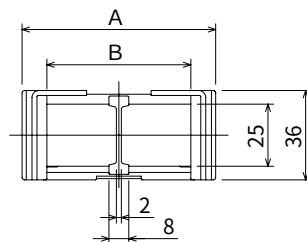
- ・ 屈曲半径が大きいため、断線しにくい
- ・ 高さ方向にスペースが必要
- ・ 複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意 (図A参照)

- ・ 屈曲半径が小さいため、断線しやすい
- ・ 高さが低く抑えられスペースが不用品
- ・ 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 (図B参照)

図A 自立ケーブル配線図



図B ケーブルベアサイズ・型式記号

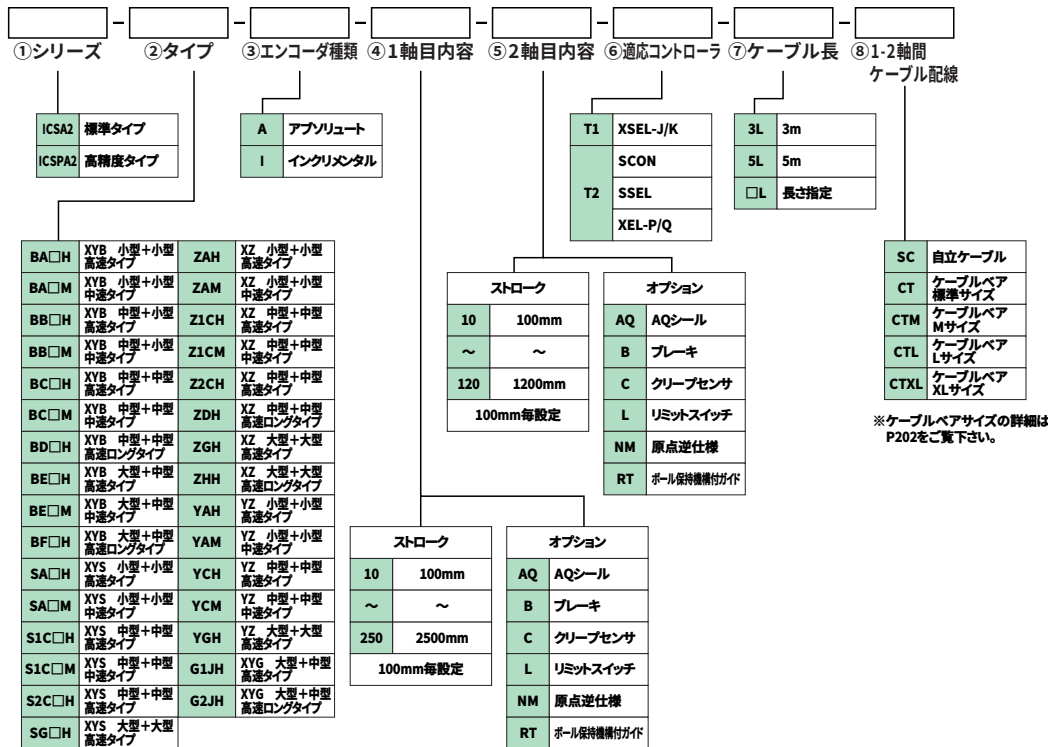


型式記号	A	B	C	D	E	F	G	H
CT (標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2	87.7	87.5
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2	107.7	107.5
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2	127.7	124.5
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2	152.7	152.5

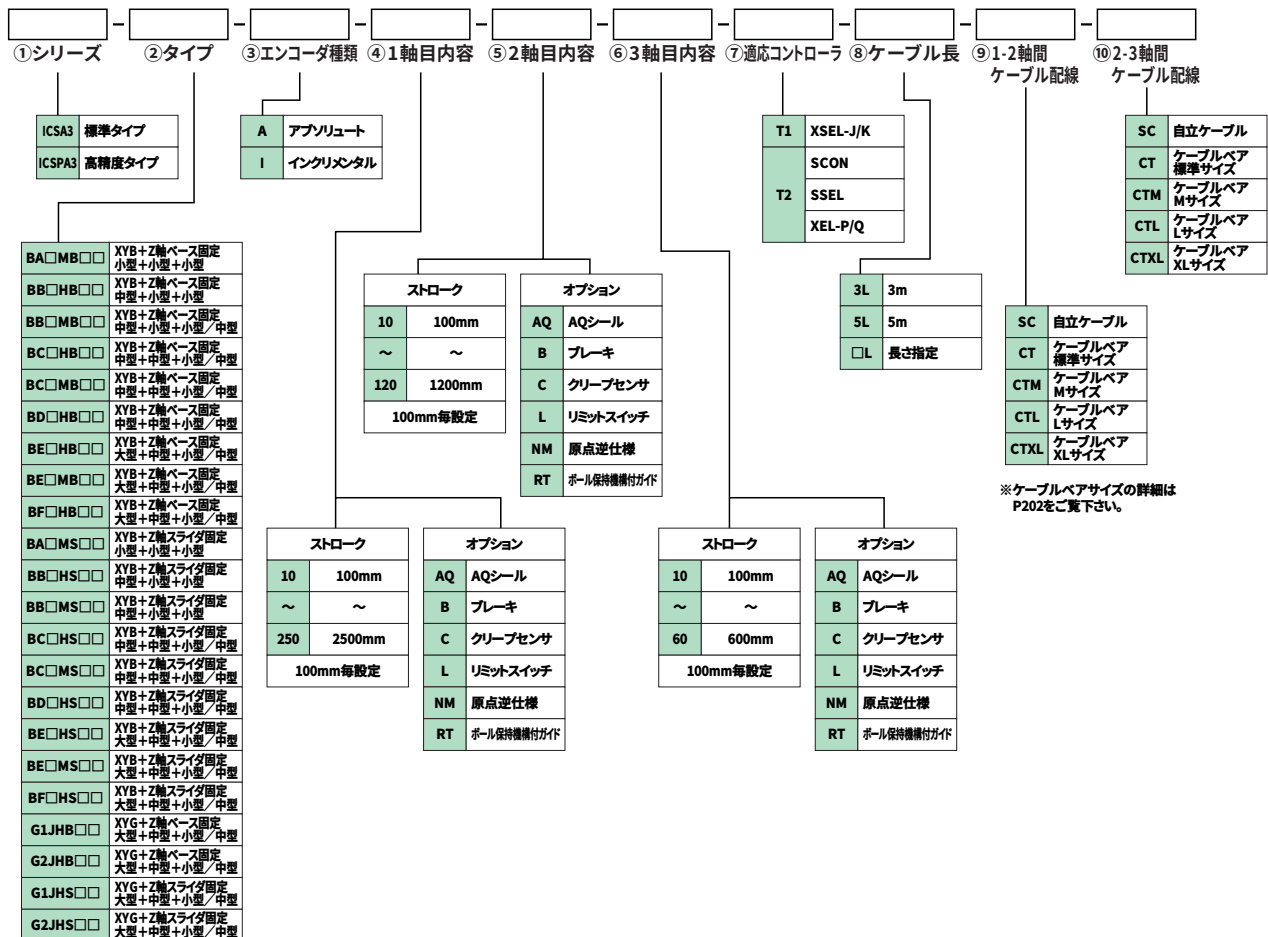
(単位: mm)

直交ロボットシリーズ 型式項目説明

【ICSA2/ICSPA2シリーズ】



【ICSA3/ICSPA3シリーズ】



① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

ICSA2 : ISA2軸組合せ
ICSPA2 : ISPA2軸組合せ
ICSA3 : ISA3軸組合せ
ICSPA3 : ISPA3軸組合せ

② タイプ

組合せパターン、組合せ方向、組合せ機種、速度タイプを表します。

2軸組合せ	B (1)	B (2)	1 (3)	H (4)	3軸組合せ	B (1)	B (2)	1 (3)	H (4)	B (5)	1 (6)	M (7)
(1) XY軸組合せタイプ(※1)	B:XYBタイプ / S:XYSタイプ / Z:XZタイプ / Y:YZタイプ / G:XYGタイプ											
(2) XY軸構成タイプ	A / B / C / 1C / 2C / D / E / F / G / 1J / 2J											
(3) XY軸組合せ方向(※2)	1 / 2 / 3 / 4											
(4) XY軸速度タイプ	H:高速タイプ / M:中速タイプ											
(5) Z軸取付タイプ	B:ベース固定 / S:スライダ固定											
(6) Z軸モータ出力	1:60W / 2:100W / 3:200W											
(7) Z軸速度タイプ	H:高速タイプ / M:中速タイプ / L:低速タイプ											

(※1) 3軸の場合は、B(XYBタイプ)とG(XYGタイプのみ)

(※2) XY軸組合せタイプがB(XYBタイプ)とS(XYSタイプ)の場合のみ指定

③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

A: アブソリュートタイプ 電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。
I: インクリメンタルタイプ 電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

④ 1軸目内容

2軸、3軸組合せの1軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。

ストロークはcm単位でご記入下さい(例 500mmストローク→50)

オプションが複数指定される場合は、間にハイホンを入れずにアルファベット順にご記入下さい。

(例 AQシール+クリープセンサ+リミットスイッチ+原点逆仕様→AQCLNM)

※オプションの内容は単軸ロボット型式説明(68ページ)をご参照下さい。

⑤ 2軸目内容

2軸、3軸組合せの2軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。

その他上記同様

⑥ 3軸目内容

3軸組合せの3軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。

その他上記同様

⑦ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。

T1: XSEL-J/K
T2: XSEL-P/Q, SSEL

⑨ 1-2軸間ケーブル配線

1軸目から2軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様(サイズ種類はP202参照)

※下記タイプの1-2軸間ケーブル配線は、ケーブルベア仕様のみとなります。

BD□H、BF□H、BD□HB□□、BF□HB□□、
G1JHB□□、G2JHB□□、BD□HS□□、
BF□HS□□、G1JHS□□、G2JHS□□

⑧ ケーブル長

1軸目のアクチュエータからコントローラまでのモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。

標準は3L(3m)か5L(5m)の2種類から選択となります。

特注でそれ以外の長さも選択が可能です。

(最大20mです)

⑩ 2-3軸間ケーブル配線

2軸目から3軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様(サイズ種類はP202参照)

※ 2-3軸間ケーブル配線は、原則として1-2軸間のケーブル配線と同じ方法となります。
(左記タイプは除く)

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 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	□	—BA□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□					
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様	ICSPA2 高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	10: 100mm と 60: 600mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	10: 100mm と 40: 400mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	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 CTLX: ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

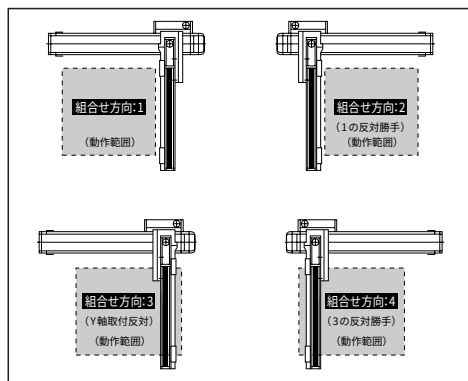


型式内容

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



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)が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	—	—	—	—	

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 と 60: 600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10: 100mm と 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 CTLX: 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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—

適応コントローラ仕様

P365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。

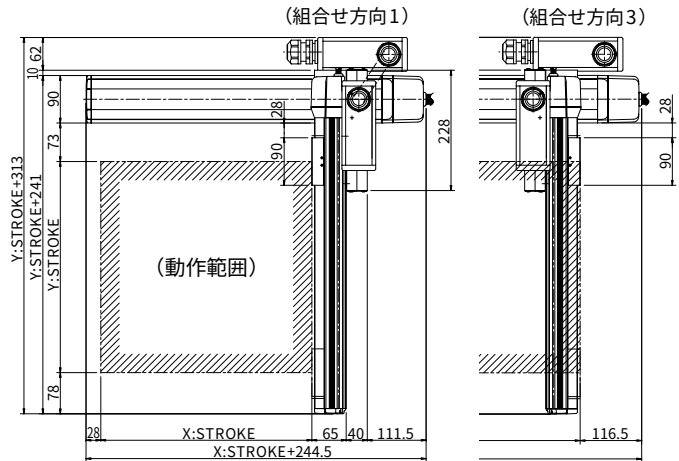
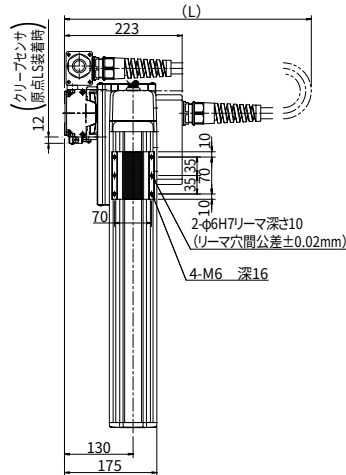
ICSA2 [ICSPA2]-BA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

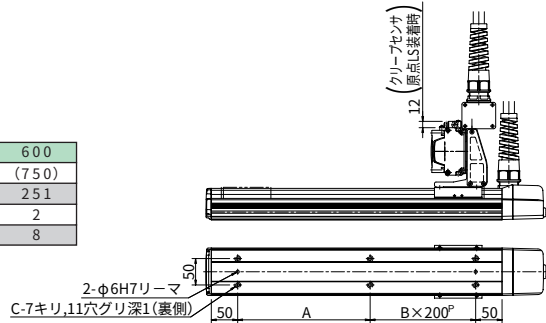
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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



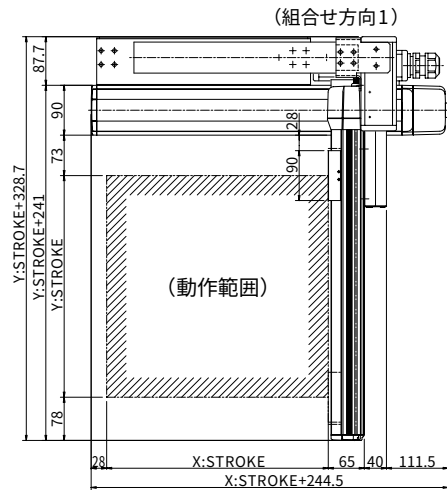
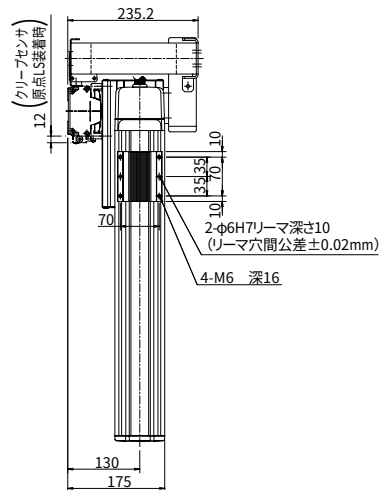
ICSA2 [ICSPA2]-BA□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

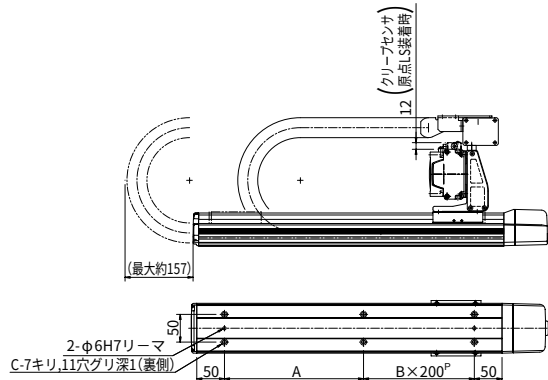
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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

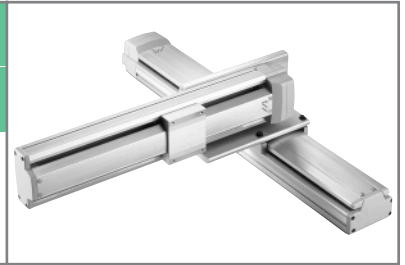


ICSA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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	□	—BA□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□			
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様	ICSPA2 高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	10:100mm 下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

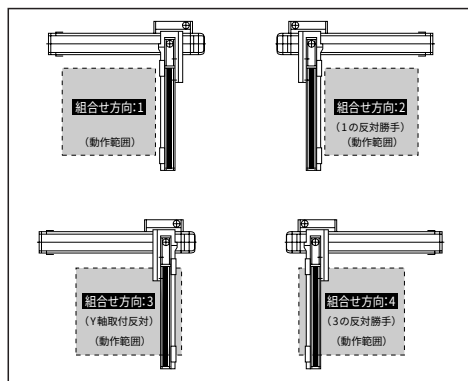


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—

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
 ながてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—

適応コントローラ仕様

P365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。

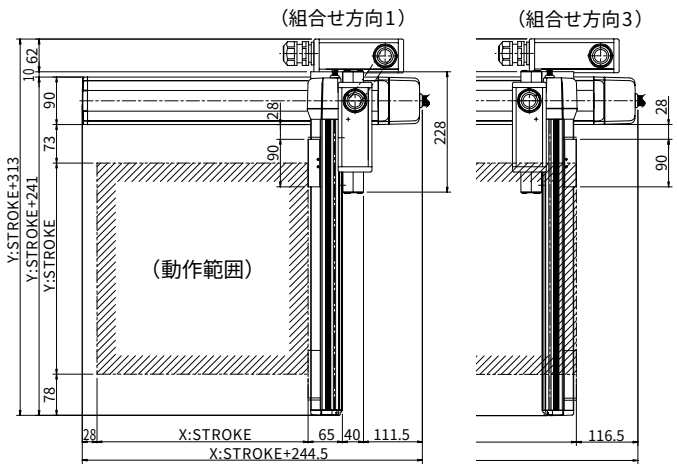
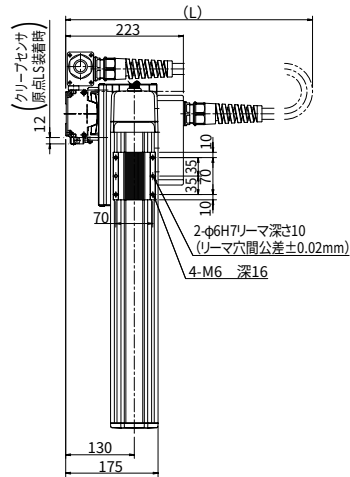
ICSA2 [ICSPA2]-BA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

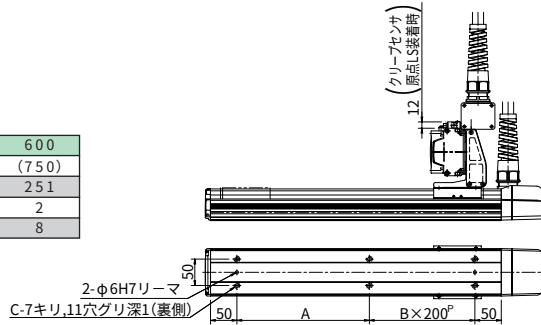
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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



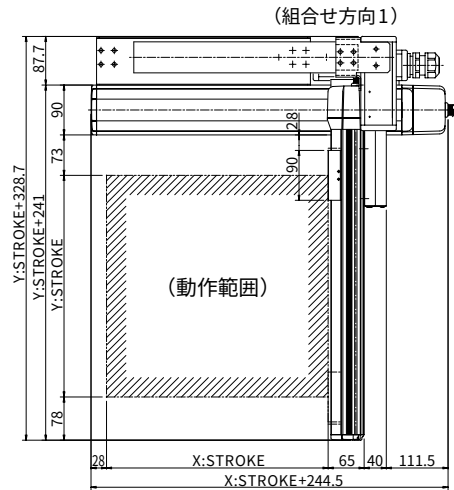
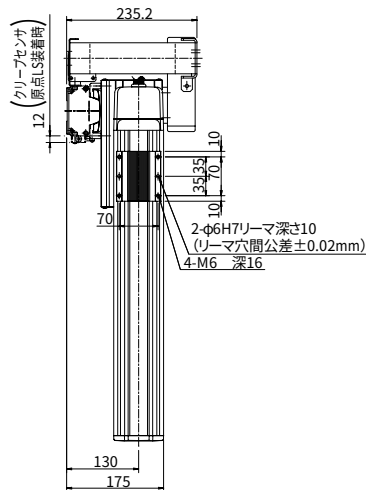
ICSA2 [ICSPA2]-BA□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

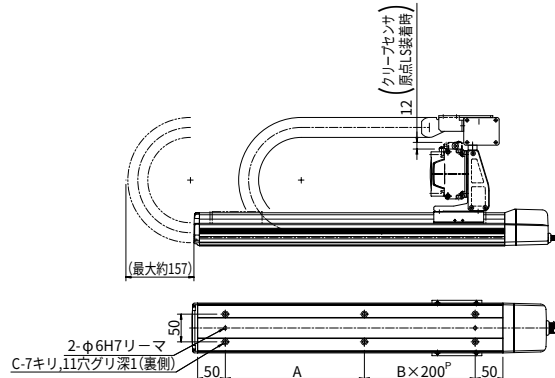
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

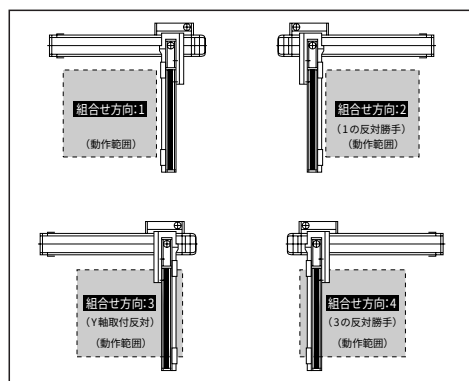


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—

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 CTLXL: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
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

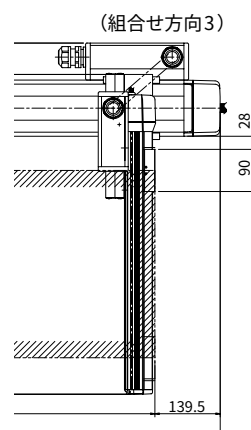
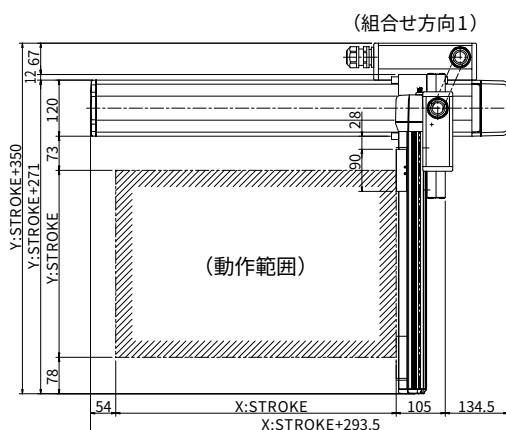
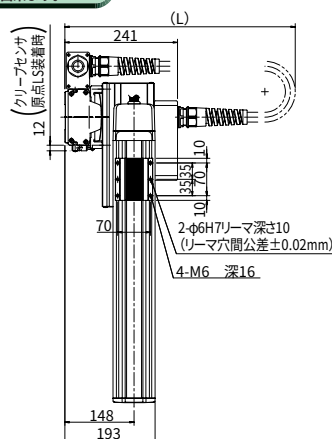
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-BB□H-SC (自立ケーブル仕様)

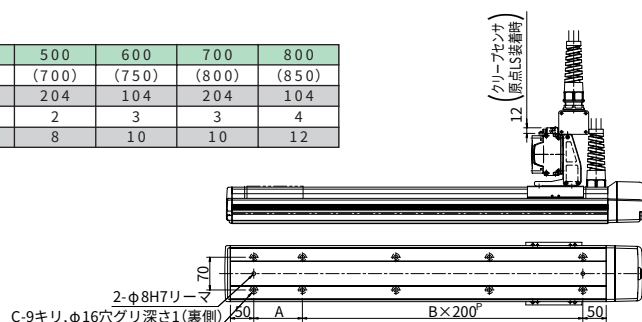
寸法図

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える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

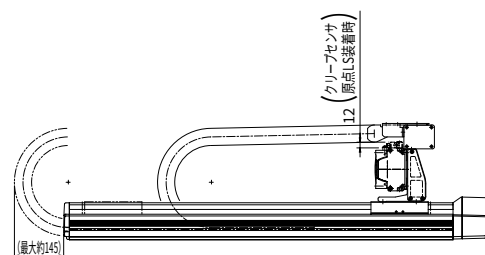
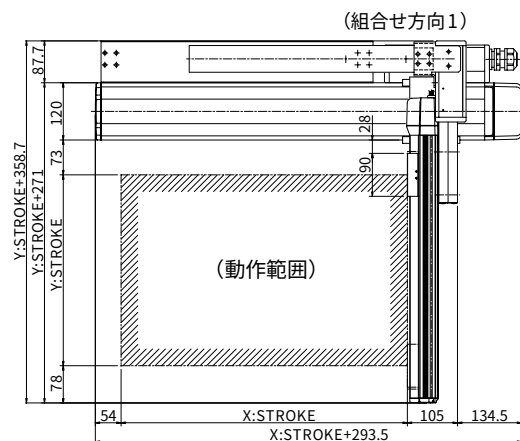
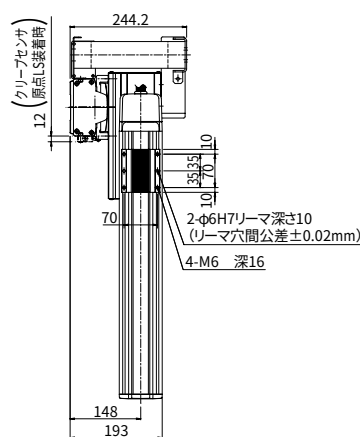
ICSA2 [ICSPA2]-BB□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

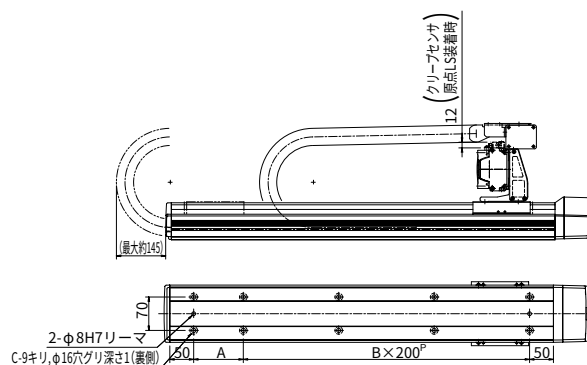
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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



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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

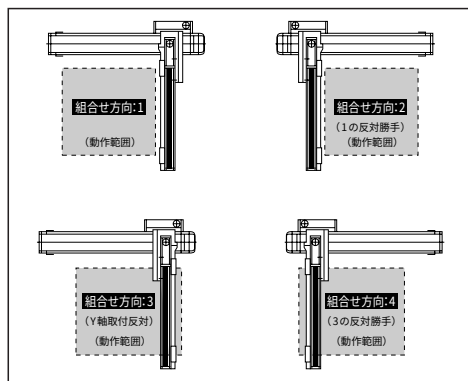


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—

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 と 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

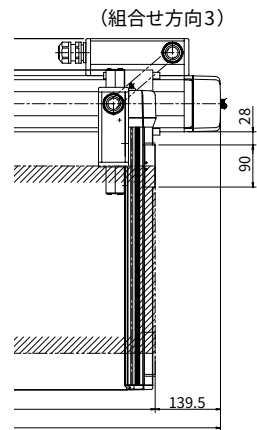
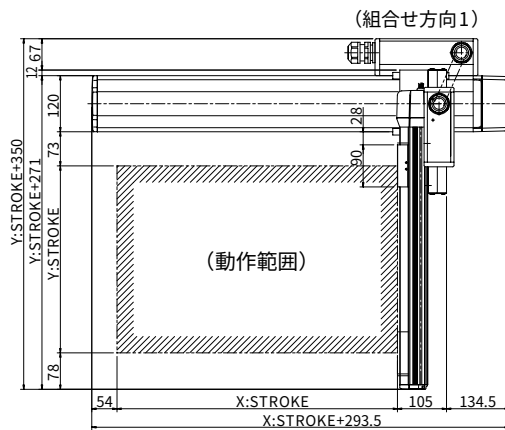
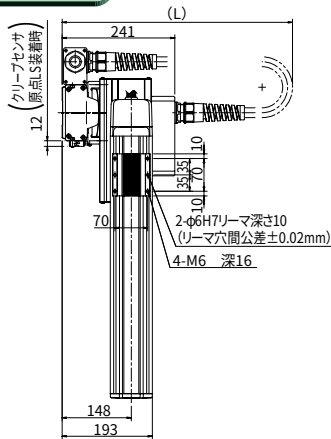
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-BB□M-SC (自立ケーブル仕様)

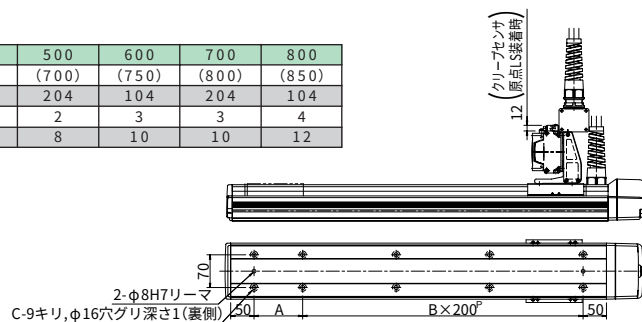
寸法図

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下さい。

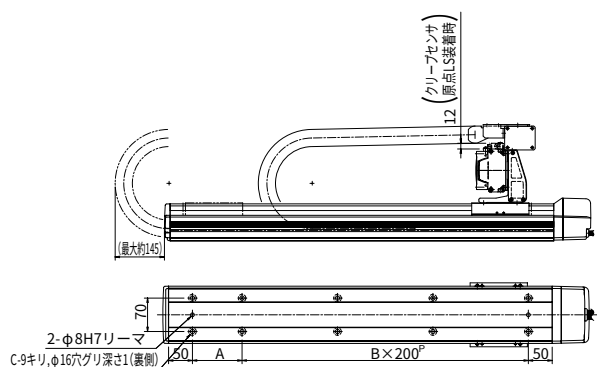
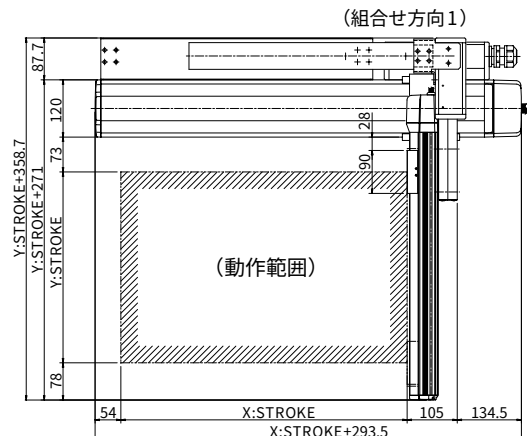
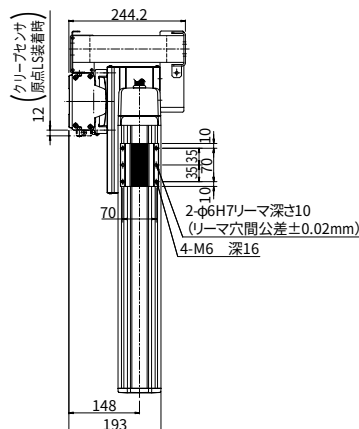
ICSA2 [ICSPA2]-BB□M-CT (ケーブルベア仕様)

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。



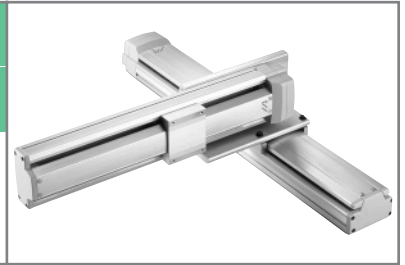
Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

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 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	□	—BC□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□
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: アプリュー1倍速 L: インクリメント1倍速	20:200mm と 80:800mm (100mm毎) オプション表 参照	10:100mm と 50:500mm (100mm毎) 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	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 CTLX ケーブルベアXLサイズ						

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

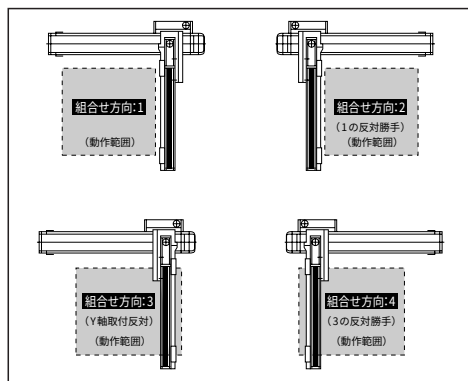


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—	

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 と 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm と 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 CTLX: 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
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシュ	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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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。

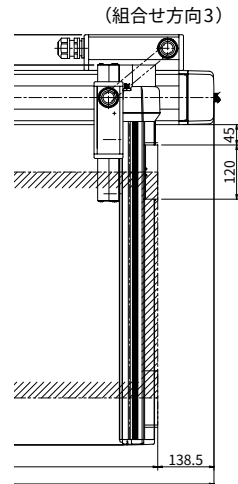
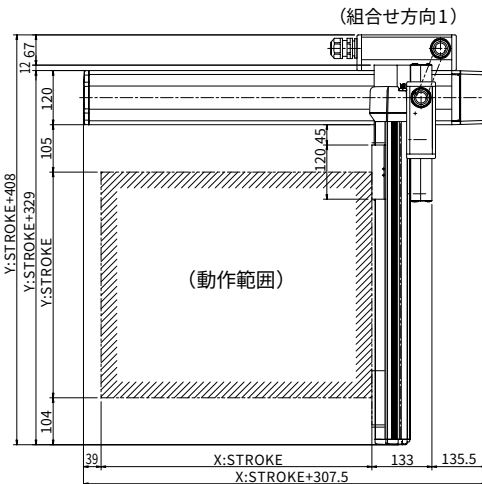
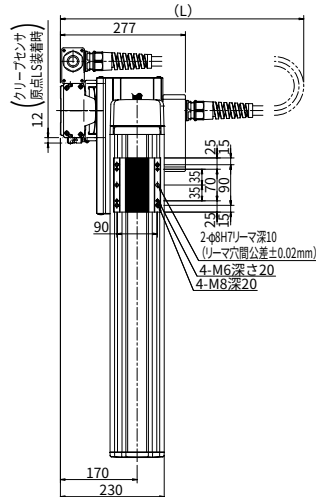
ICSA2 [ICSPA2]-BC□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

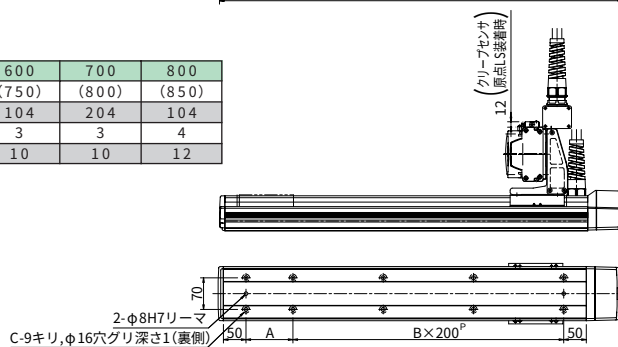
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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



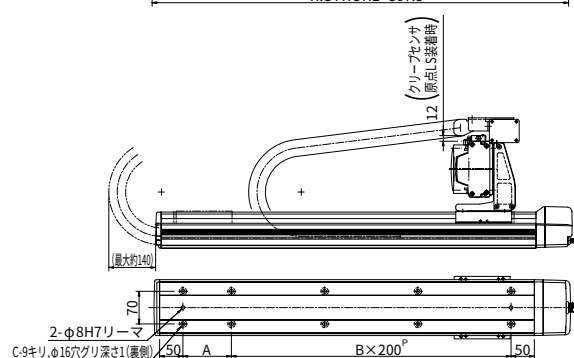
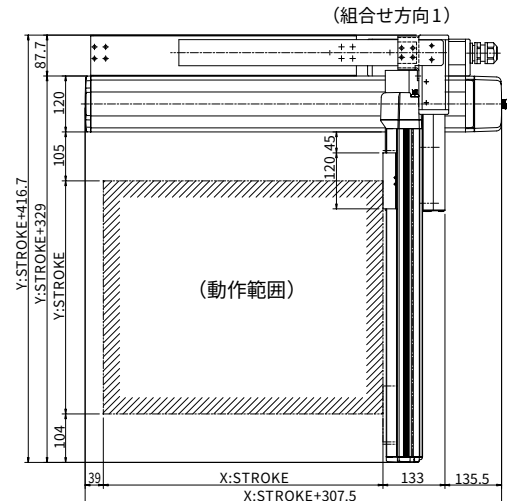
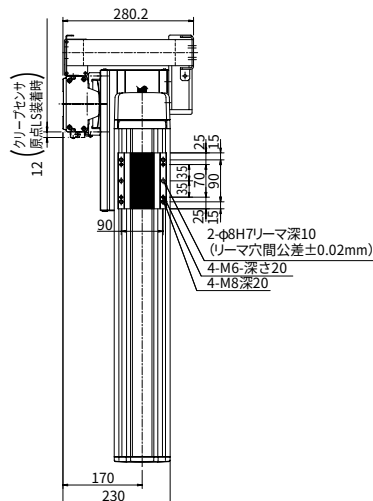
ICSA2 [ICSPA2]-BC□H-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

ロボット
IA直交

テーブルトップ
タイプ

ロボット
IXスカラ

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

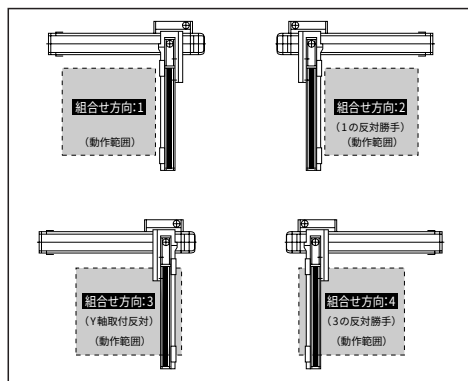


型式内容

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



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				
		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	—	—	—	—	—

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 CTLX: 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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

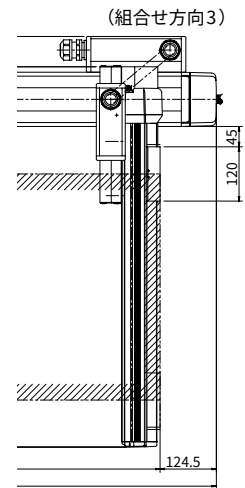
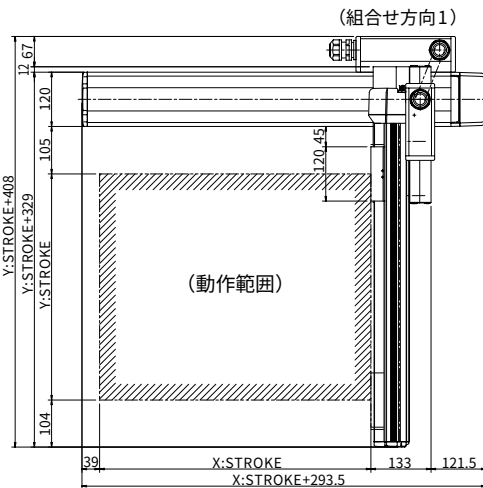
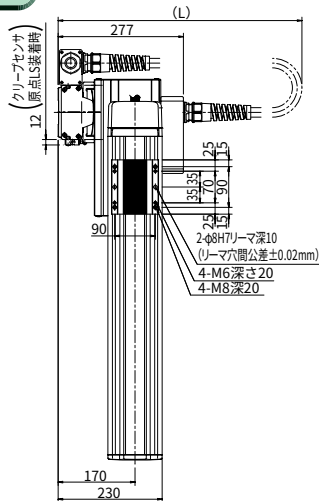
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-BC□M-SC (自立ケーブル仕様)

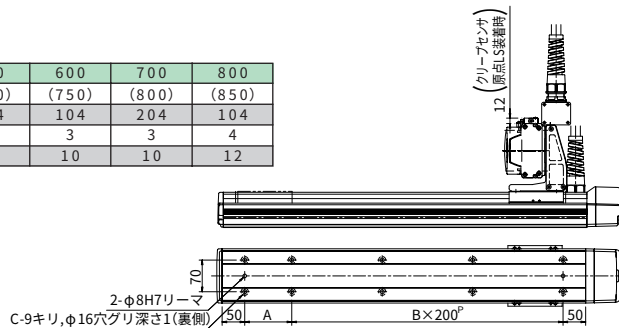
寸法図

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下さい。

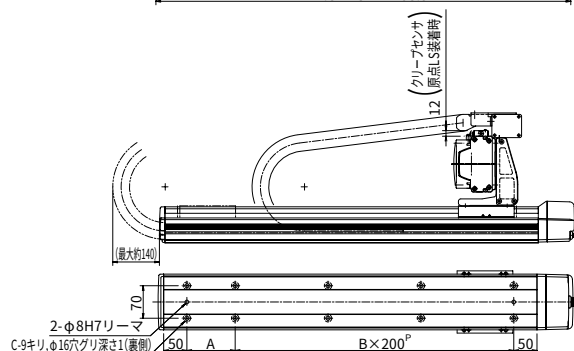
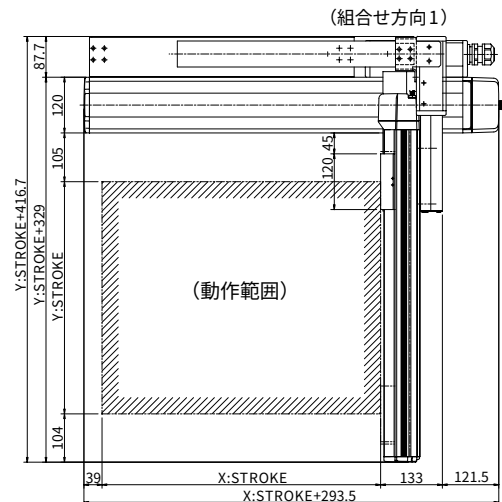
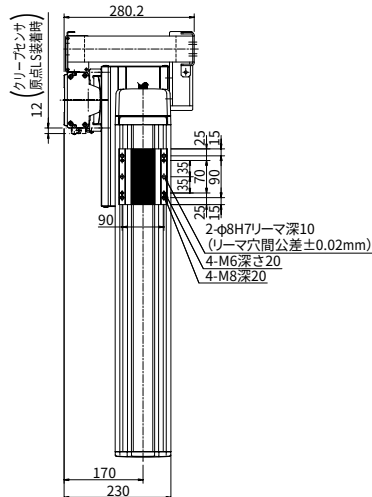
ICSA2 [ICSPA2]-BC□M-CT (ケーブルベア仕様)

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

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		□	—BD□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□
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	下記型式内容表 参照	A: アプリケーション I: インクリメンタル	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203ページをご参照下さい。

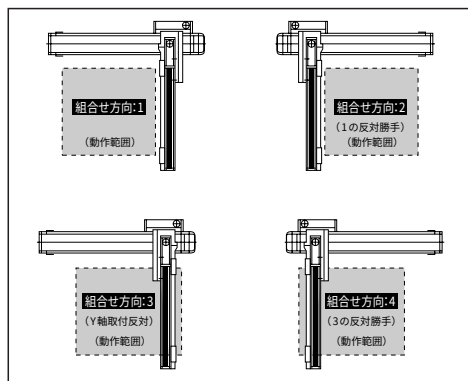


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—	—	

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
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

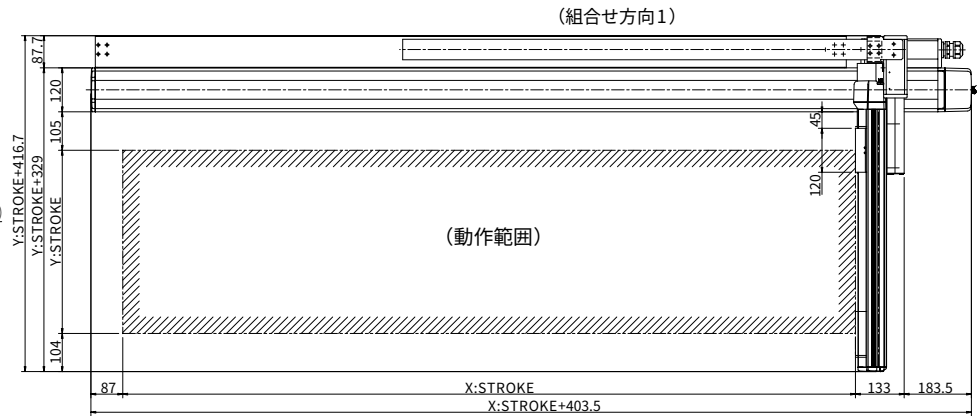
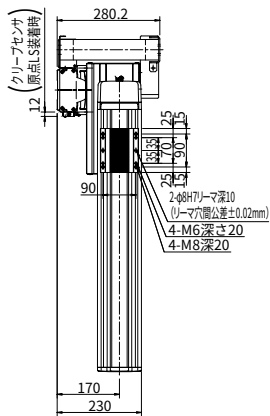
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2【ICSPA2】-BD□H-CT(ケーブルベア仕様)

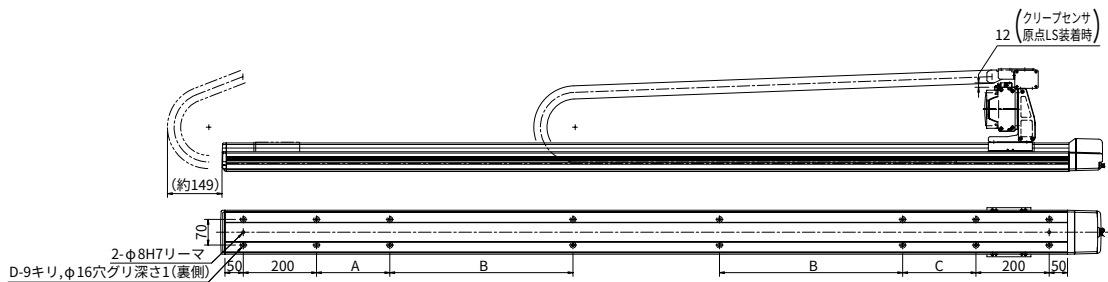
寸法図

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



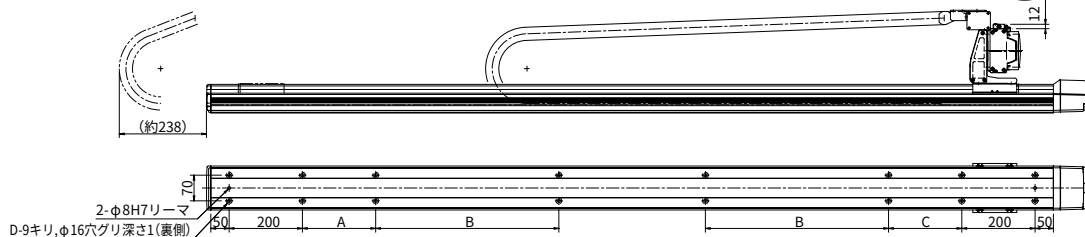
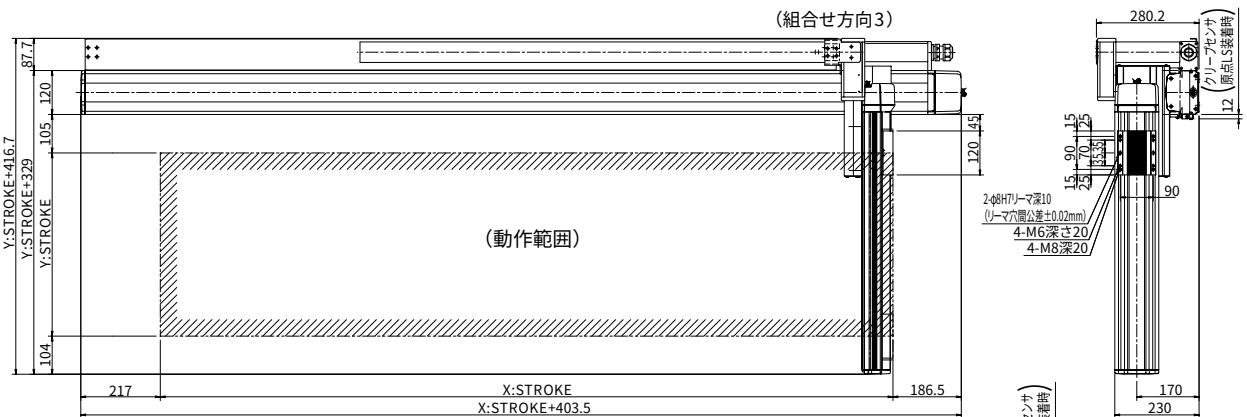
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

[illegible]

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。

[illegible]

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	□	—	BE□H	—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様															
タイプ	下記型式内容表				参照															
エンコーダ種類	A: アブソリュート型 L: インクリメンタル型																			
1軸目ストローク・オプション	30:300mm と 100:1000mm (100mm毎)				下記 オプション表															
2軸目ストローク・オプション	20:200mm と 70:700mm (100mm毎)				下記 オプション表															
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q																			
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定																			
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 CTLX: ケーブルベアXLサイズ																			

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

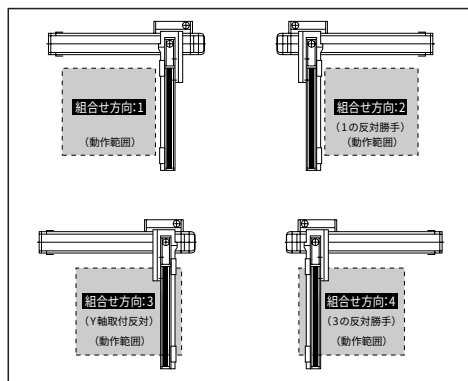


型式内容

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



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

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 と 100:1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm と 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 CTLX: 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
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシュ	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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

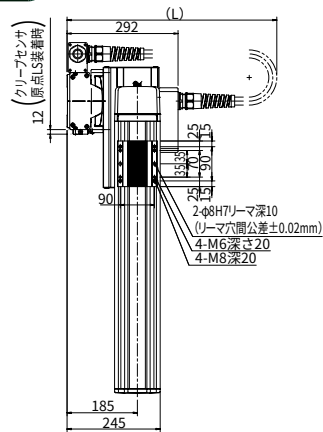
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-BE□H-SC (自立ケーブル仕様)

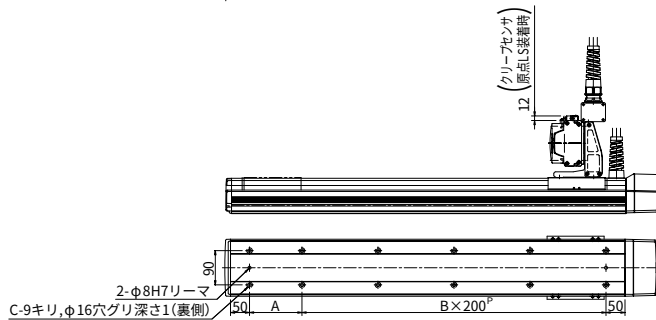
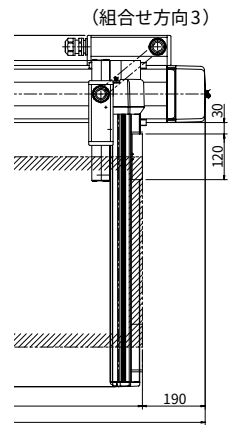
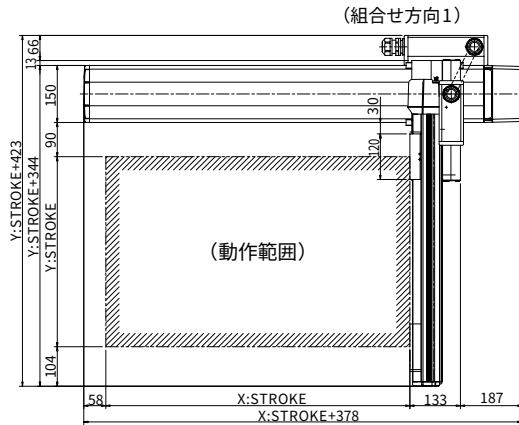
寸法図

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。



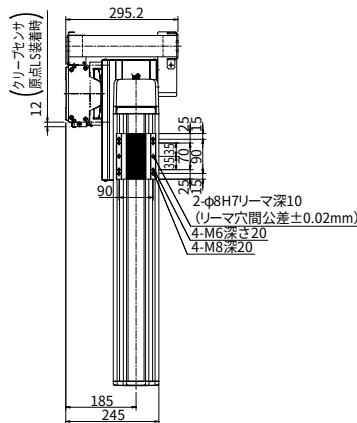
Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2 [ICSPA2]-BE□H-CT (ケーブルベア仕様)

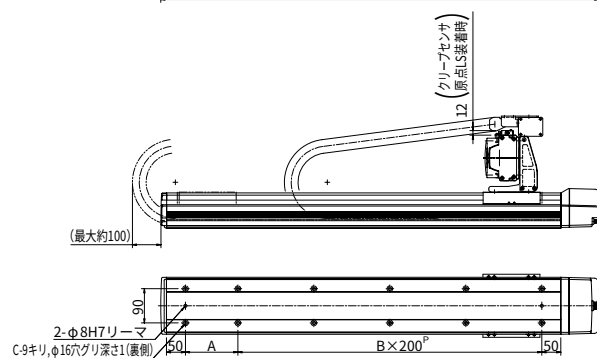
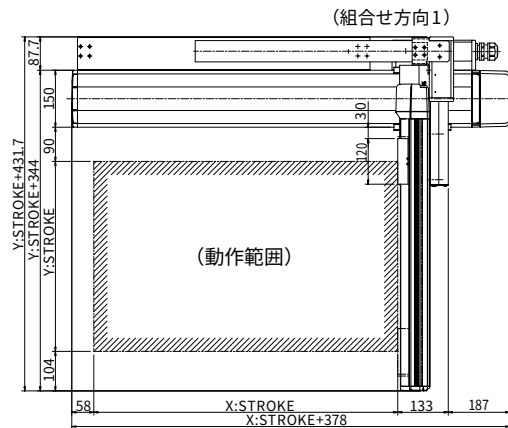
寸法図

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	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

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—BE□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□					
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様	ICSPA2 高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A: アプリケーション用 L: インクリメンタル用	1軸目ストローク・オプション	30:300mm と 100:1000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	20:200mm と 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

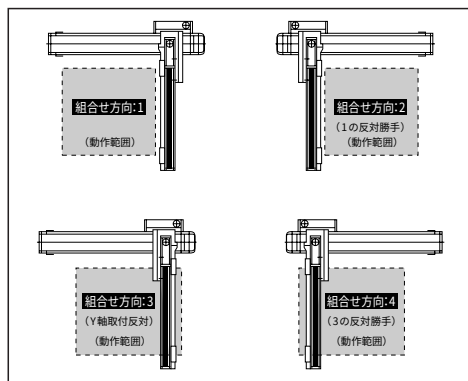


型式内容

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



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)が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	—	—	—	—	—	—

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 と 100:1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm と 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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシュ	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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

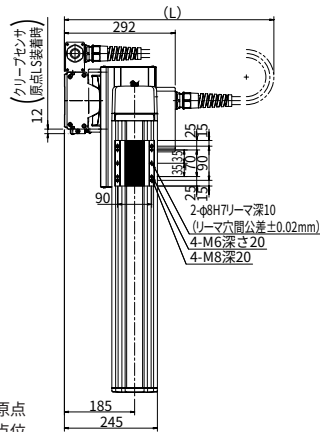
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
 20mまで対応可能です。
 (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-BE□M-SC (自立ケーブル仕様)

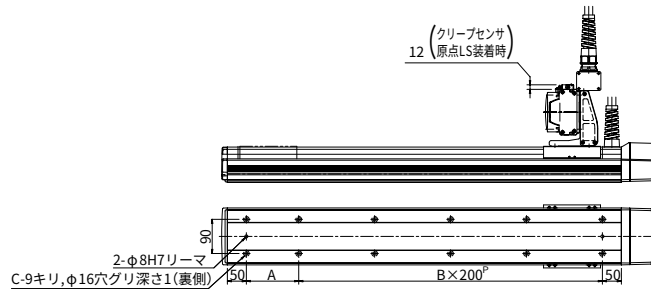
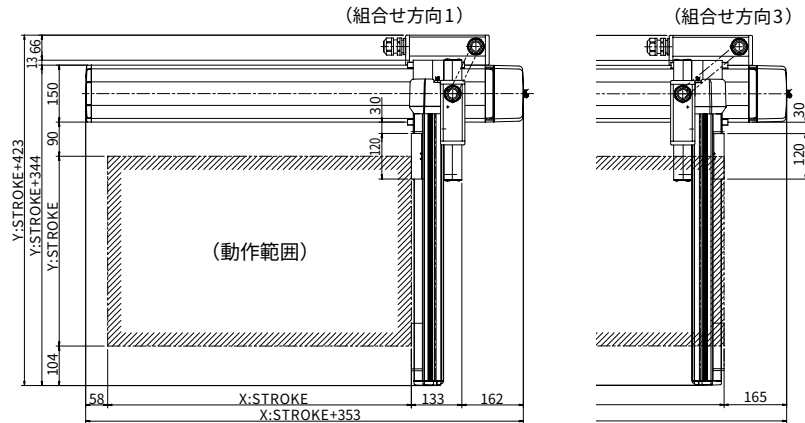
寸法図

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。ご注意ください。



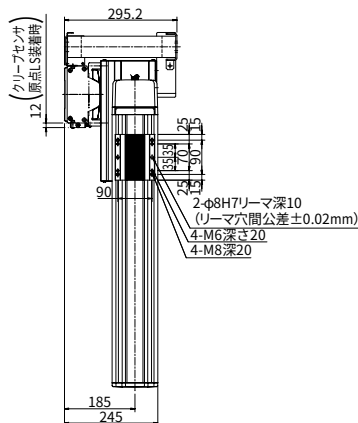
Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2 [ICSPA2]-BE□M-CT (ケーブルベア仕様)

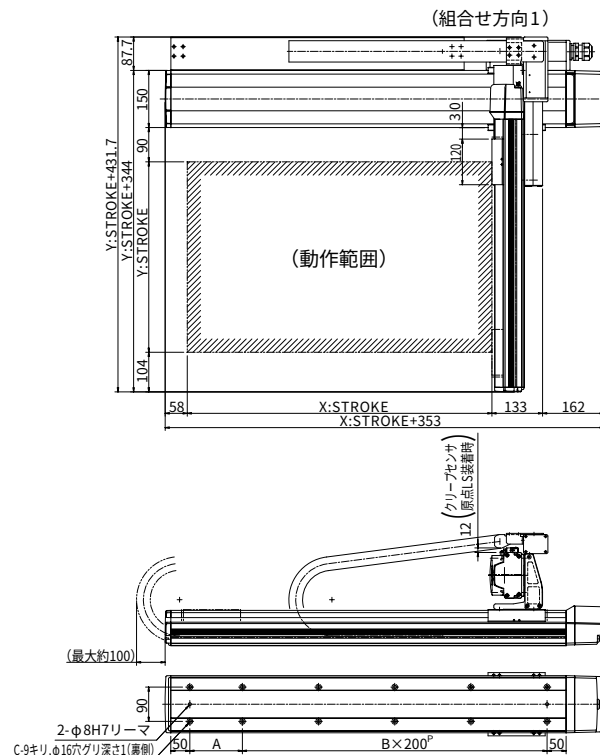
寸法図

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。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

商品ガイド

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

ロボット

タイプ

ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

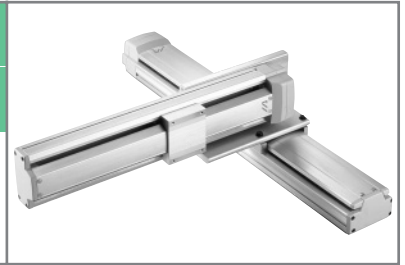
ICSA3

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		□	—BF□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□
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軸ケーブル記号							
ICSA2 標準2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アプリリット付 L: インクリタル付	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203ページをご参照下さい。

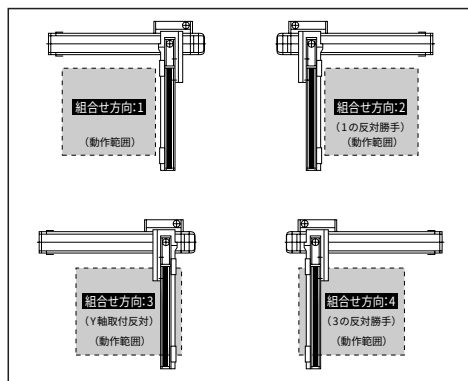


型式内容

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



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
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)が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	—	—	—	—	—	—

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軸ケーブル記号	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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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)

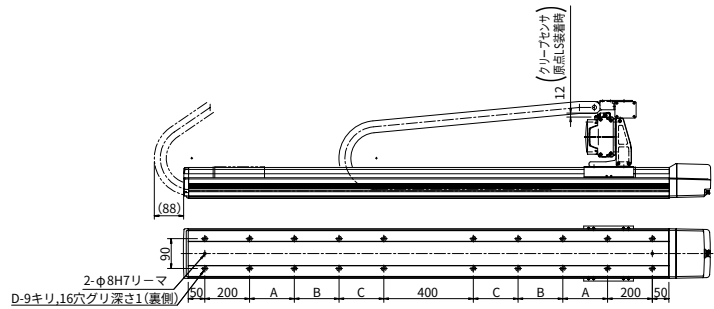
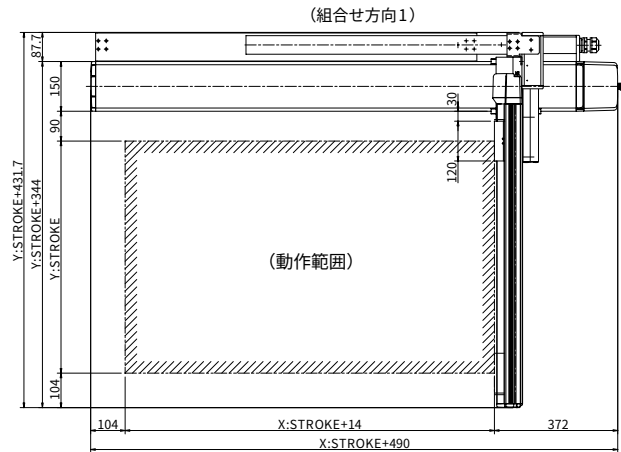
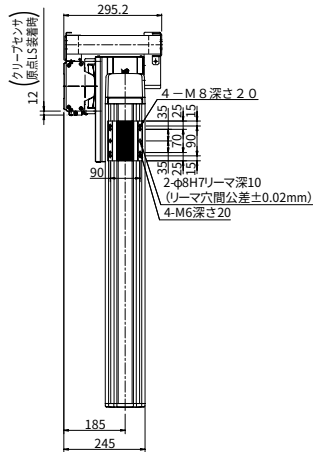
ICSA2 [ICSPA2]-BF□H-CT (ケーブルベア仕様)

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。



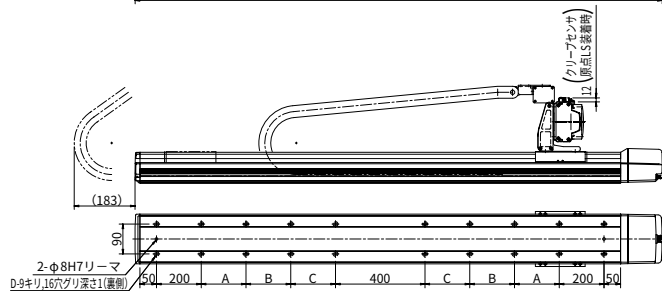
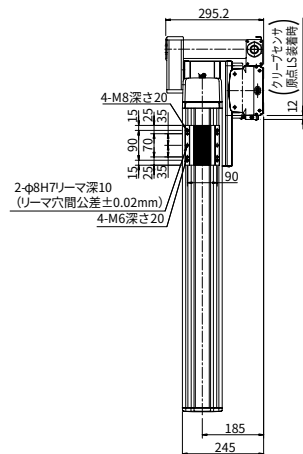
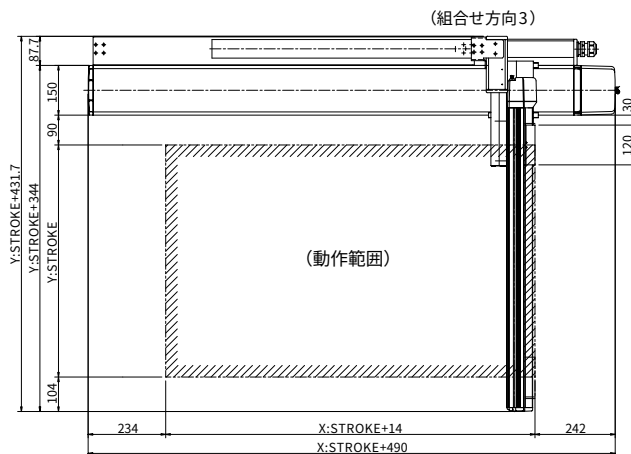
Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

高精度仕様

■型式項目	□	—	SA□H	—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様												
タイプ	下記型式内容表				参照												
エンコーダ種類	A: アプリケーション I: インクリメンタル																
1軸目ストローク・オプション	10:100mm と 60:600mm (100mm毎)				下記 オプション表												
2軸目ストローク・オプション	10:100mm と 40:400mm (100mm毎)				下記 オプション表												
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q																
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定																
Y軸ケーブル配線	SC自立ケーブル																



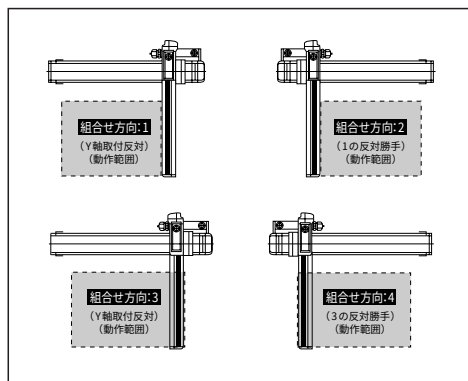
※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

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



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)が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	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	—	—	—	—	

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 と 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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。

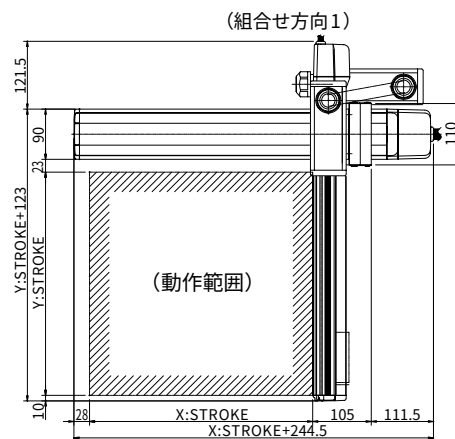
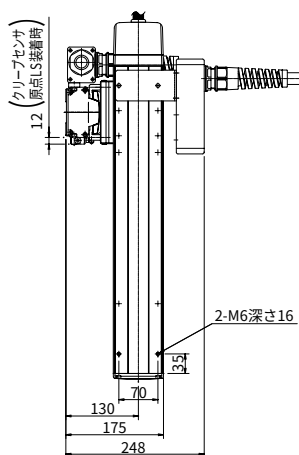
ICSA2【ICSPA2】-SA□H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

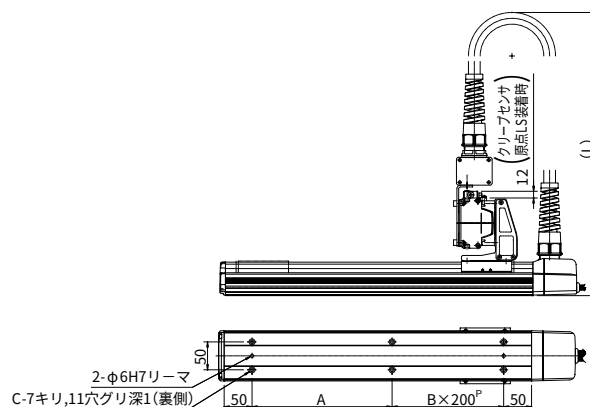
2次元
CAD

※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下さい。



		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

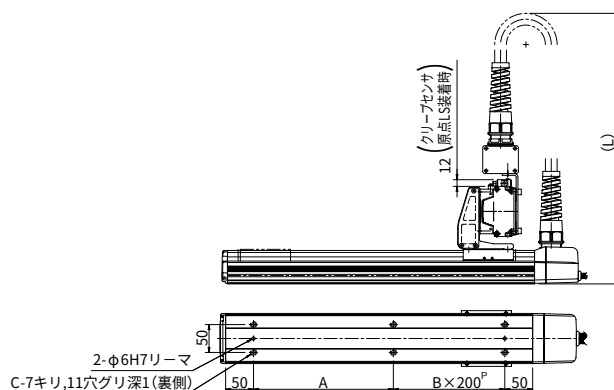
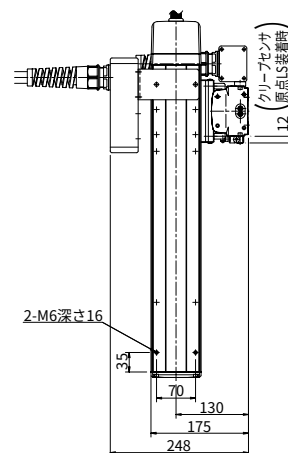
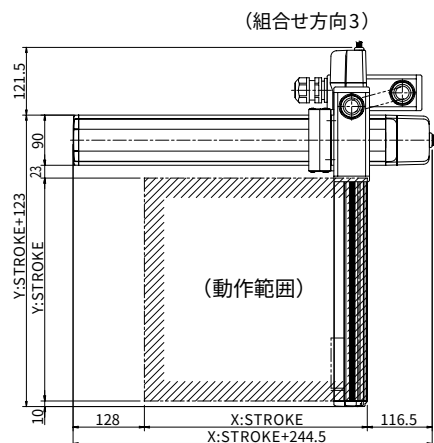


寸法図

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下さい。



		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

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

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

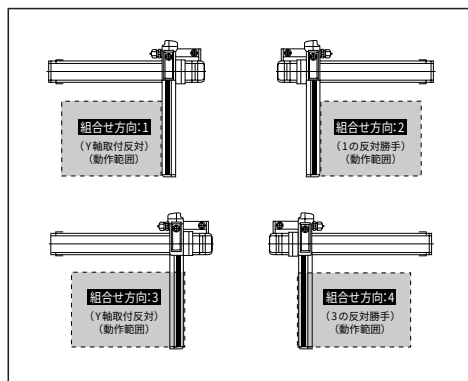


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—

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 と 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
 ながてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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。

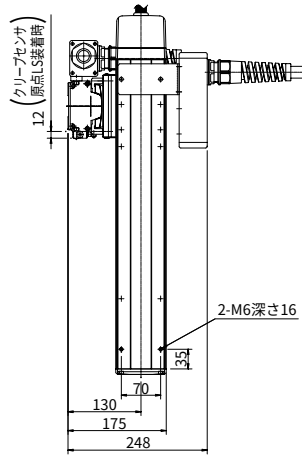
ICSA2 [ICSPA2] -SA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

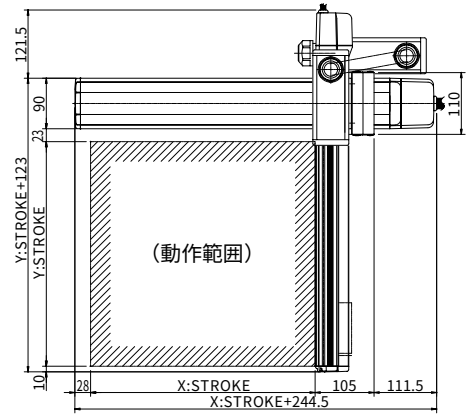
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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下さい。

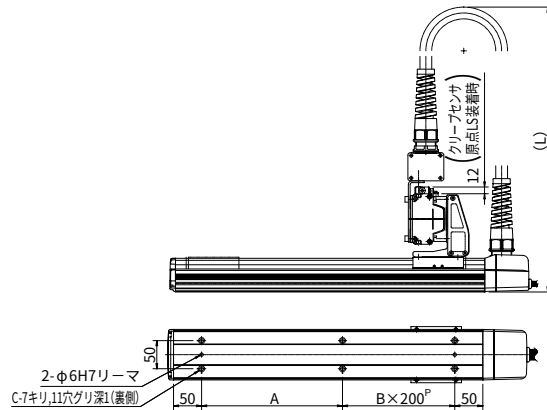


(組合せ方向1)



L寸法		100	200	300	400	500	600
Yst	Xst	480	530	580	630	680	730
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

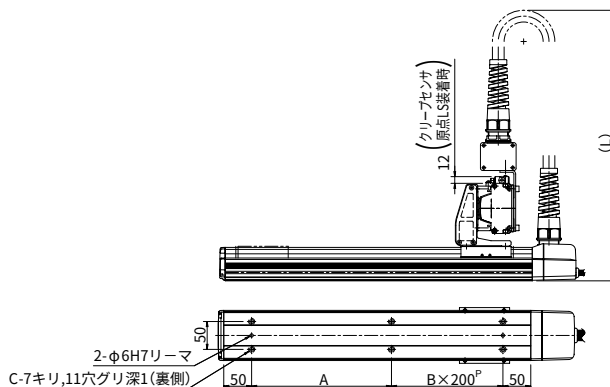
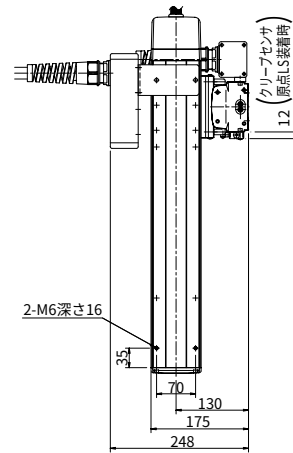
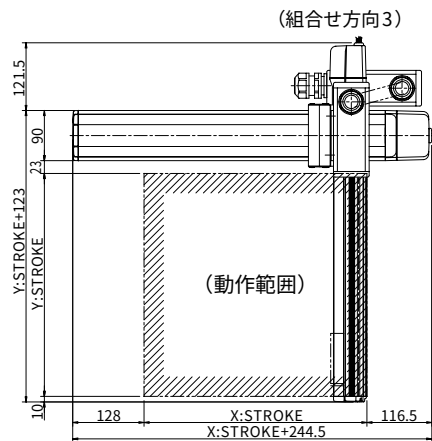


寸法図

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下さい。



L寸法		100	200	300	400	500	600
Yst	Xst	480	530	580	630	680	730
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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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 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	□	—S1C□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□							
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様 ICSPA2 高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表 参照		エンコーダ種類	A: アプリリユーレシ I: インクリメンタル		1軸目ストローク・オプション	20:200mm と 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	10:100mm と 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

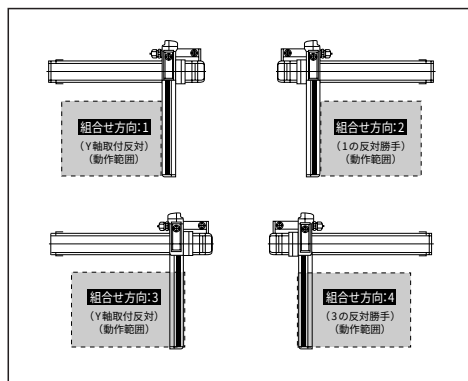


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—	—	—

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 と 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm と 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**につ
 ながてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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。

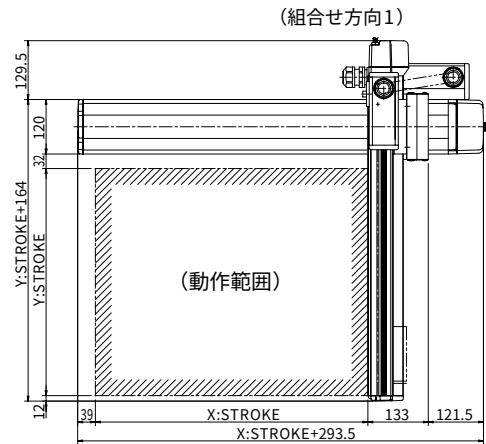
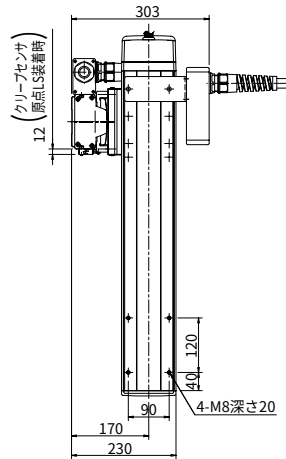
ICSA2 [ICSPA2]-S1C□H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

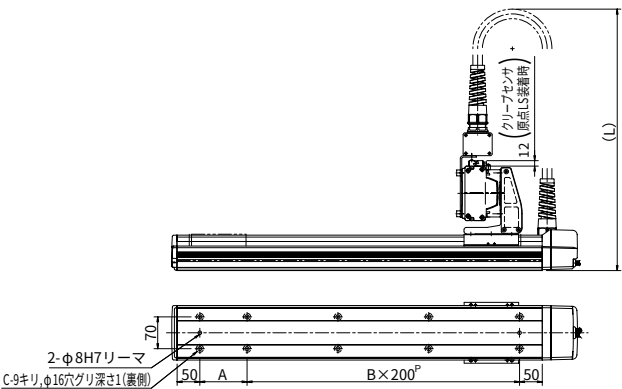
2次元
CAD

※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下さい。



		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

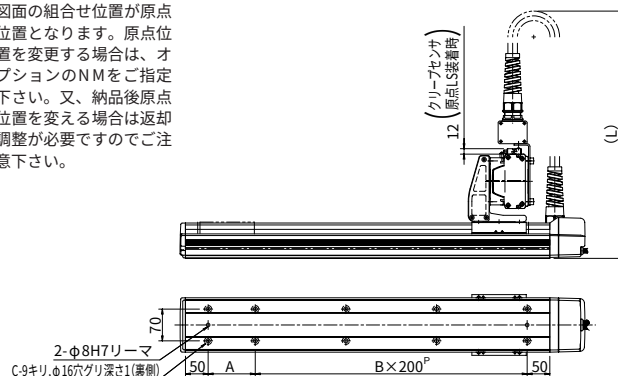
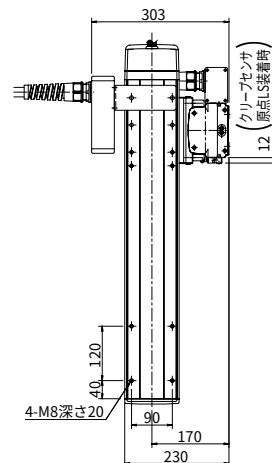
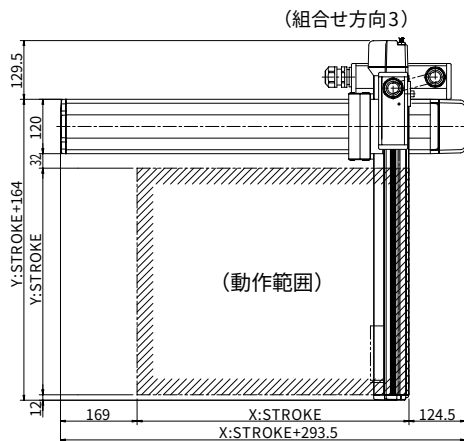


寸法図

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下さい。



		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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

高精度仕様

■型式項目	□	—S1C□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□	—	□				
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様 ICSPA2 高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表 参照		エンコーダ種類	A: アプリケーション仕 I: インクリメント仕		1軸目ストローク・オプション	20: 200mm 下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	10: 100mm 下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC 自立ケーブル



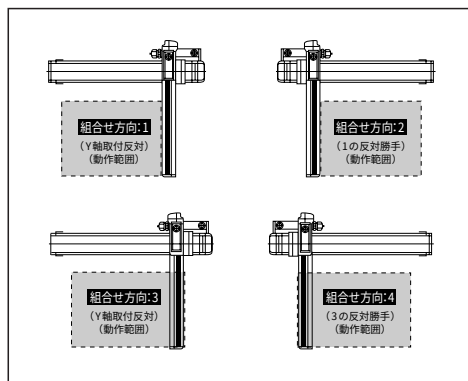
※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

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



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)が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	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	—	—	—	—	—

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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。

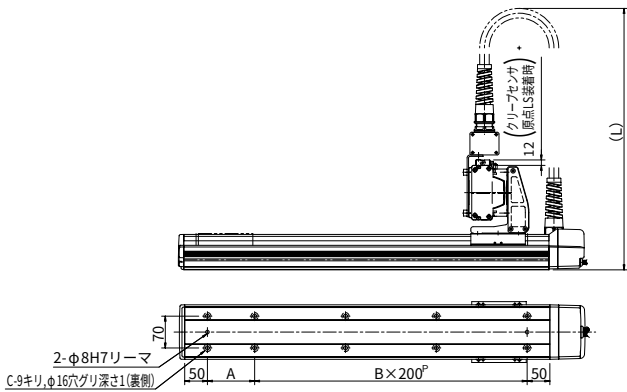
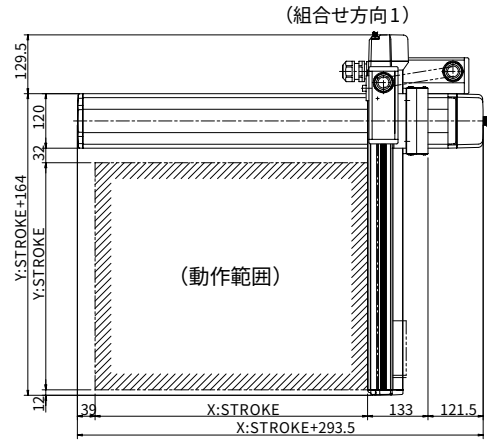
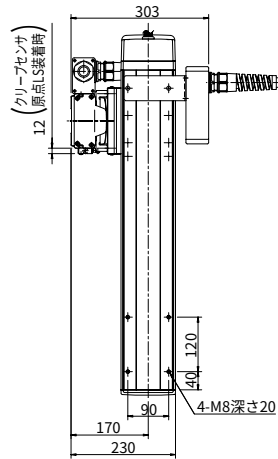
ICSA2 [ICSPA2]-S1C□M-SC (自立ケーブル仕様)

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下さい。



		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	

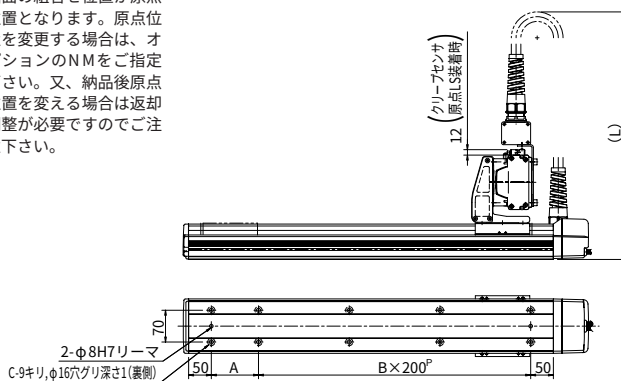
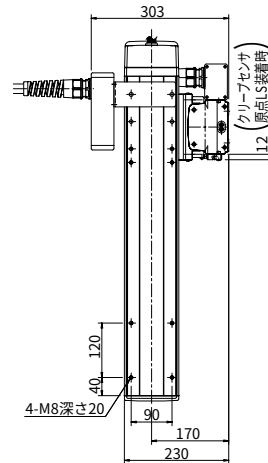
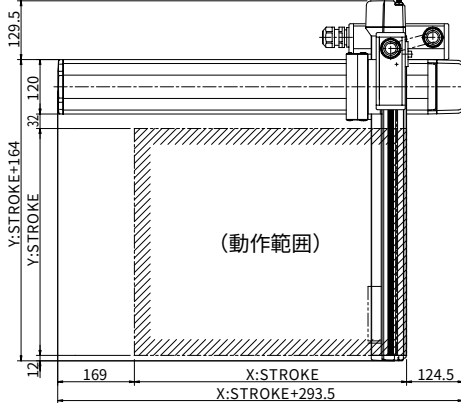
寸法図

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下さい。

(組合せ方向3)



		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	

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—	S2C□H	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□				
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アプリケーション用 I:インクリメンタル用		1軸目ストローク・オプション	20:200mm 下記 オプション表 参照	80:800mm (100mm毎)	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 下記 オプション表 参照	50:500mm (100mm毎)	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

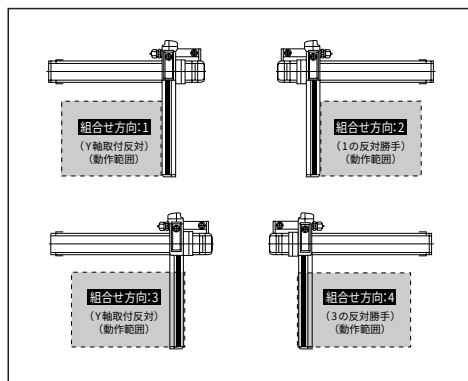


型式内容

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



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)が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	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	—	—	—

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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。

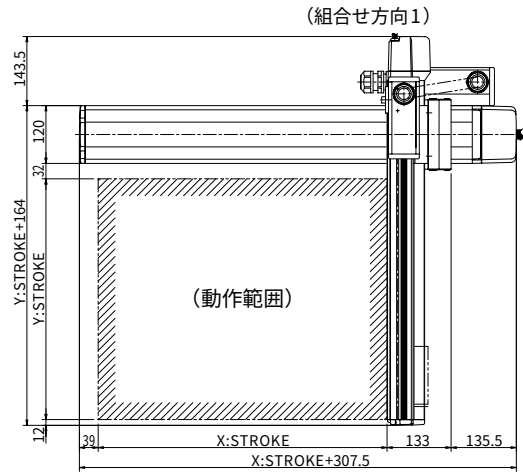
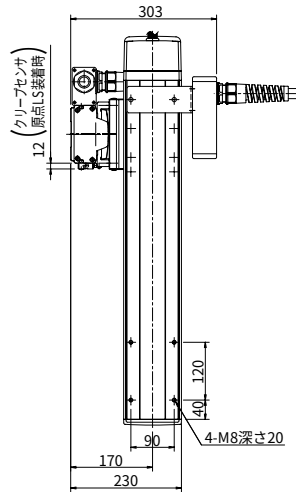
ICSA2 [ICSPA2]-S2C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

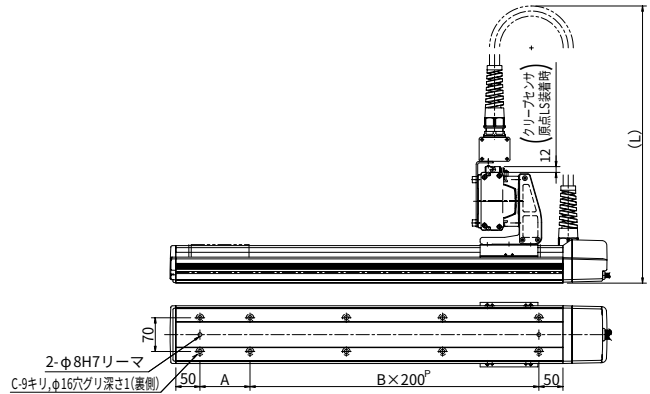
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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下さい。



		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
		200	300	400	500	600	700	800
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

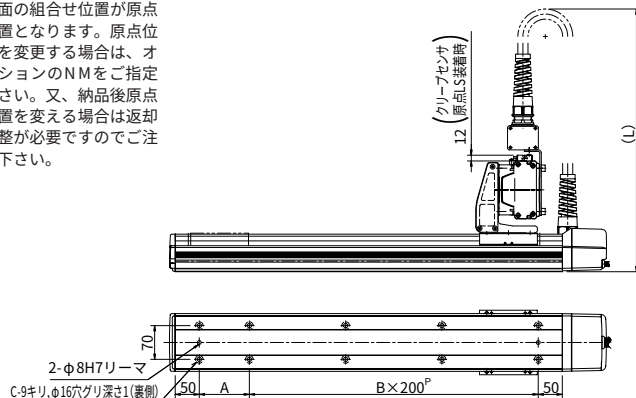
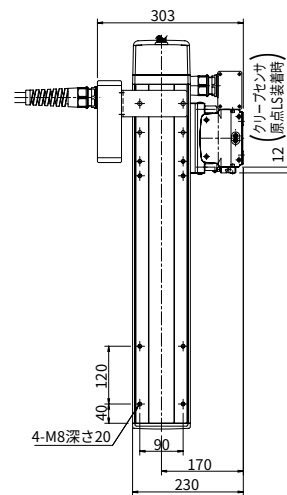
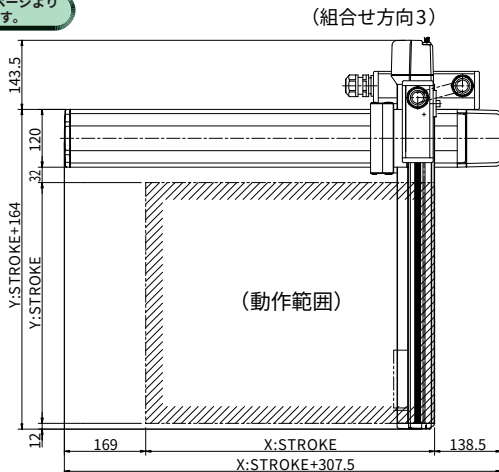


寸法図

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下さい。



		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
		200	300	400	500	600	700	800
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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

ICSA2-SG□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-SG□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	□	—SG□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□	—	□					
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表 参照		エンコーダ種類	A: アプリケーション用 I: インクリメンタル用		1軸目ストローク・オプション	30: 300mm 80: 800mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	30: 300mm 60: 600mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※型式項目の内容は203ページをご参照下さい。

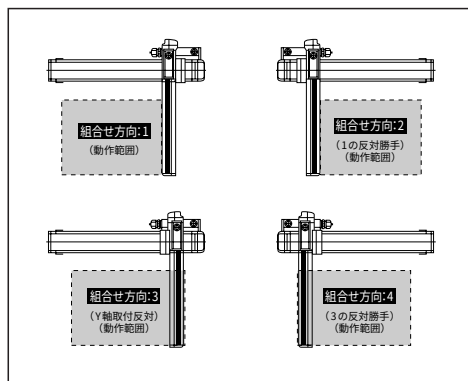


型式内容

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



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) が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	—	—	—	—	

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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	—

適応コントローラ仕様

P365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。

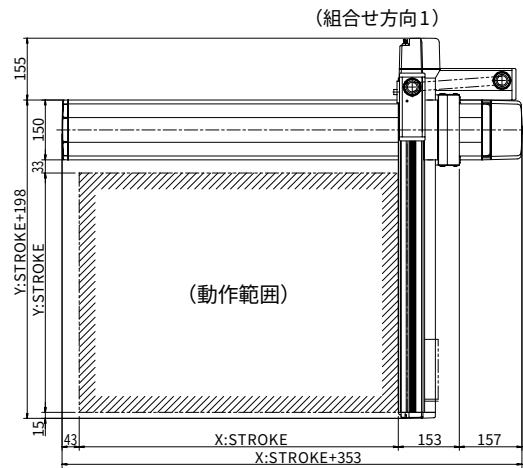
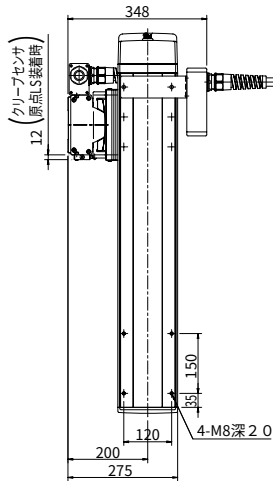
ICSA2 [ICSPA2]-SG□H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

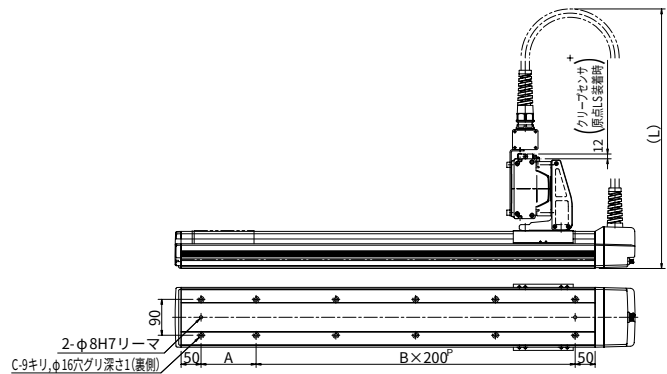
2次元
CAD

※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下さい。



L寸法		300	400	500	600	700	800
Yst	Xst	700	750	800	850	900	950
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
600	850	900	950	1000	1050	1100	

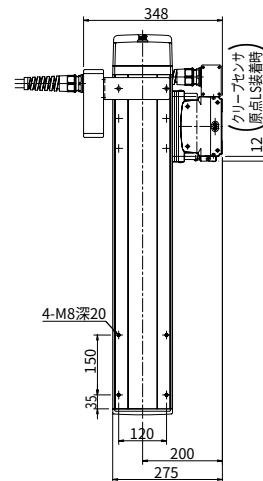
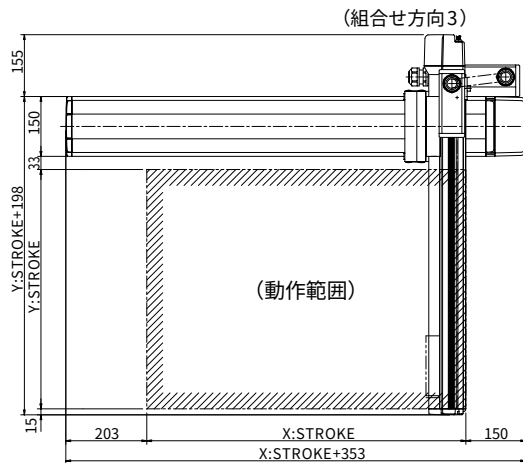
Xストローク	300	400	500	600	700	800
A	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4
C	6	8	8	10	10	12



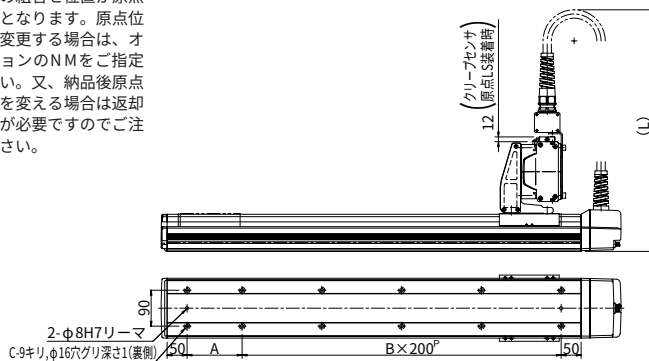
寸法図

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下さい。



L寸法		300	400	500	600	700	800
Yst	Xst	700	750	800	850	900	950
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
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

商品ガイド

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

ロボット

テーブルトップ
タイプ

ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—	ZAH	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様										
タイプ	下記型式内容表 参照														
エンコーダ種類	A: アプリュート出 I: インクリメンタル出														
1軸目ストローク・オプション	10:100mm と 60:600mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照										
2軸目ストローク・オプション	10:100mm と 30:300mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照										
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q														
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定														
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														

※型式項目の内容は203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 と 60:600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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
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)が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	—	—	—	



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
 2.0m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。

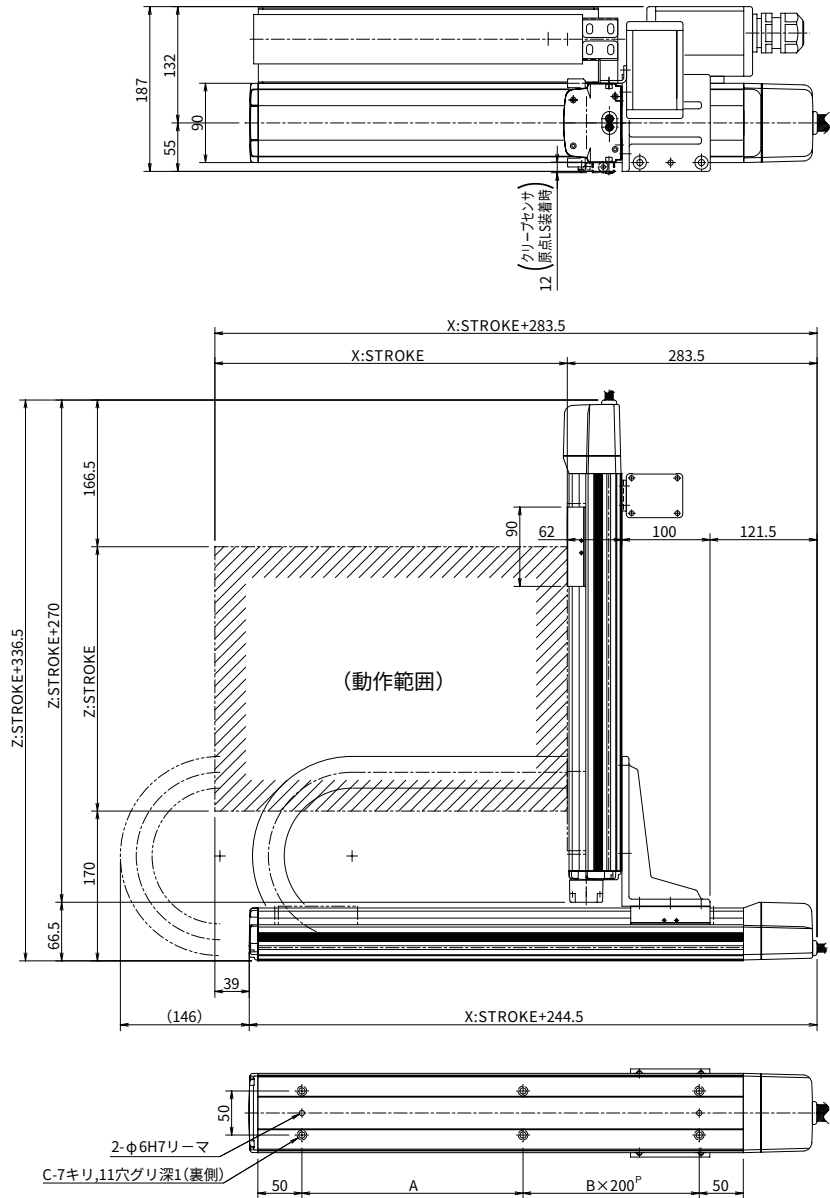
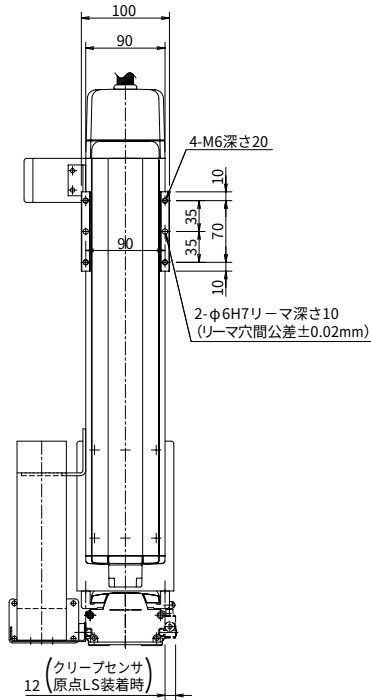
ICSA2 [ICSPA2]-ZAH-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—	ZAM	—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様														
タイプ	下記型式内容表参照																		
エンコーダ種類	A: アブソリュート I: インクリメンタル																		
1軸目ストローク・オプション	10: 100mm と 60: 600mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照														
2軸目ストローク・オプション	10: 100mm と 30: 300mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照														
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q																		
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定																		
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																		



※型式項目の内容は203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 と 60: 600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm と 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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
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)が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。

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
2.0m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。

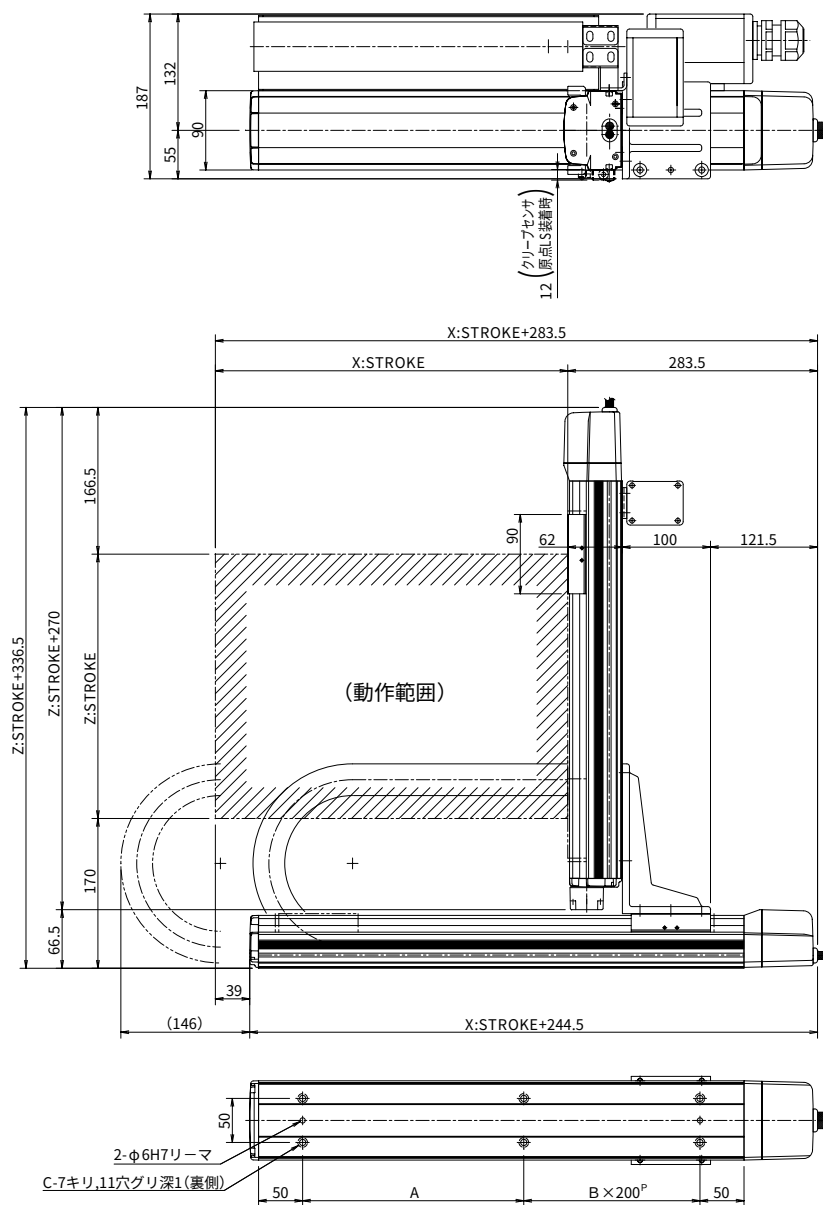
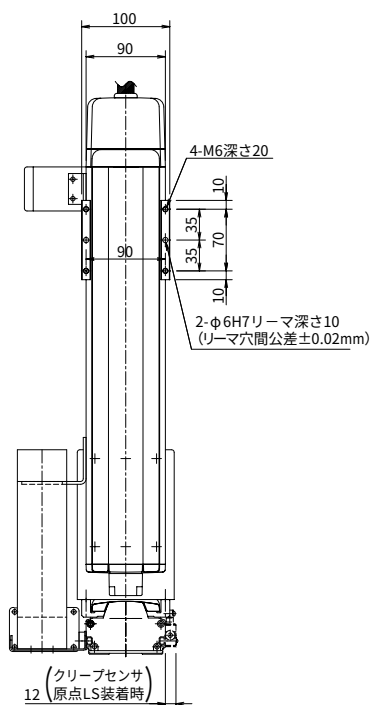
ICSA2 [ICSPA2]-ZAM-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	— Z1CH —	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
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	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 下記 オプション表 参照	10: 100mm 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								
ICSPA2 高精度2軸仕様			80: 800mm (100mm毎)	40: 400mm (100mm毎)											



※型式項目の内容は203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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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
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) が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	—	—	—	—



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
2.0m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。

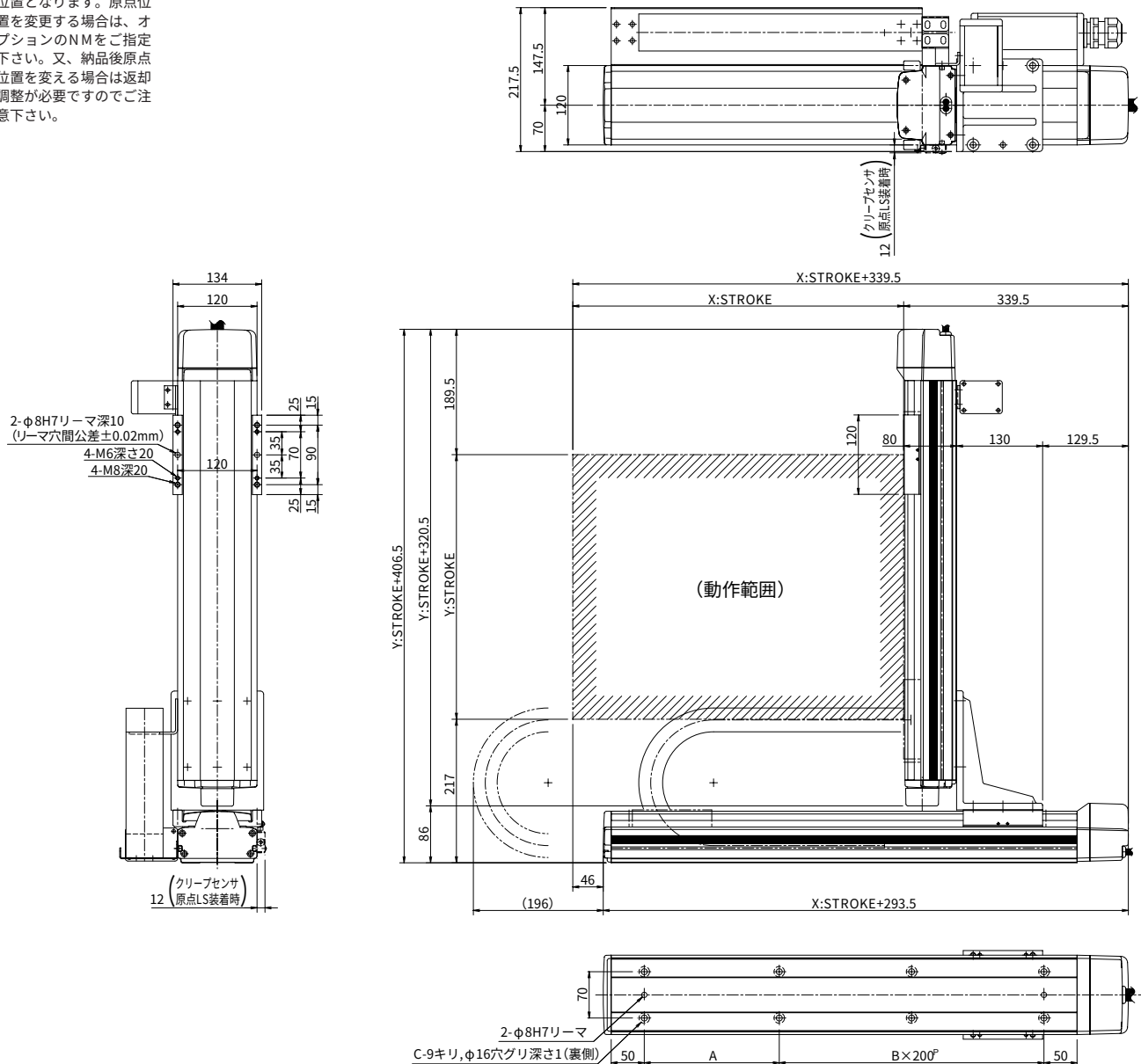
ICSA2 [ICSPA2]-Z1CH-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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 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		□	— 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	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 下記 オプション表 参照	10: 100mm 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							
ICSPA2 高精度2軸仕様			80: 800mm (100mm毎)	40: 400mm (100mm毎)										

※型式項目の内容は203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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	
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	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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
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)が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。



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。

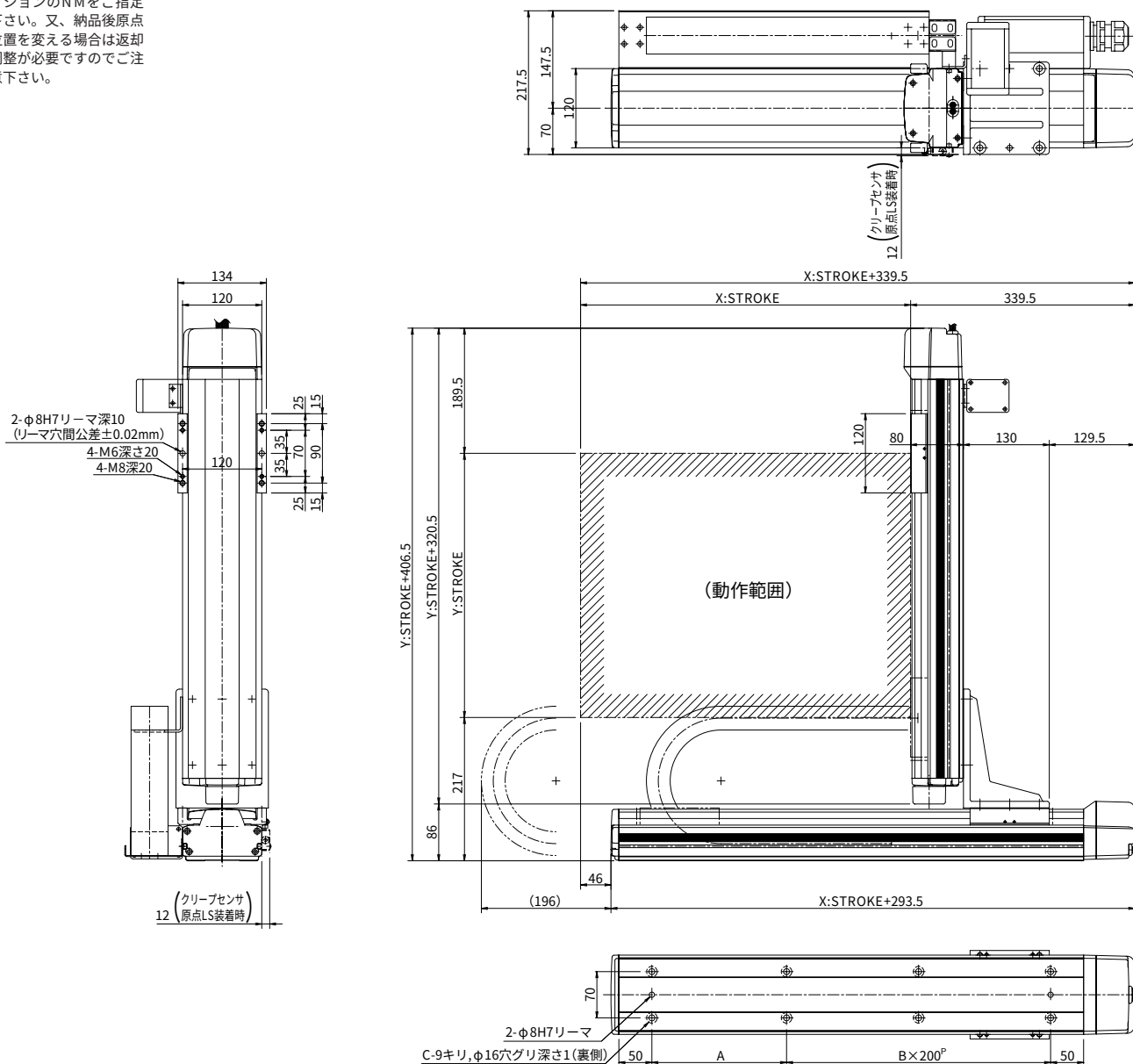
ICSA2 [ICSPA2]-Z1CM-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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 I: インクリメンタル	20:200mm と 80:800mm (100mm毎)	10:100mm と 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203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 と 80:800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】		
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】		
ガイド	ベアスー体型		
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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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
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)が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	—	—	—	—



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。

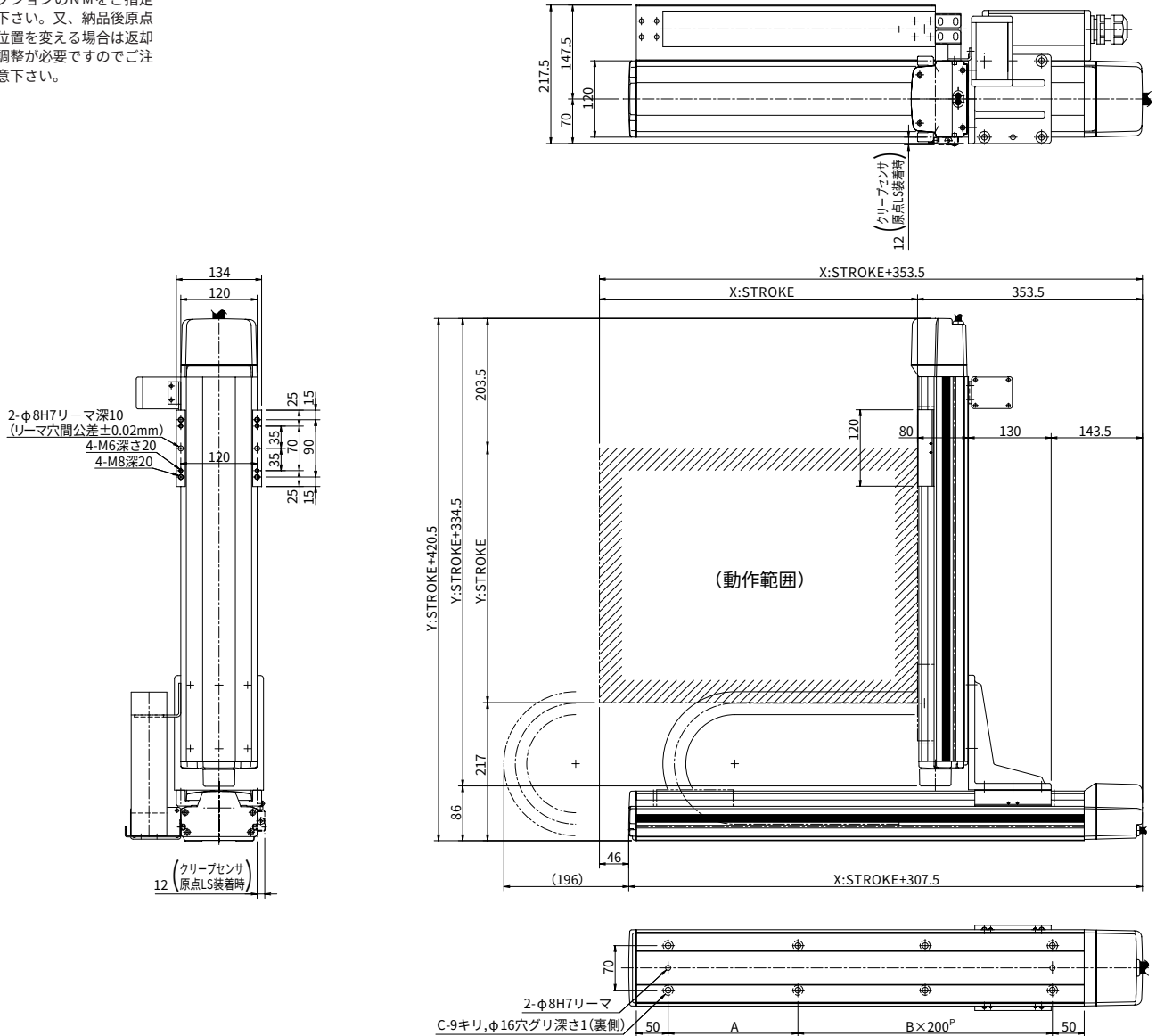
ICSA2 [ICSPA2]-Z2CH-CT (ケーブルベア仕様)

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—	ZDH	—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様															
タイプ	下記型式内容表参照																			
エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型																			
1軸目ストローク・オプション	80:800mm と 200:2000mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照															
2軸目ストローク・オプション	10:100mm と 40:400mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照															
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q																			
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定																			
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 CTLXL: ケーブルベアXLサイズ																			

※型式項目の内容は203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 と 200: 2000mm
②	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm と 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 CTLXL: 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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【ISA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISA】-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)が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	—	—	—	—

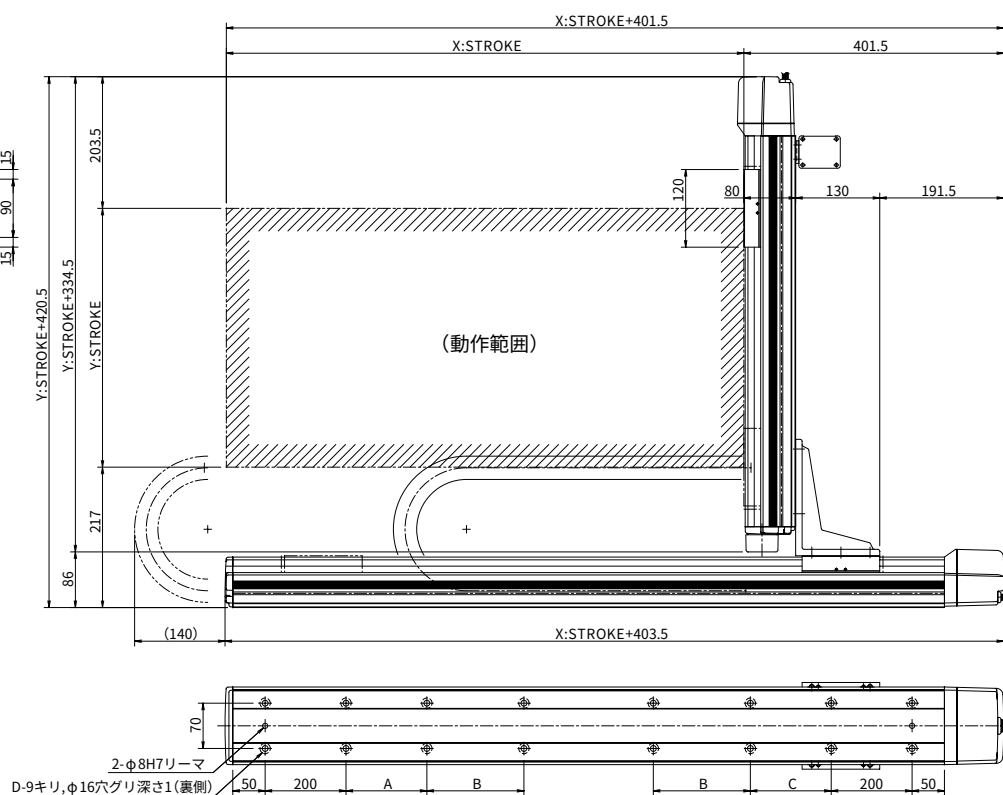
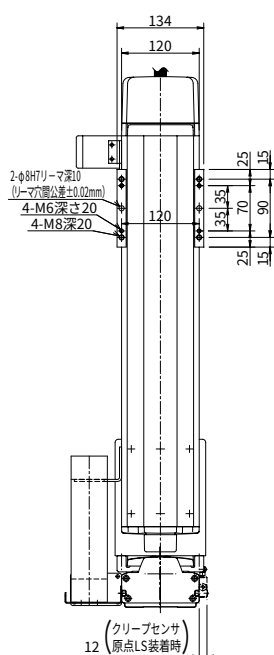


ご注意

- (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)

寸法図

2次元
CAD

[illegible][illegible]

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



※型式項目の内容は203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 と 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	200～500	600～800
X軸	—	1000	
Z軸	500		—

適応コントローラ仕様

P365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)が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。

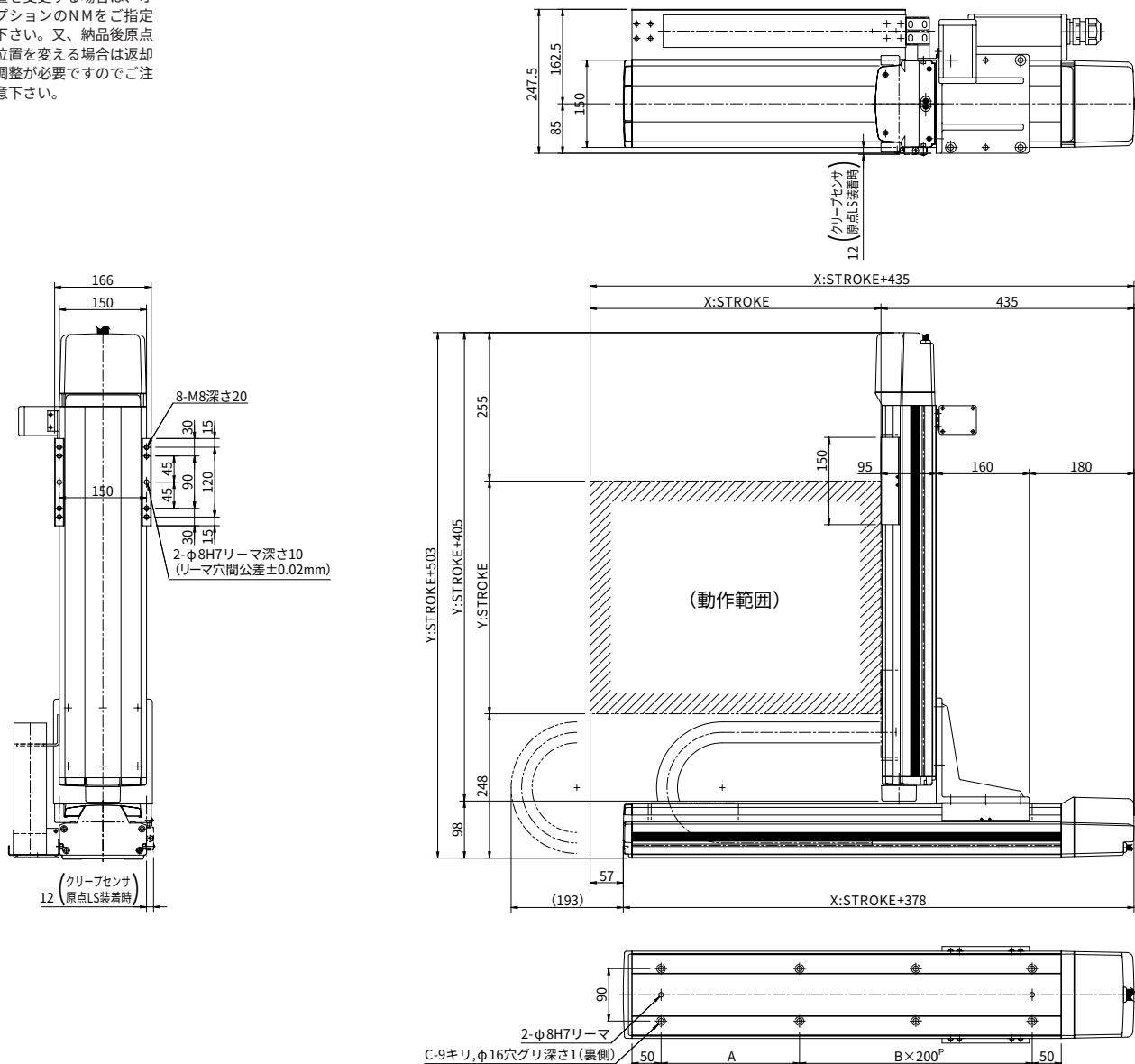
ICSA2 [ICSPA2]-ZGH-CT (ケーブルベア仕様)

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下さい。



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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	— ZHH —	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様	ICSPA2 高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A: アブソリュート I: インクリメンタル	1軸目ストローク・オプション	100: 1000mm 250: 2500mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	10: 100mm 50: 500mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	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

※型式項目の内容は203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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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)	→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)が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	—	—	—	—	—	



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)

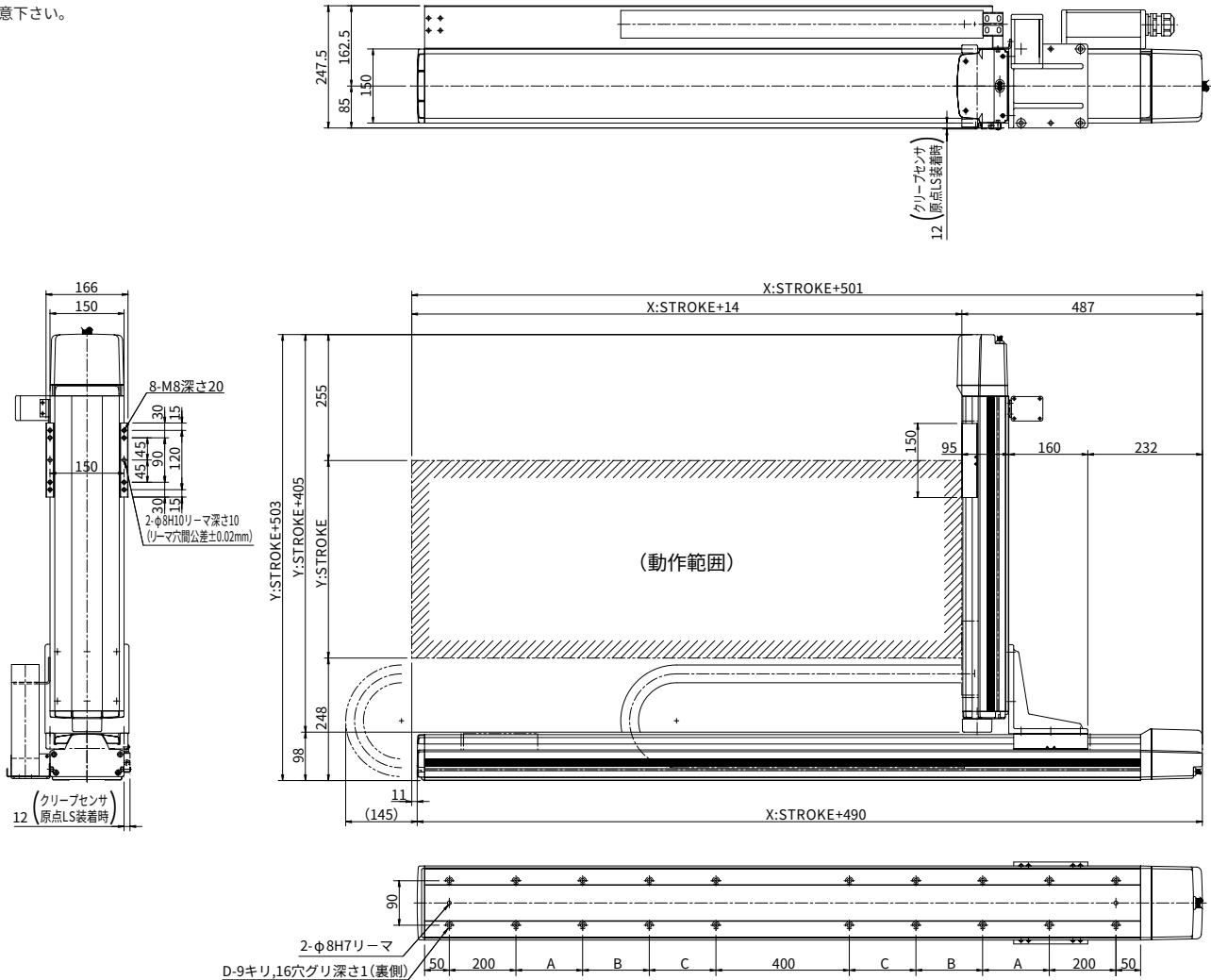
ICSA2 [ICSPA2]-ZHH-CT (ケーブルベア仕様)

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下さい。



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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

※型式項目の内容は203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**にな
 げてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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】-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) が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	—	—	—


ご注意

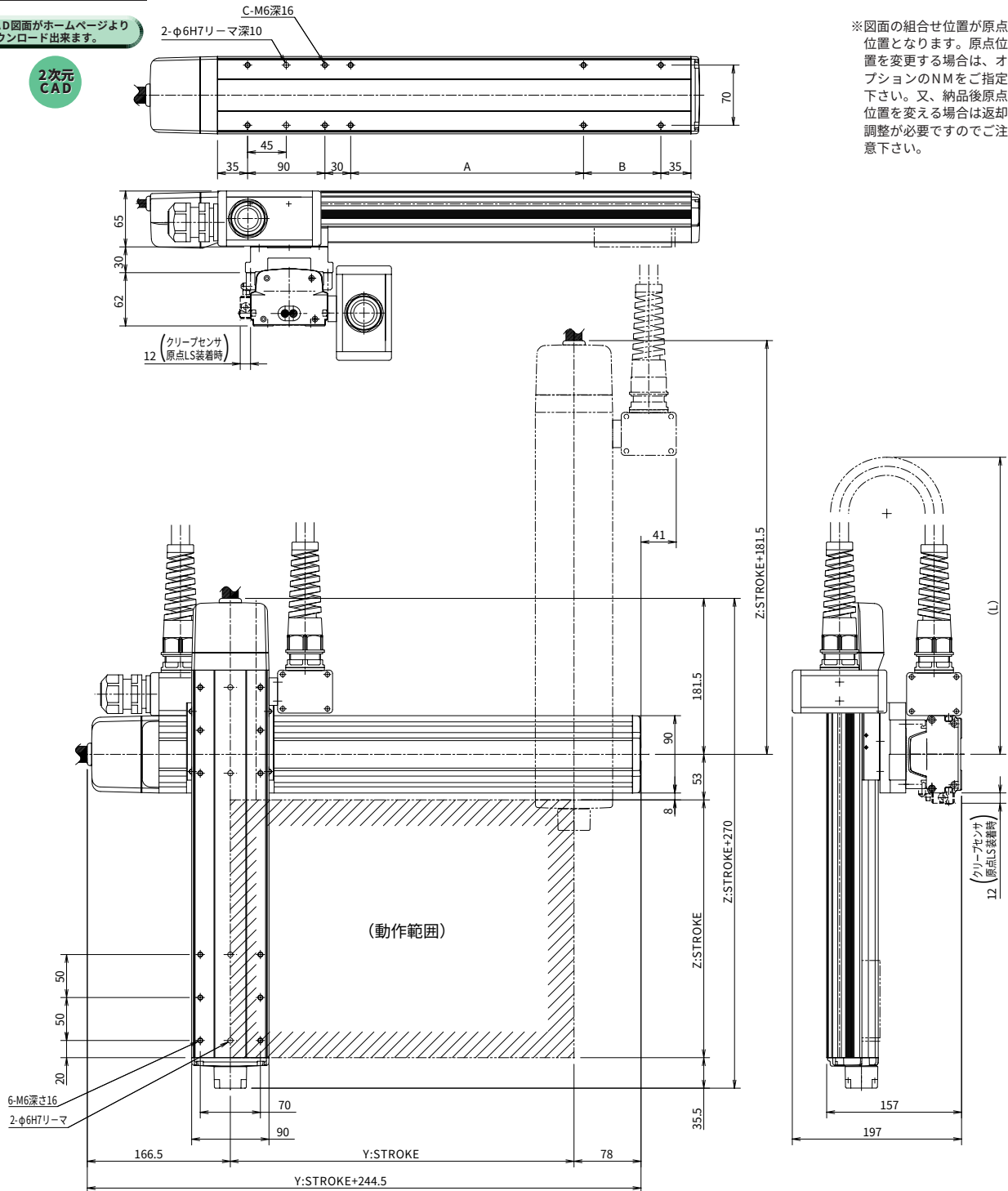
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
 2.0mまで対応可能です。
 (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-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



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

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

ロボット
IA直交

テーブルトップ
タイプ

ロボット
IXスカラ

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

※型式項目の内容は203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**にな
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	
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	—

適応コントローラ仕様

P365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】-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)が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。



ご注意

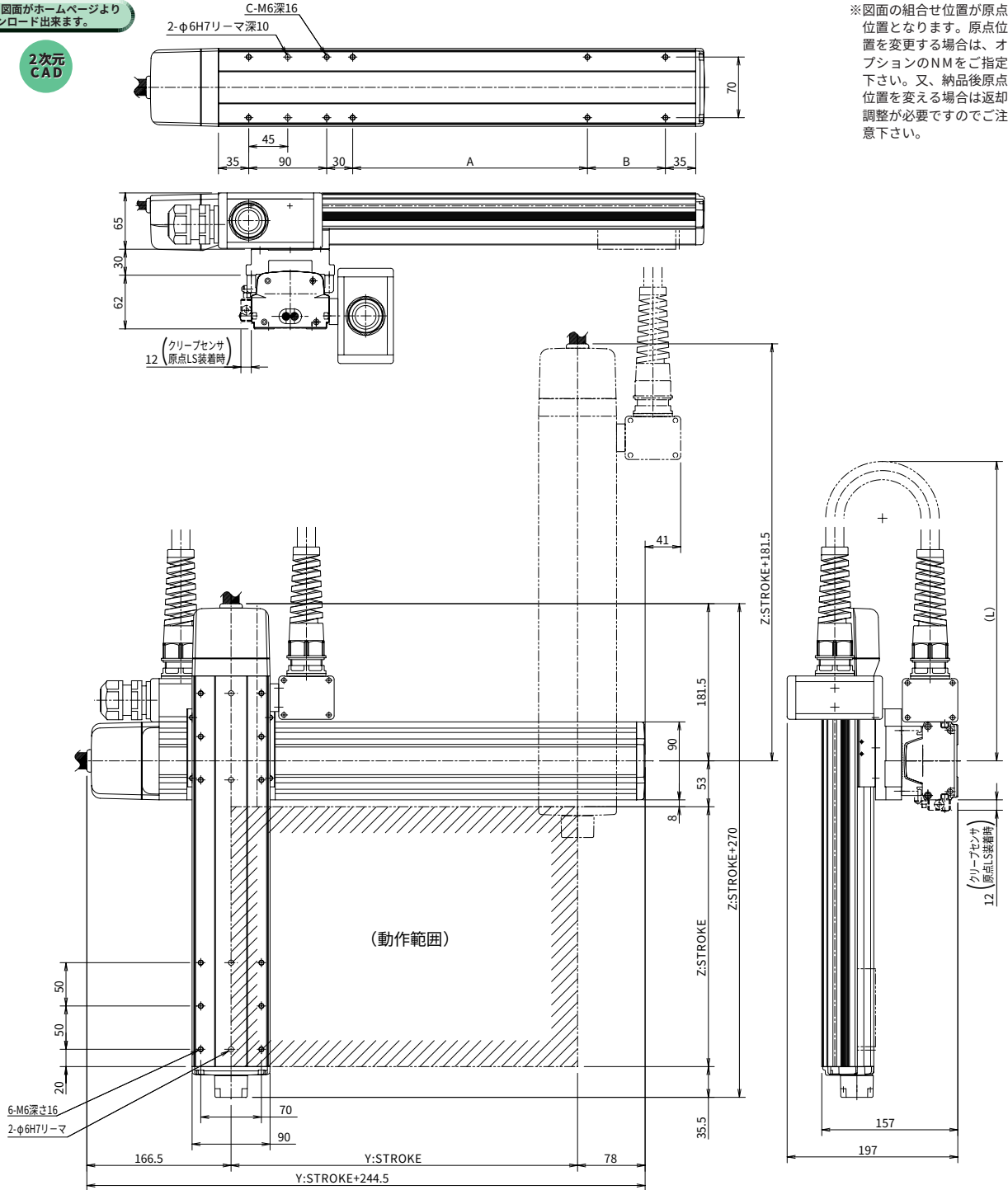
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
2.0mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-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のでご注意下さい。

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

※型式項目の内容は203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 と 70:700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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	
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		—

適応コントローラ仕様

P365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)が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

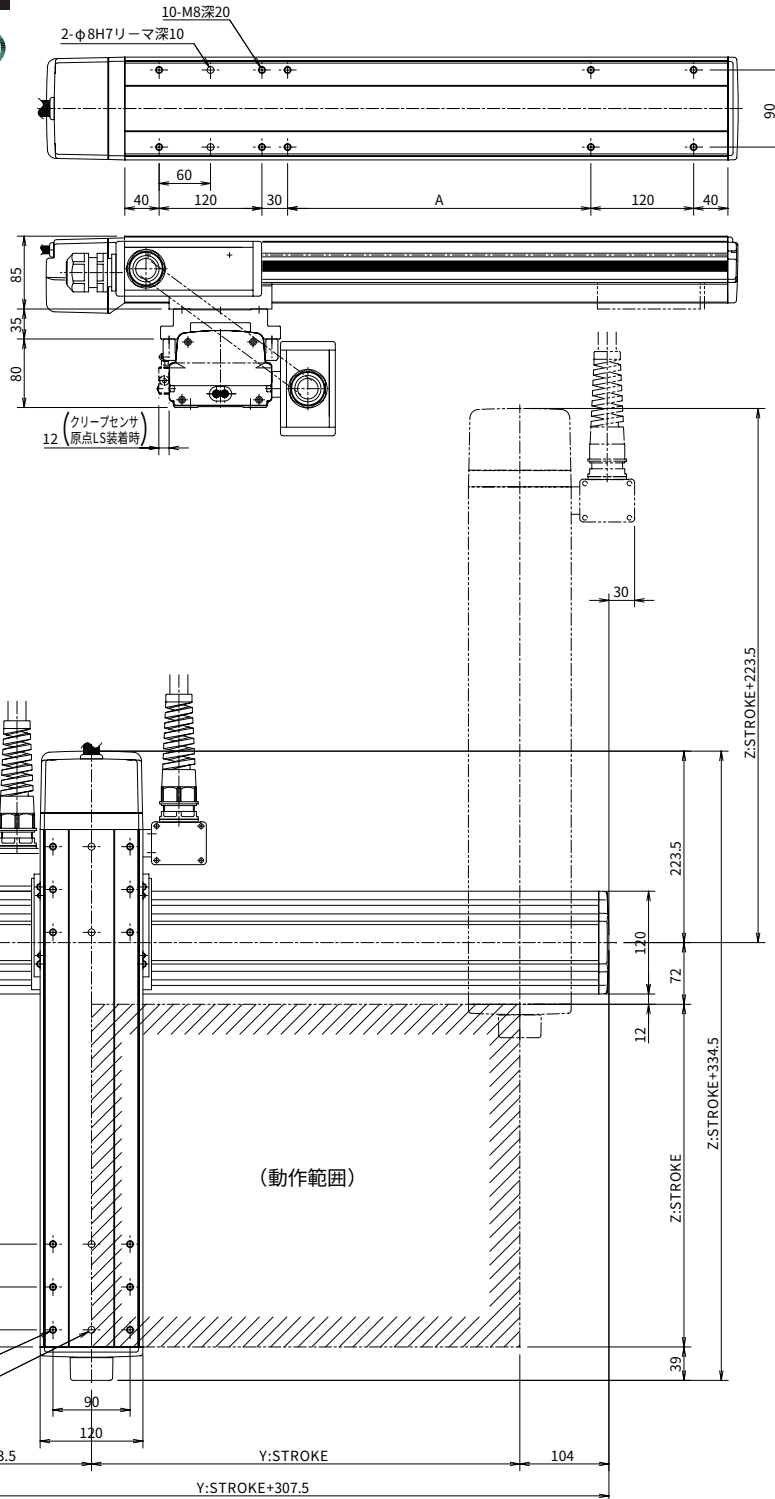
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

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下さい。

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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

ICSA2-YCM 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-YCM 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

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

※型式項目の内容は203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**にな
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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-□-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)が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。



ご注意

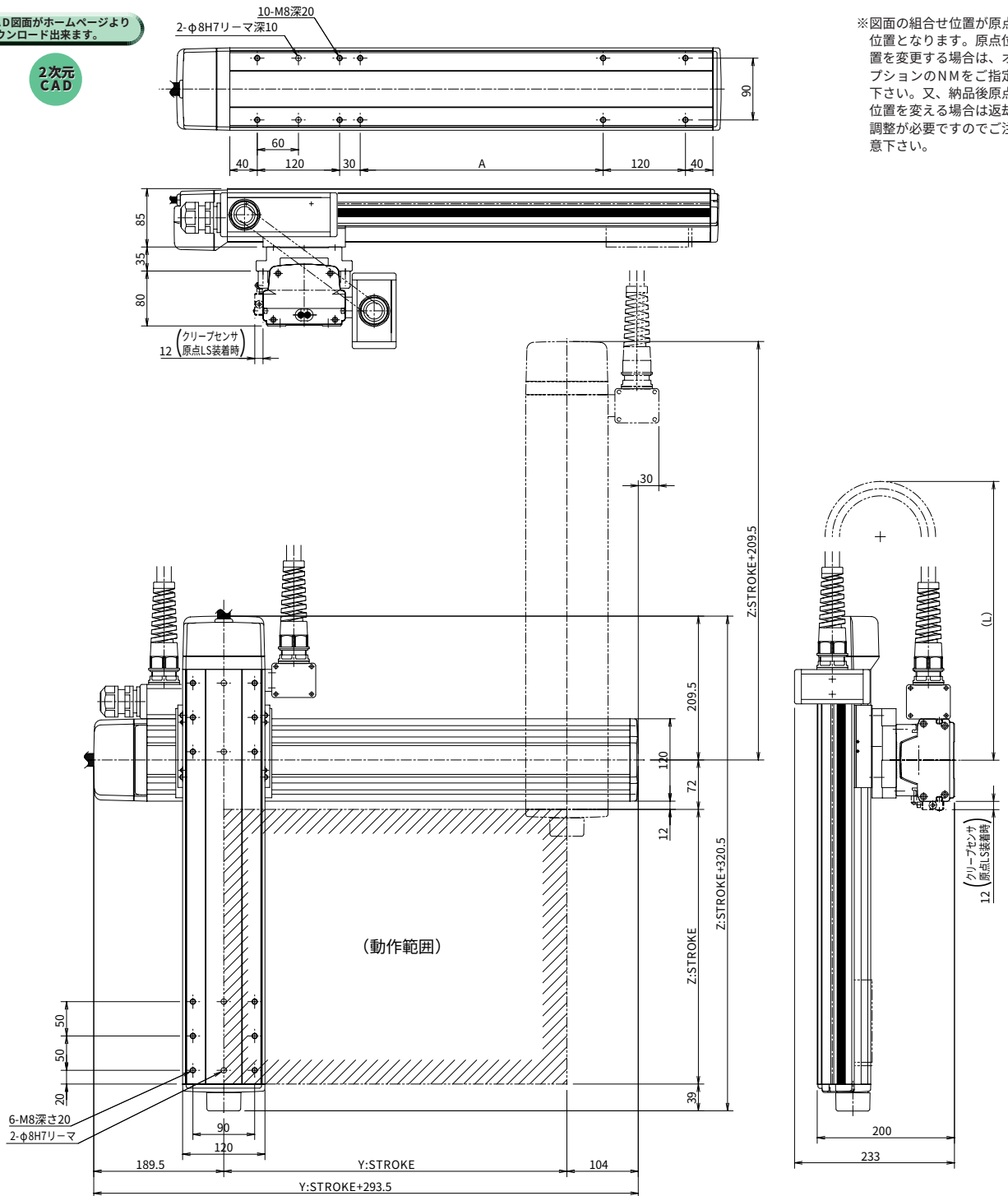
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-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	
Yストローク	200	300	400	500	600	700	
A	54	154	254	354	454	554	

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

ロボット
IA直交

テーブルトップ
タイプ

ロボット
EXスカラ

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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

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

※型式項目の内容は203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 と 70:700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】	
バックラッシ	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		—

適応コントローラ仕様

P365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【ISA】-LYM-□-400-20-(ストローク)	→P32
Z軸	ISA【ISA】-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)が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

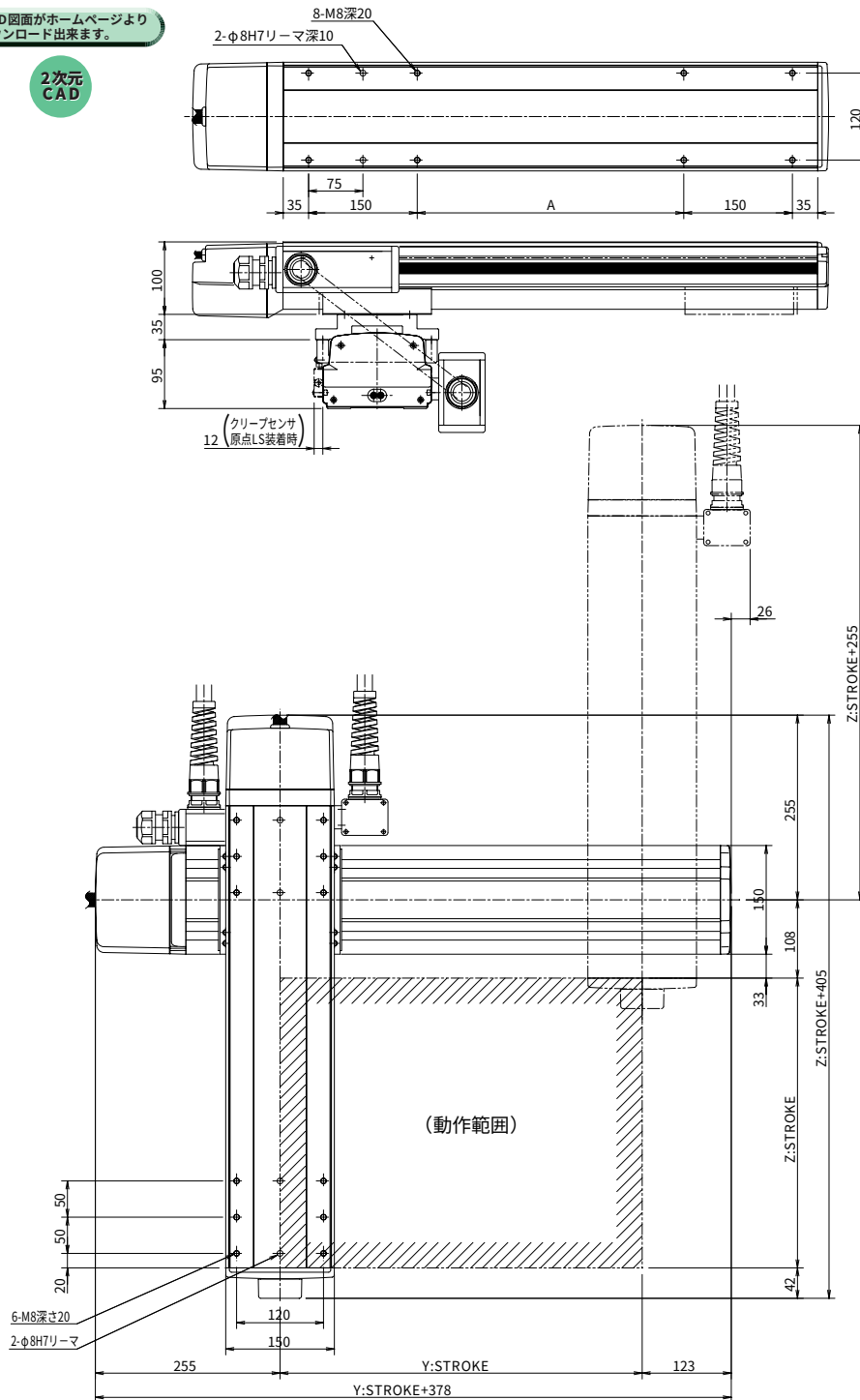
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2]-YGH-SC (自立ケーブル仕様)

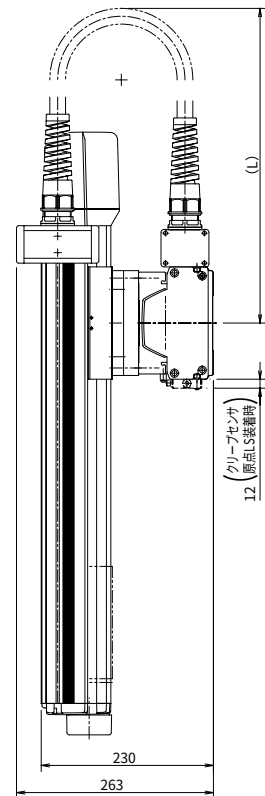
寸法図

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	

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

メンテナンス

ICSA2

ICSA3

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	□	— G1JH —	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様	ICSPA2 高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A: アプリュート出 I: インクリメンタル出	1軸目ストローク・オプション	100: 1000mm 250: 2500mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	50: 500mm 70: 700mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	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 CTLXL: ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は203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 CTLXL : 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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

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-SXO-(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	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

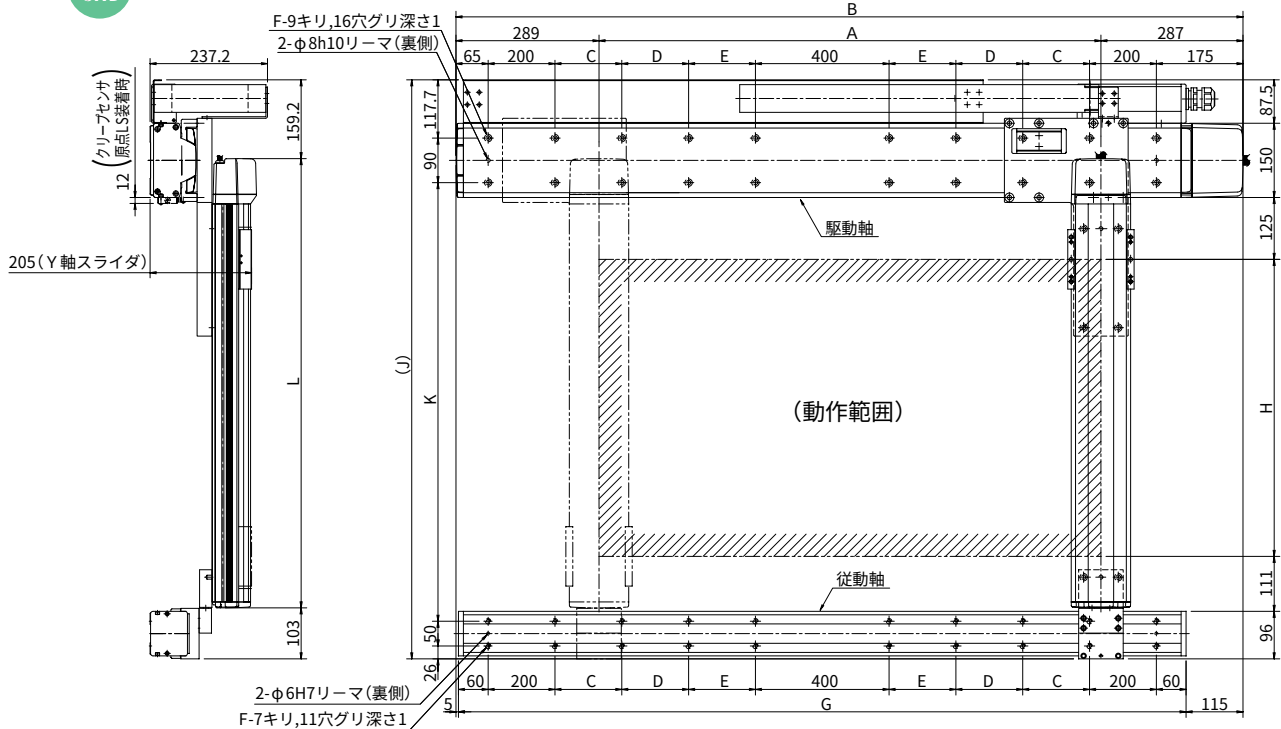
- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2 [ICSPA2]-G1JH-CT (ケーブルベア仕様)

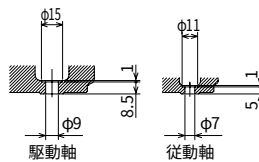
寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

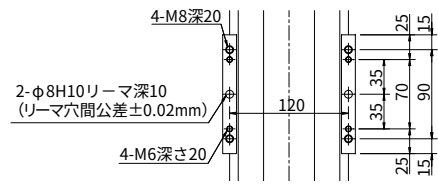
2次元
CAD



※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。ご注意ください。



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	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
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

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

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	□	—	G2JH	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2 標準2軸仕様				ICSPA2 高精度2軸仕様														
タイプ	下記型式内容表参照																		
エンコーダ種類	A: アブソリュート I: インクリメンタル																		
1軸目ストローク・オプション	100:1000mm と 250:2500mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照														
2軸目ストローク・オプション	80:800mm と 120:1200mm (100mm毎)				下記 オプション表 参照														
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q																		
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定																		
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																		

※型式項目の内容は203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 と 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80:800mm と 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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	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	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P365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(駆動軸)	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXO-(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)

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
加 速 度	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—



ご注意

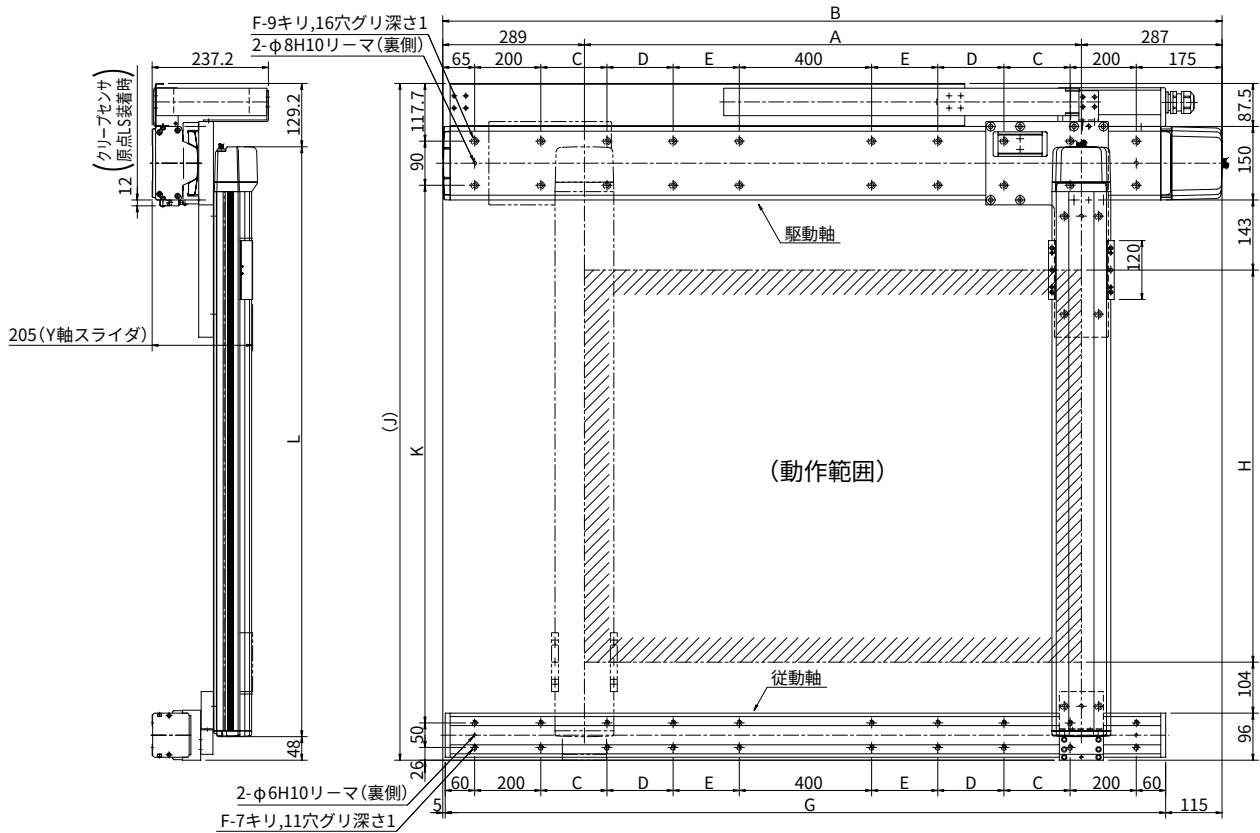
(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2【ICSPA2】-G2JH-CT(ケーブルベア仕様)

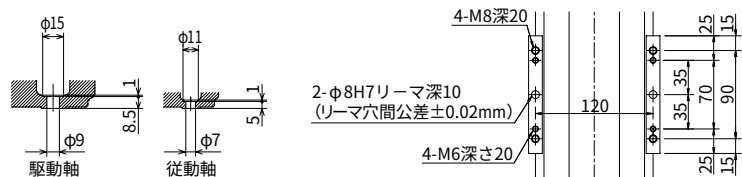
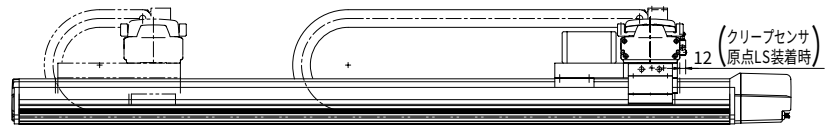
寸法図

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え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	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）。

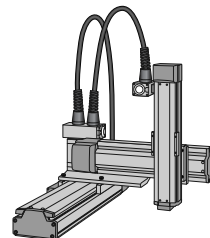
X軸寸法

双軸ストローク	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

ICSA3-BA ☐ **MB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BA ☐ **MB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目									
		BA□MB1□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	基板上コントローラ	ケーブル長	Y軸付/Z軸脱着	Z軸付/Y軸脱着
I CSA3標準3軸仕様 I CSA3高剛性3軸仕様	下記型式内容表 参照	A: フリットレス B: フリットあり	10/100mm 下注 オプション表 参照	10/100mm 下注 オプション表 参照	10/100mm 下注 オプション表 参照	TLSJ-XL/JK TZSSON	3m, 9m, 15m, ○L長さ指定	SC : 直結ケーブル CT : ケーブル付(標準) ○L : 長さ指定	CTL : ケーブル付XLサイズ CTLX : ケーブル付XLサイズ

※型式項目の内容は203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。

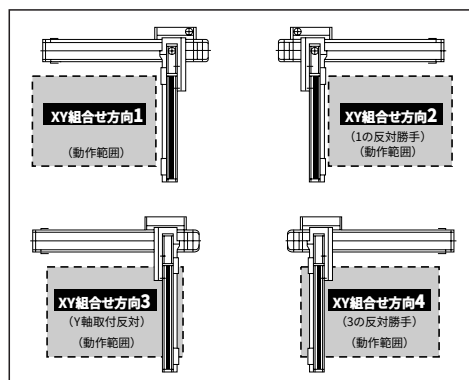
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BA4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→P15
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z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①～⑥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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BA□MB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BA□MB1H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			2.9
	200	3.0			2.3
	300	3.0			1.7

■BA□MB1 M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			2.9
	200	6.0			2.3
	300	6.0		5.7	1.7

■BA□MB1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	13.0	11.4	6.9	2.9
	200	12.4	10.8	6.3	2.3
	300	11.8	10.2	5.7	1.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BA□MB1H

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400			—	—	—
Z軸		800		—	—	—	—

■BA□MB1 M

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400			—	—	—
Z軸		400		—	—	—	—

■BA□MB1L

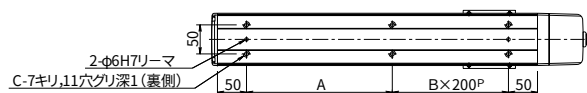
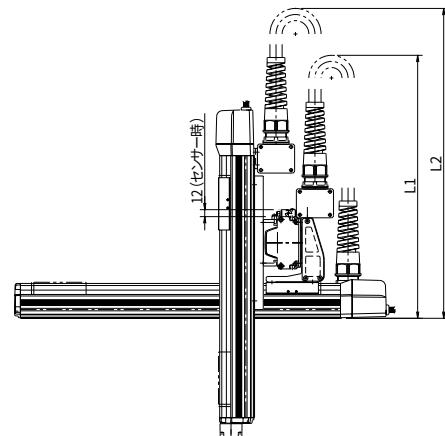
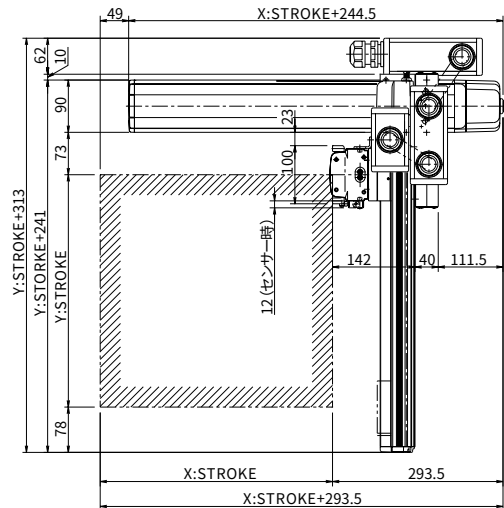
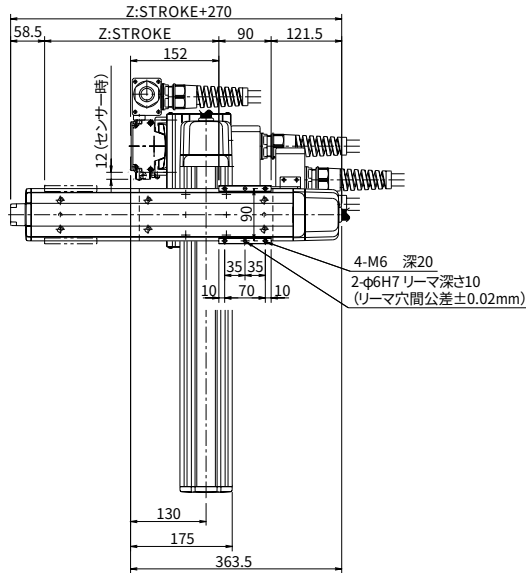
		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400			—	—	—
Z軸		200		—	—	—	—

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



※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。

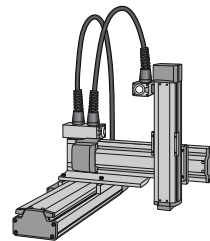
X STROKE	100	200	300	400	500	600
L1	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

Y STROKE	100	200	300	400
L2	(590)	(640)	(690)	(740)

ICSA3-BB ☐ **HB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BB ☐ **HB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコーダ型	1軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	選付コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル規格	2軸ケーブル規格	
ICSPA3高精度3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A7フルブリッド 仕様 ダイナミックレンジ 80,000mV (200mHz)	20,200mm 下記 オプション表 参照	10,100mm 下記 オプション表 参照	10,100mm 下記 オプション表 参照	TLXSEL-J/K T25CON SSEL XSEL-P/Q	31.5m 3m 3m 3m	SC 独立ケーブル CT ケーブルP/L (標準) CTM ケーブルP/L (選付) CTL ケーブルP/L (選付)	SC 独立ケーブル CT ケーブルP/L (標準) CTM ケーブルP/L (選付) CTL ケーブルP/L (選付)	

※型式項目の内容は203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。

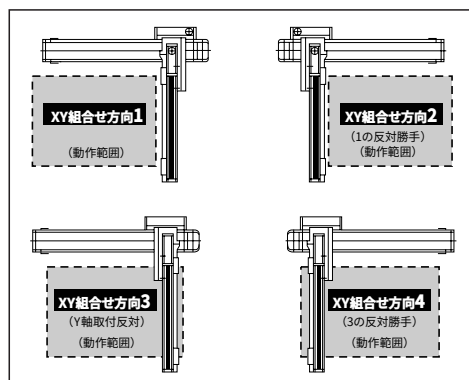
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HB1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□HB1H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

■BB□HB1 M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			5.9
	200	6.0			5.3
	300	5.6		5.4	4.7

■BB□HB1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	7.1		6.9	6.2
	200	6.1		5.9	5.2
	300	5.6		5.4	4.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□HB1H

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

■BB□HB1 M

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

■BB□HB1L

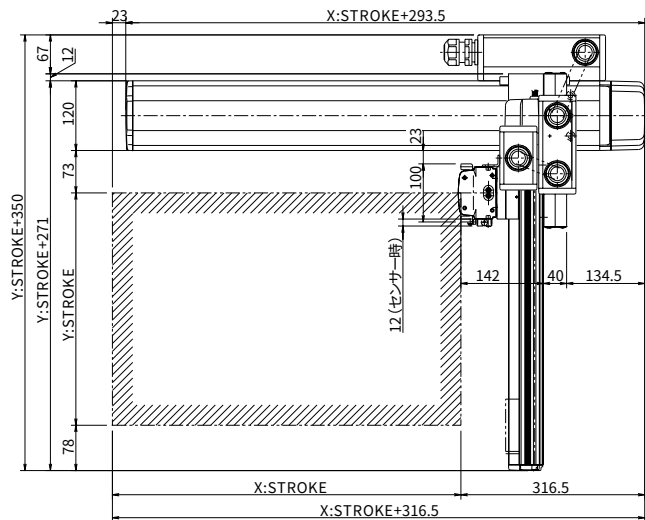
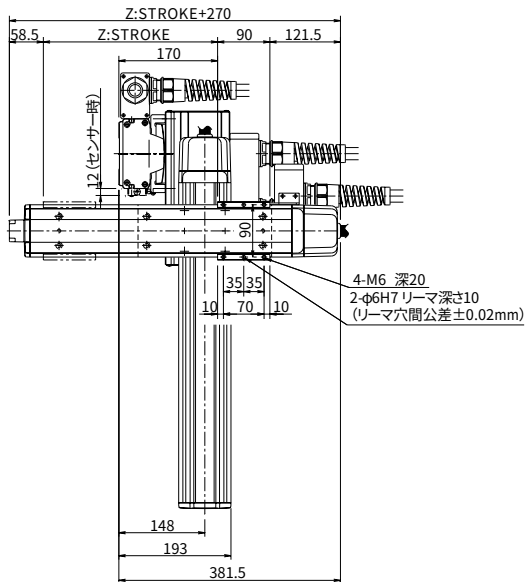
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	800			—	—	—	—	—
Z軸	—	200	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

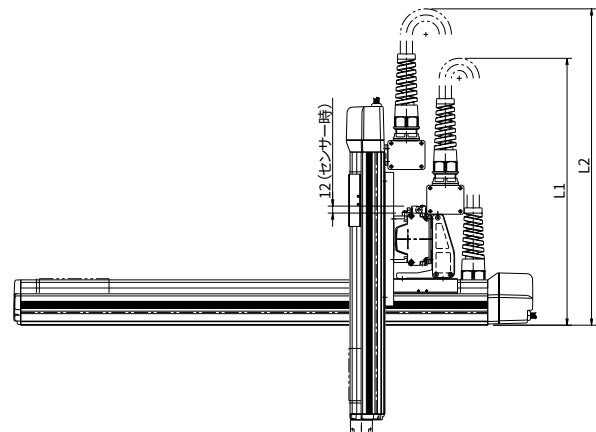
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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 STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y STROKE	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BB ☐ **MB1** ☐

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

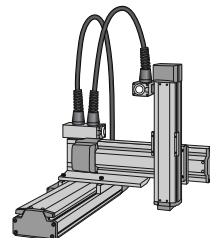
ICSPA3-BB MB1

高精度仕様

■型式項目

BBMB1 - - - - -

シリーズ	タイプ	エンゲージメント	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	連動コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル規格	2軸ケーブル規格
ICSA3 標準3軸仕様	下記型記内容表 参照	A: フリクション 仕番	20/200mm 下記 オプション表	10/100mm 下記 オプション表	10/100mm 下記 オプション表	TJXSEL-J/K TZSCON	3L 3m	SC	自立ケーブル
ICSPA3 高精度3軸仕様		I: インクリメンタル 仕番	80/800mm (100mm毎) 参照	40/400mm (100mm毎) 参照	30/300mm (100mm毎) 参照	SSSEL XSEL-P/Q	5L 5m	CT	ケーブルバス (標準) CTM: ケーブルバスタイプ CTL: ケーブルバスサイズ CTLX: ケーブルバスサイズ



※型式項目の内容は203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。

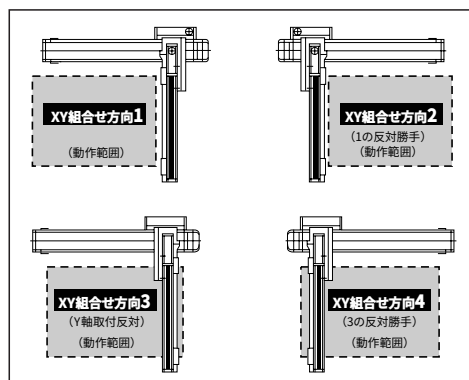
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z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①～⑥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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MB1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□MB1H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

■BB□MB1 M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			
	200	6.0			
	300	6.0			

■BB□MB1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	14.0			
	200	14.0			
	300	14.0			

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□MB1H

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—

■BB□MB1 M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—

■BB□MB1L

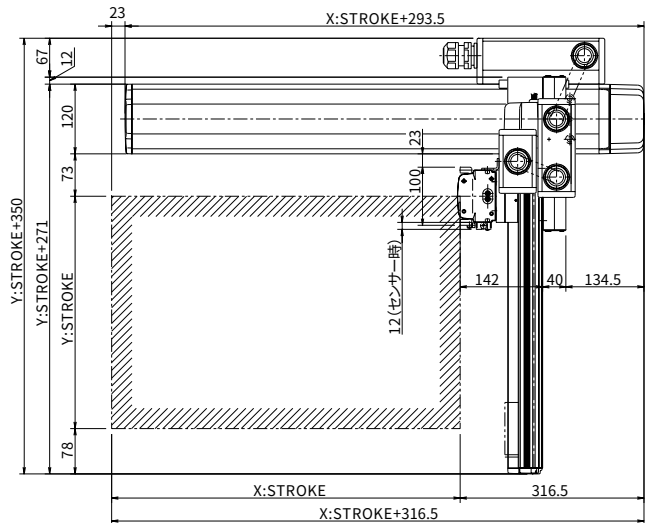
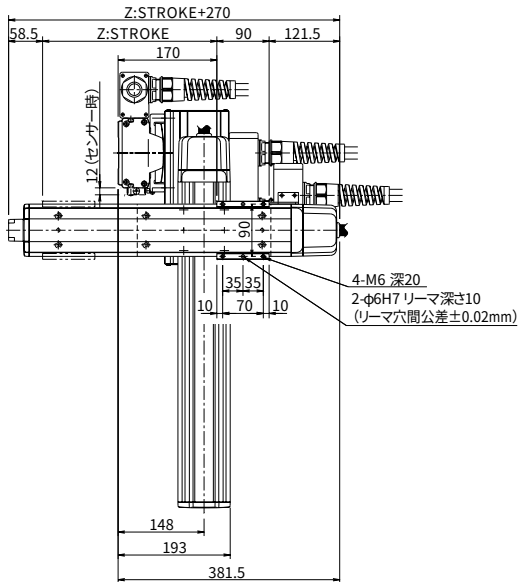
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

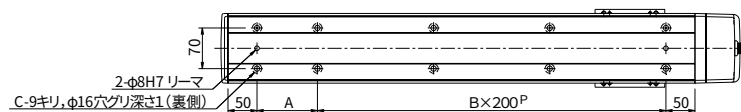
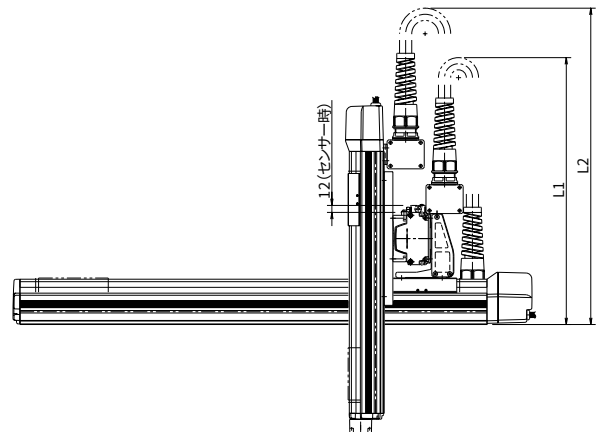
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



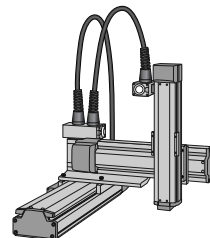
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BB ☐ **MB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BB ☐ **MB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目									
		BB	MB2						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	第4軸コントローラ	ケーブル長	Y軸付/戻り装置	Z軸付/戻り装置
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高剛性3軸仕様	下記型式内容表 参照	A: フラット B: オプション表	20/200mm 下注 オプション表 参照	10/100mm 下注 オプション表 参照	10/100mm 下注 オプション表 参照	TLJSX-J/K TLZSSN	3.9m 9.5m CT CTL CTL CTL	CT CT CT CT	CT CT CT CT
		I: ハンドリントラ E: 80/800mm (100mm幅)		40/400mm (100mm幅)	40/400mm (100mm幅)	XSEL-P/Q XSEL-P/Q	CT CT CT CT	CT CT CT CT	CT CT CT CT

※型式項目の内容は203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。

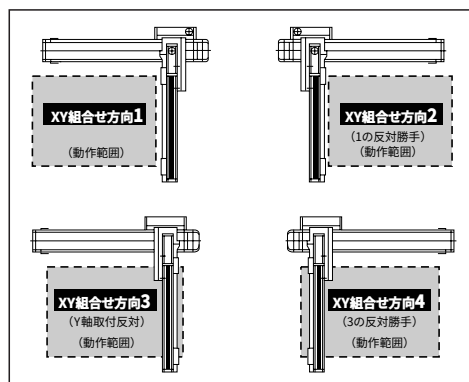
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BB4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z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①～⑥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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MB2□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□MB2H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.5			
	200	3.5			
	300	3.5			
	400	3.5			

■BB□MB2 M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	9.0			
	200	9.0			
	300	9.0			
	400	9.0			

■BB□MB2L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	15.9			12.7
	200	14.6			11.4
	300	13.8			10.6
	400	12.8			9.6

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□MB2H

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—

■BB□MB2 M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—

■BB□MB2L

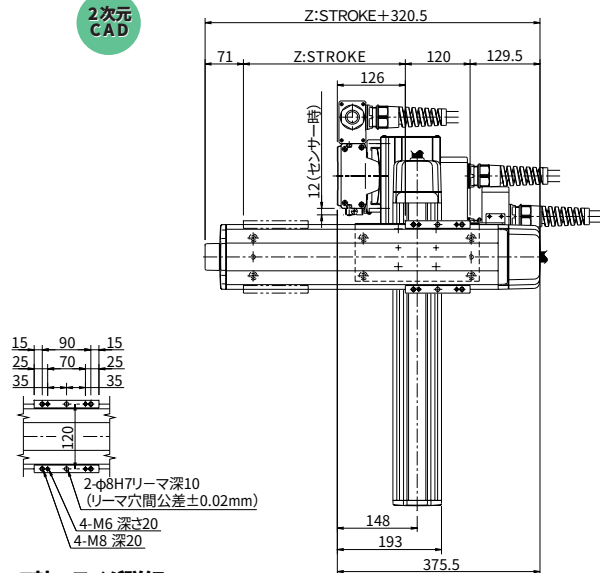
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480	380	—
Y軸	400			—	—	—	—	—
Z軸	250			—	—	—	—	—

寸法図

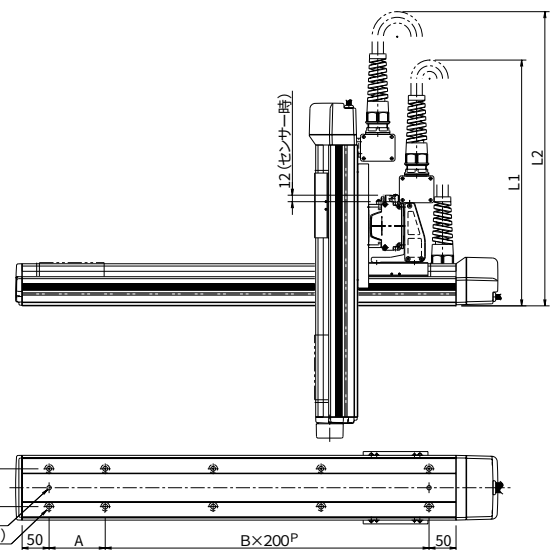
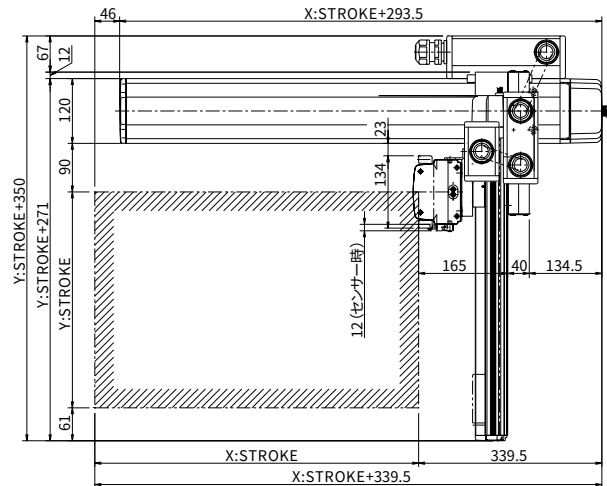
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



Z軸スライダ詳細



※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。

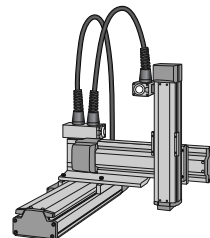
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

X STROKE	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BC **HB1** 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BC **HB1** 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ 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軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	第4軸コントローラ	ケーブル長	Y軸付/7段昇降	Z軸付/7段昇降
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表 参照	A: フラット 上	20/200mm オプション表 参照	10/100mm 下足 オプション表 参照	10/100mm 下足 オプション表 参照	TLXJL-XL TZSSN	3/9m 9/5m ○L: 長さ指定	SC CT CTL	SC CT CTL
ICSPA3高剛性3軸仕様		1: 円リキントル 上	80/800mm (100mm)	50/500mm (100mm)	50/500mm (100mm)	40/400mm (100mm)	XSEL XSEL-P/Q		ケーブルベツ ケーブルベツ ケーブルベツ

※型式項目の内容は203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。

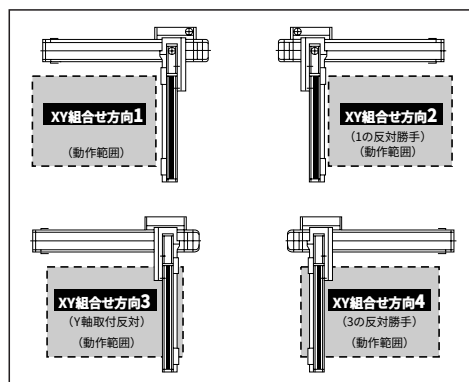
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※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。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BC□HB1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HB1H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

■BC□HB1 M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

■BC□HB1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□HB1H

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

■BC□HB1 M

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

■BC□HB1L

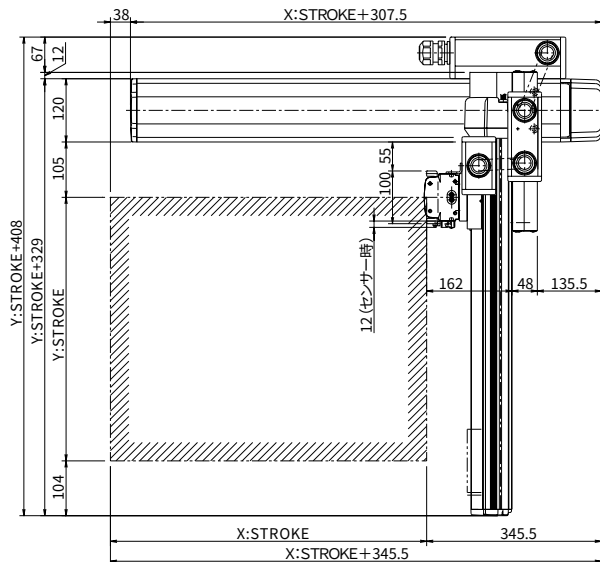
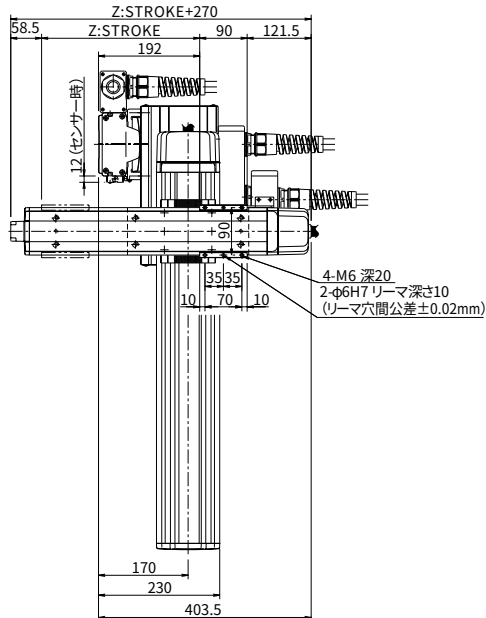
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	1000				—	—	—	—
Z軸	—	200		—	—	—	—	—	—

寸法図

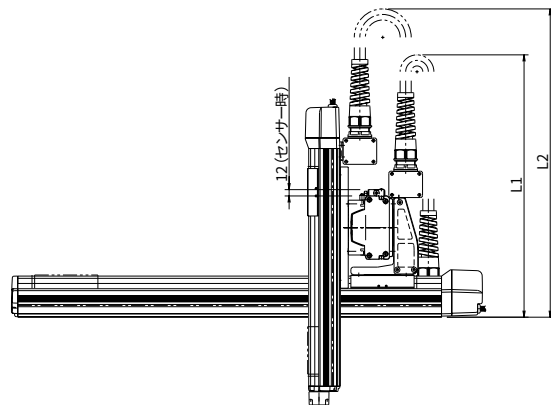
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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注
意下さい。



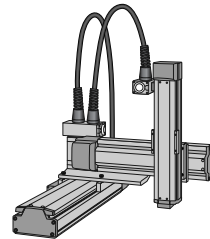
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BC ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコダ種類	1軸目スロークオプション	2軸目スロークオプション	3軸目スロークオプション	基盤コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル配線	2軸ケーブル配線
ICSA3標準3軸仕様 ICSP3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:フルビード 仕番 B:リニアタ 仕番	20/200mm 下記 オプション表 参照	10/100mm 下記 オプション表 参照	10/100mm 下記 オプション表 参照	TLSXCN-3J/KM TLSCSN SSSEL XSEL-P/Q	3/3m 5.1m □表に指定	SC CT	1軸ケーブルCT 2軸ケーブルCT(標準) 2軸ケーブルCT+P/M+Y CTL ケーブルベアライザ CTLX ケーブルベアライザ

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

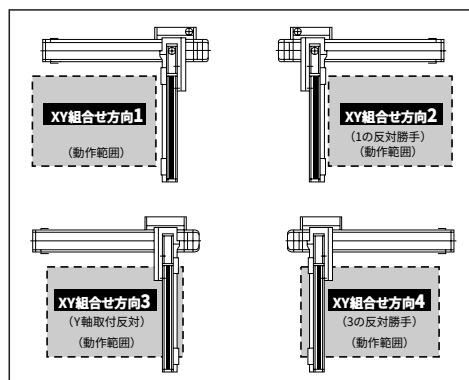
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

(注) XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

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【ISA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HB2□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

■BC□HB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

■BC□HB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□HB2H

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

■BC□HB2M

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

■BC□HB2L

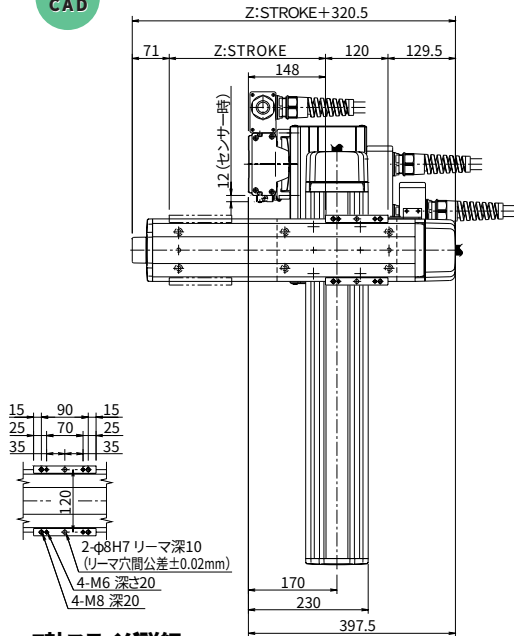
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	1000				—	—	—	—
Z軸	—	250		—	—	—	—	—	—

寸法図

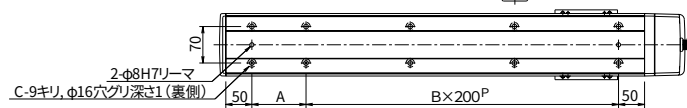
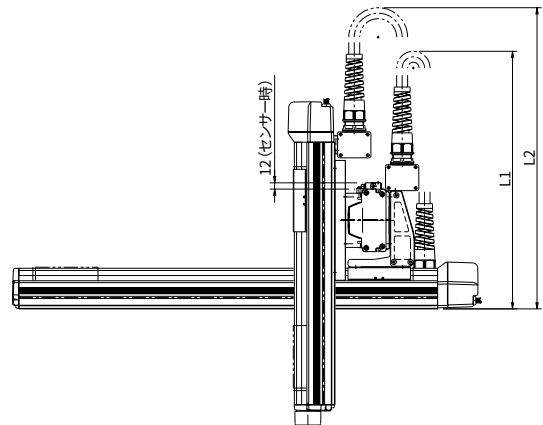
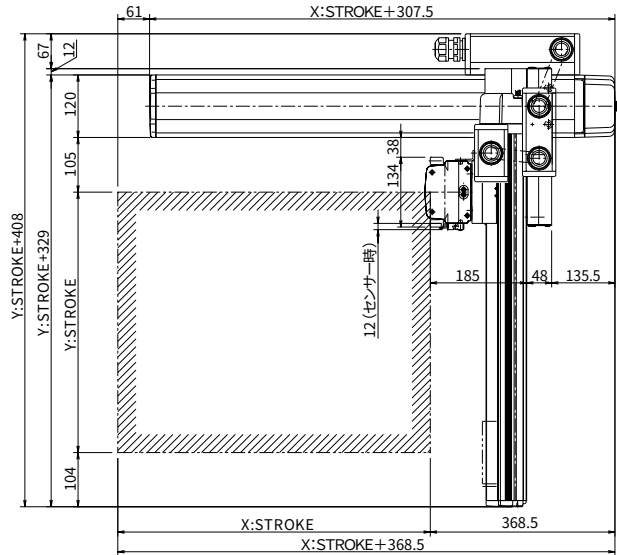
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



Z軸スライダ詳細



※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 STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3 [ICSPA3] -BC HB3

商品ガイド

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

IA 直交
ロボット

ダブルレブ
タイプ

EX スカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

BC HB3H

		Y 軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z 軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

BC HB3M

		Y 軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z 軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC HB3H

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

BC HB3M

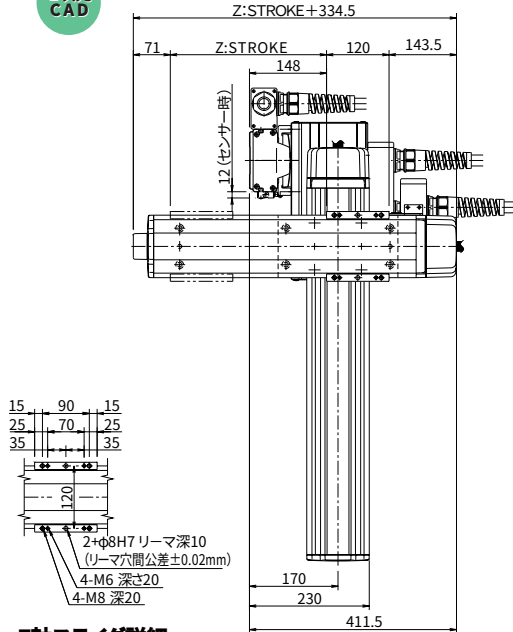
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1000							795
Y 軸	—	1000				—	—	—	—
Z 軸	—	500			—	—	—	—	—

寸法図

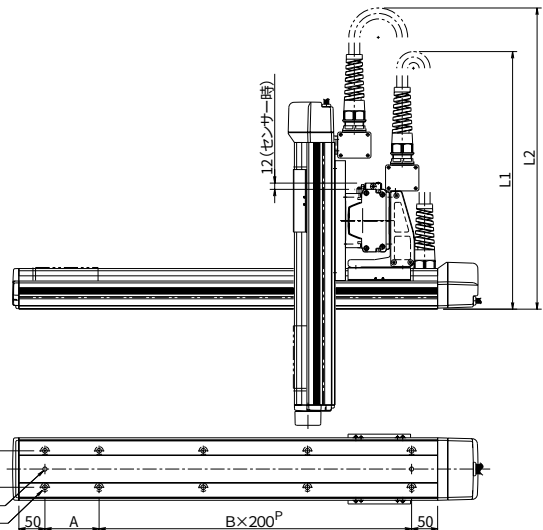
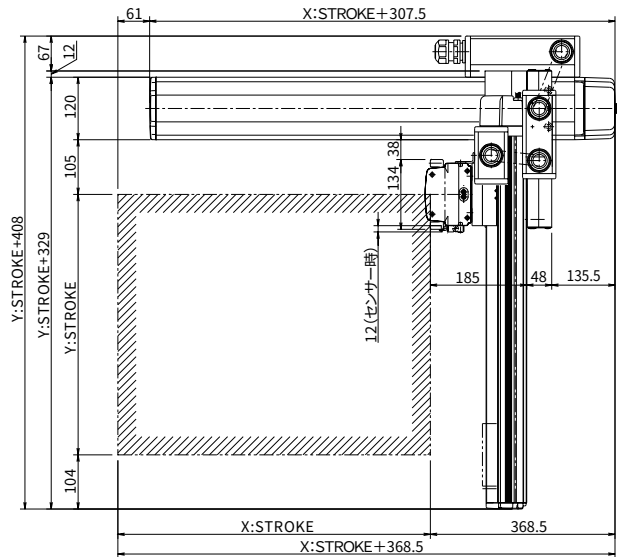
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



Z軸スライダ詳細



※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。

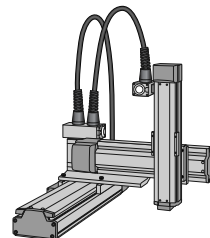
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC ☐ **MB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BC ☐ **MB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目													
		-BC	MB1	-									
シリーズ	タイプ	エンコーダ型		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	基芯ドローラ	ケーブル長	1軸ケーブル径	2軸ケーブル径			
ICSPA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A フリット仕様 I イクリンタル仕様	下記オプション表参照	20/200mm 下記オプション表参照	10/100mm 下記オプション表参照	10/100mm 下記オプション表参照	TLXSEL-J/K オプシオン表参照	3m, 3n, 5m, 9m □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Pサイズ CTC ケーブルベアSサイズ CTV ケーブルベアXLサイズ				

※型式項目の内容は203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。

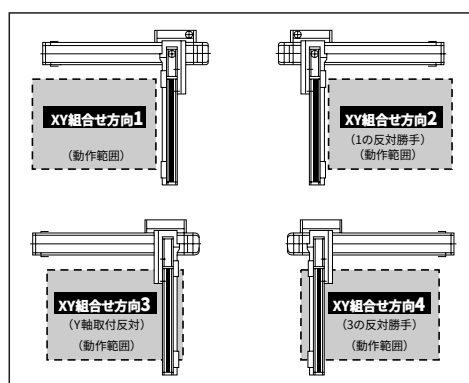
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BC4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB1

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB1H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

BC MB1 M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

BC MB1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	800			—	—	—	—	—

BC MB1 M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	400			—	—	—	—	—

BC MB1L

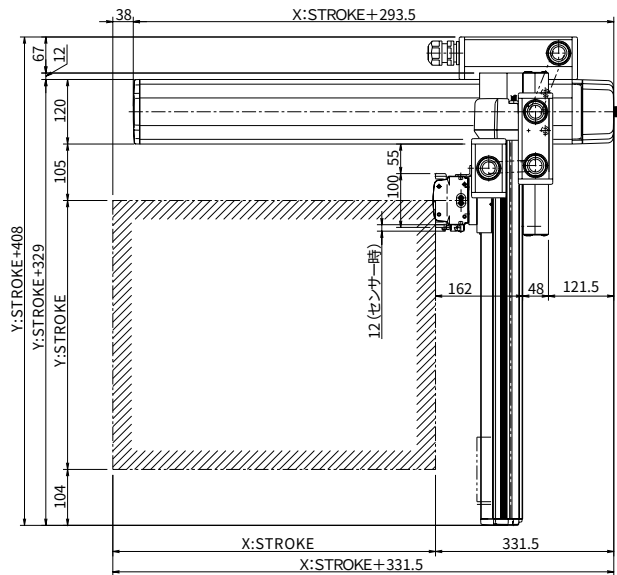
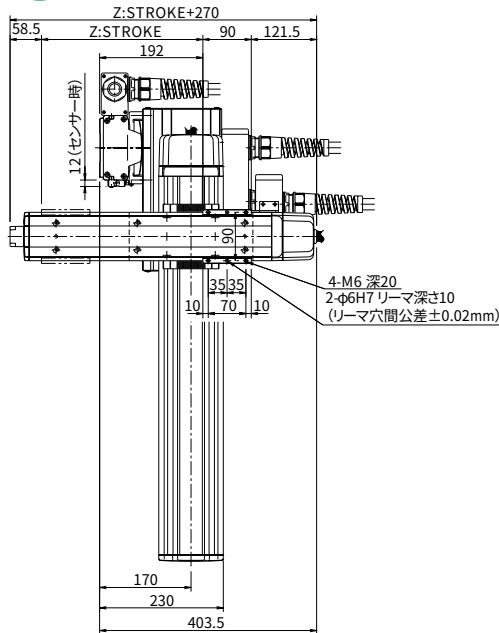
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	200			—	—	—	—	—

寸法図

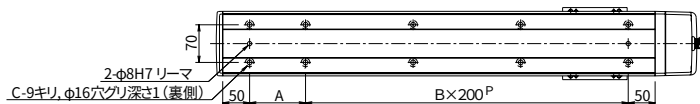
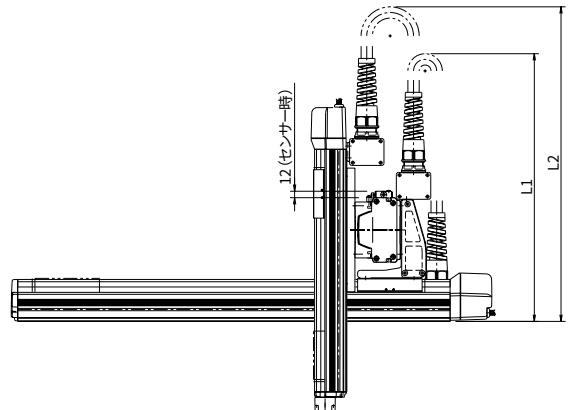
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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注
意下さい。



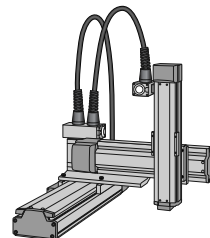
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC ☐ **MB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BC ☐ **MB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	第4軸コントローラ	ケーブル長	Y軸付/戻り駆動	Z軸付/戻り駆動	
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高剛性3軸仕様			下記型式内容表参照		A: フリットレス B: オプション	20/200mm 下注 オプション参照	10/100mm 下注 オプション参照	10/100mm 下注 オプション参照	TJCSN-XL/JK-XL TJCSN	3/3m 9/5m CT: 直造ケーブル TC: ケーブルベアリング(標準) CL: 長さ指定	SC XTL-ケーブルベアサイズ CTL-ケーブルベアPサイズ CTLX-ケーブルベアXLサイズ
				H: ハンドル I: インクリメント	80/800mm (100mm)	50/500mm (100mm)	40/400mm (100mm)	SSEL XSSEL-P/Q			

※型式項目の内容は203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。

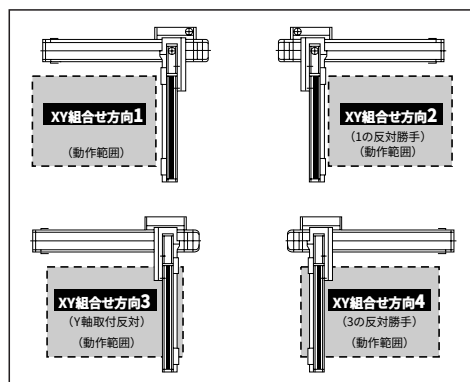
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【SPA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【SPA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB2

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

BC MB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	9.0				7.3
	400	9.0				6.3

BC MB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	1000	—	—	—	—	—	—	—

BC MB2M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	500	—	—	—	—	—	—	—

BC MB2L

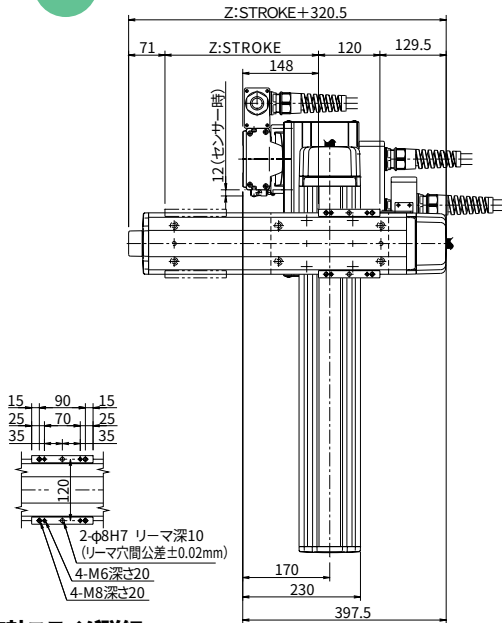
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	—	500				—	—	—	—
Z軸	—	250	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

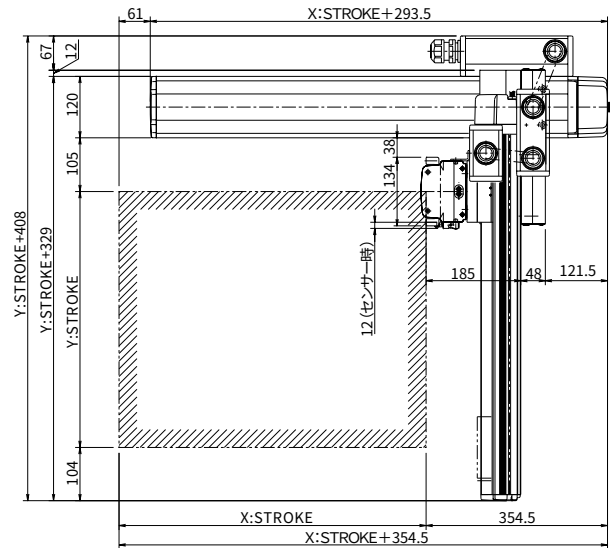
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

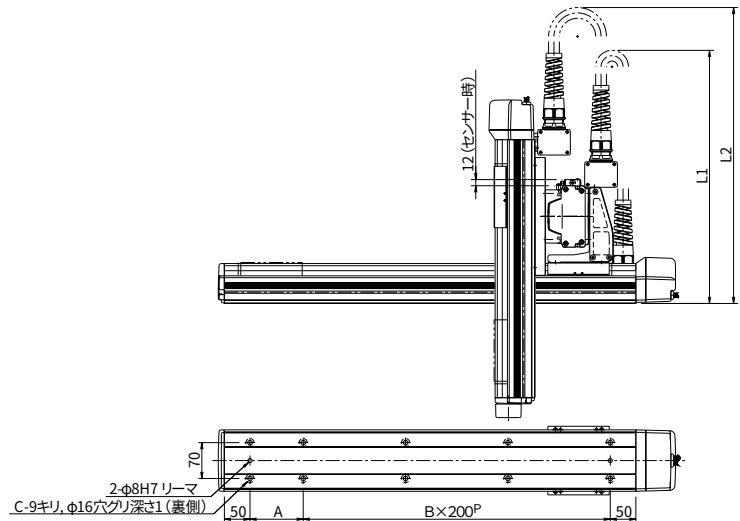
2次元
CAD



Z軸スライダ詳細



※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 STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

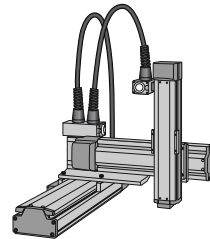
ICSA3-BC□MB3□

ICSPA3-BC□MB3□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□	-	BC□	MB3□	-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□
シリーズ	ICSA3	標準3軸仕様	ICSPA3	高精度3軸仕様																				
タイプ																								
エンコーダ種類	A: アブリュート	20: 200mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm	下記	10: 100mm
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																								
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K		T2: XSEL																					
ケーブル長	3L: 3m		5L: 5m																					
1軸目ケーブル	SC: 自立ケーブル		CT: ケーブルベア(標準)																					
2軸目ケーブル	CTM: ケーブルベアMサイズ		CTL: ケーブルベアLサイズ																					
	CTLX: ケーブルベアXLサイズ																							



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BC4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm 40: 400mm
④	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m
⑥	Y軸・Z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 CTLX: ケーブルベアXLサイズ

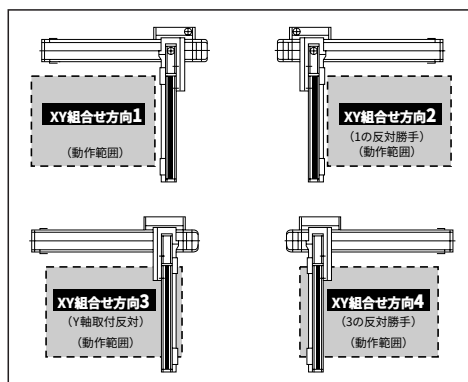
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→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。

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】	
バックラッシュ	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	
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)	

適応コントローラ仕様

P365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。
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB3

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB3H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	9.0				7.3
	400	9.0				6.3

BC MB3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB3H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	500					—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

BC MB3M

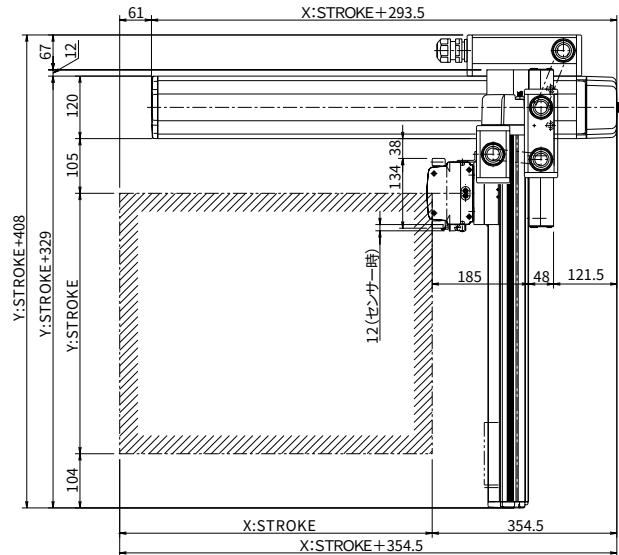
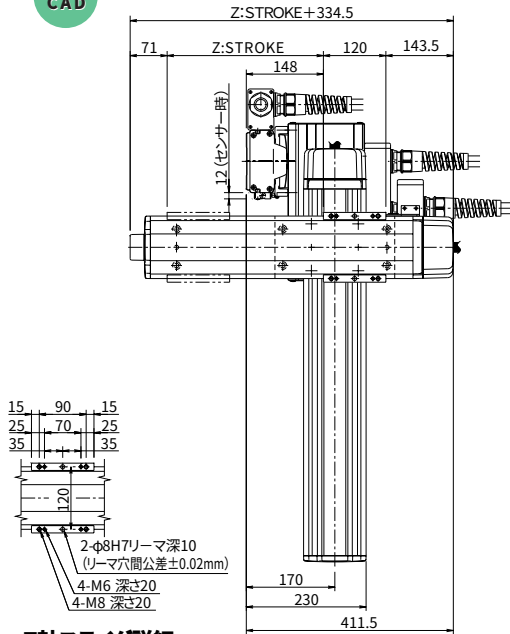
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	—
Y軸	500					—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

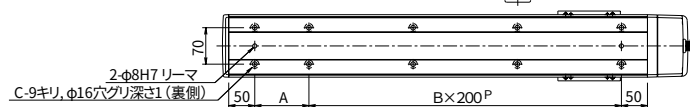
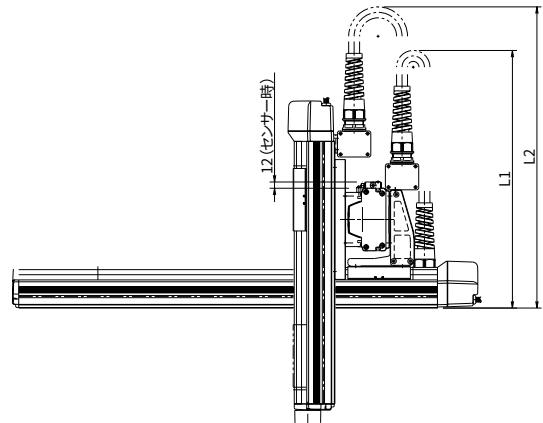
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



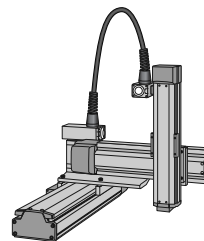
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BD ☐ **HB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BD ☐ **HB1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目													
		-BD□HB1-											
シリーズ	タイプ	エンコーダ型	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	選択コントローラ	ケーブル長	1軸付7層版用	2軸付7層版用				
ICSPA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A アブソリュート 値 I インクリメンタル (100mm)	80/800mm 下記 とオプション表 参照	10/100mm 下記 とオプション表 参照	10/100mm 下記 とオプション表 参照	TLXSEL-J/K TSZCON SSEL XSEL-P/Q	3L3m 5L5m	SC CTM	S CTL	・自立ケーブル ・ケーブルA (標準) ・ケーブルB付 ・ケーブルサイズ ・ケーブルA外寸			

※型式項目の内容は203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。

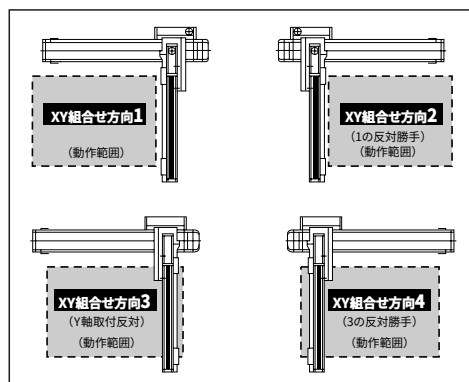
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【ISA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはA(アブソ)か(インクリ)が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BD□HB1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インペネシブ

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BD□HB1H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

■BD□HB1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

■BD□HB1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD□HB1H

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD□HB1M

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD□HB1L

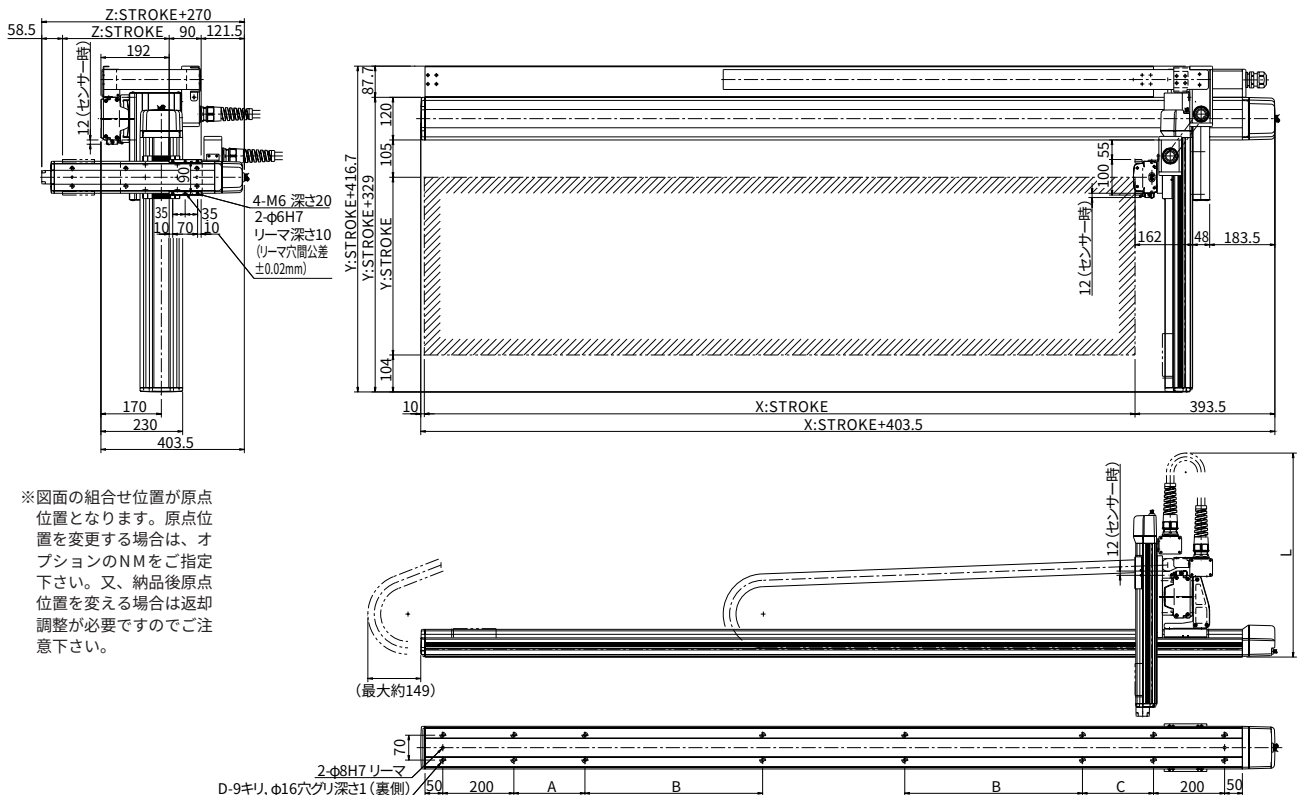
	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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



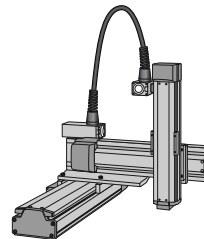
X st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BD ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BD ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目										
		- BD	H2	-		-		-		-
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	基コントローラ	ケーブル長	1軸付バネ駆動	2軸付バネ駆動	
ICSPA3標準3軸仕様 ICSPA3高剛性3軸仕様	下記型式内容表 参照	A.アブソリュート 値仕様 I.インクリメンタル (100mm)	80,800mm 下記 オプション表 200,200mm (100mm)	10,100mm 下記 オプション表 50,500mm (100mm)	10,100mm 下記 オプション表 40,400mm (100mm)	T1,XSEL-J/K T2,SON SSEL XSEL-P/Q	3L3m 5L5m 長に指定	SC CTM	自立ケーブル ケーブルA (標準) ケーブルB (オプション) ケーブルC (オプション)	C2

※型式項目の内容は203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。

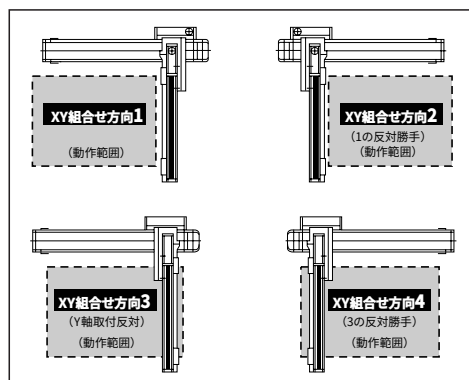
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BD4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【SPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA【SPA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。(加速度は0.3Gが上限となります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BD□HB2□

商品ガイド

IEA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

IEA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IEXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BD□HB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

■BD□HB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0			8.4	
	300	8.6			7.3	
	400	7.6			6.3	

■BD□HB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD□HB2H

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD□HB2M

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD□HB2L

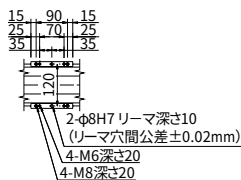
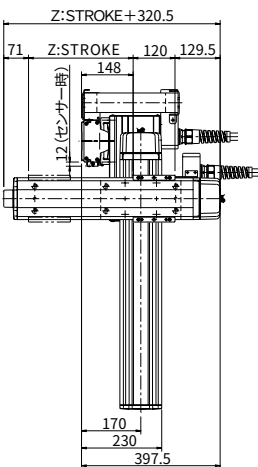
	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

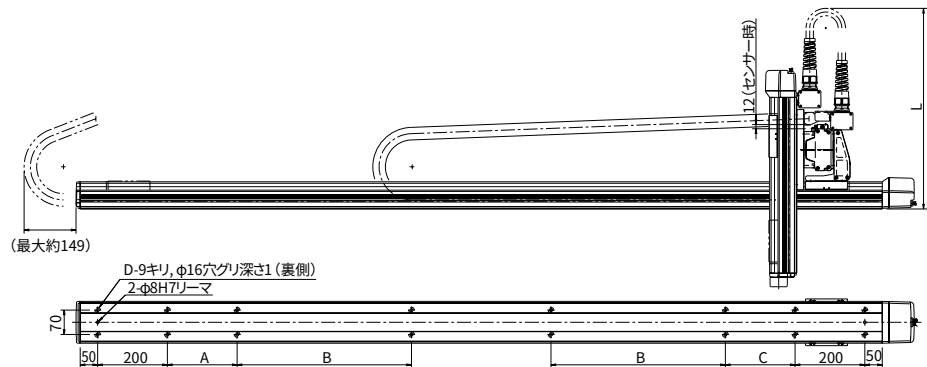
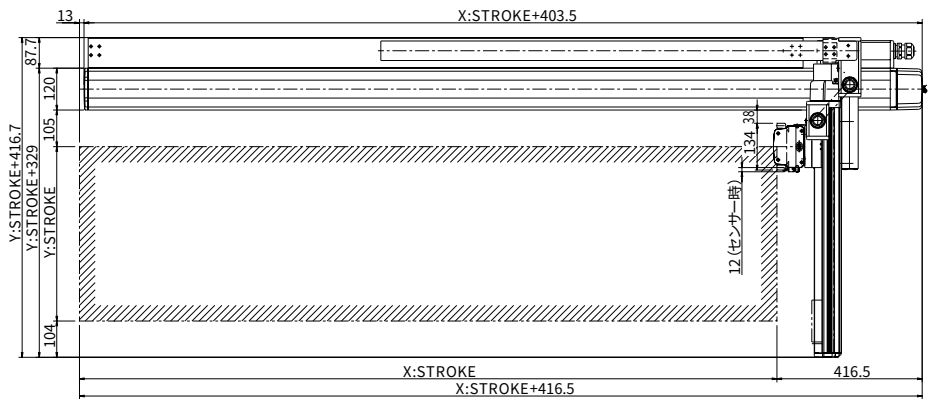
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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 st	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

Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3 [ICSPA3]-BD□HB3□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BD□HB3H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

■BD□HB3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD□HB3H

		ストローク									
		100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450	—
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD□HB3M

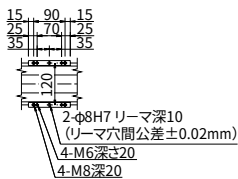
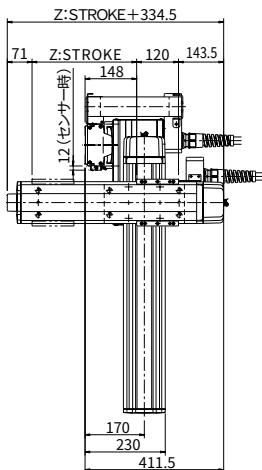
		ストローク									
		100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450	—
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

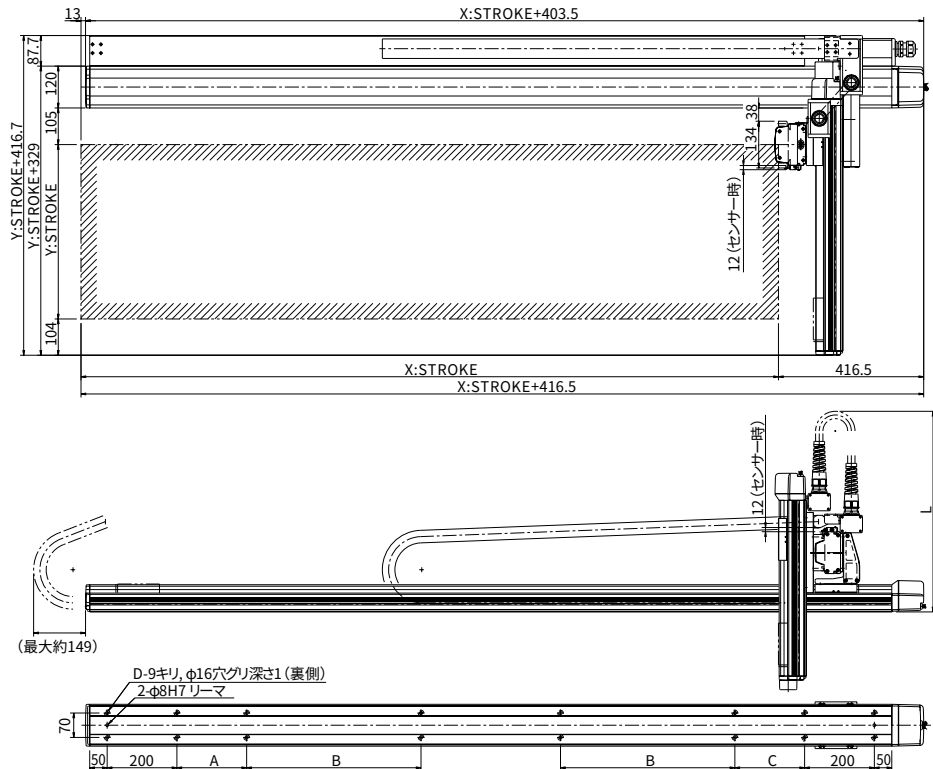
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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 st	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

Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BE□HB1□
ICSPA3-BE□HB1□
高精度仕様

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

■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

3軸目ストローク・オプション

コントローラ

ケーブル長

1軸ケーブル

2軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アブリュット仕

I:インクリメンタル仕

30/300mm

100/1000mm (100mm毎)

下記オプション表参照

20/200mm

70/700mm (100mm毎)

下記オプション表参照

10/100mm

50/500mm (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

SC:自立ケーブル

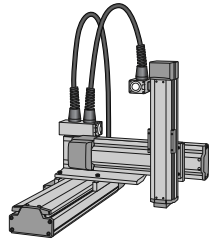
CT:ケーブルペア(標準)

CTM:ケーブルペアMサイズ

CTL:ケーブルペアLサイズ

CTLX:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	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)	10:100mm 50:500mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル 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 CTLX:ケーブルペアXL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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

共通仕様

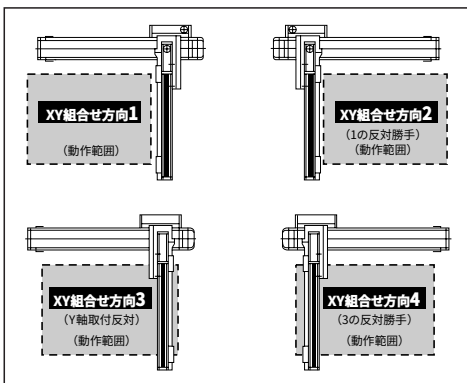
※【 】内は高精度仕様となります。

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】
バックラッシ	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	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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	ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※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) 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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB1□

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

IA直交
ロボット

テーブル
タイプ

IAスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB1H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

■BE□HB1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

■BE□HB1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB1H

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

■BE□HB1M

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

■BE□HB1L

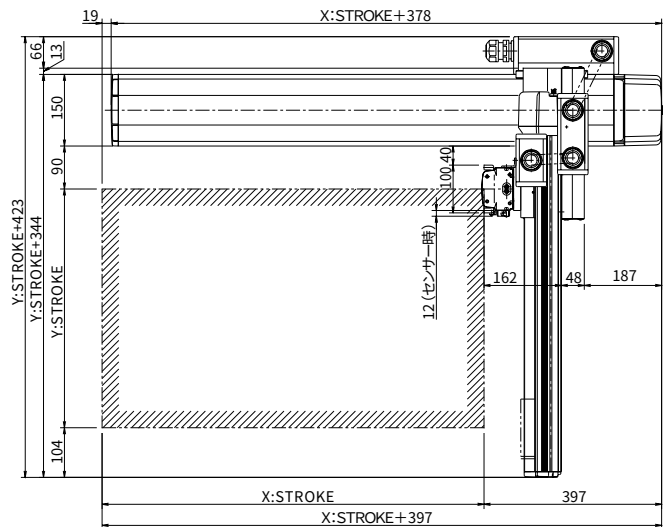
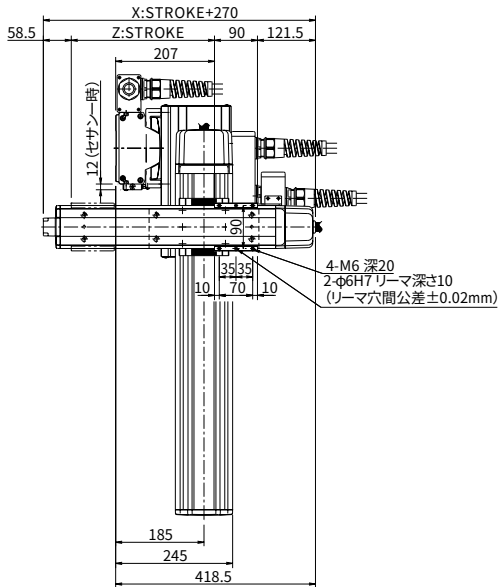
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	200					—	—	—	—	—	

寸法図

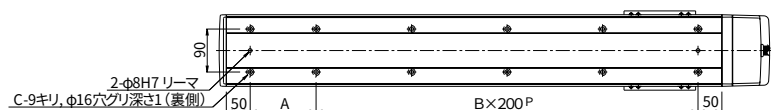
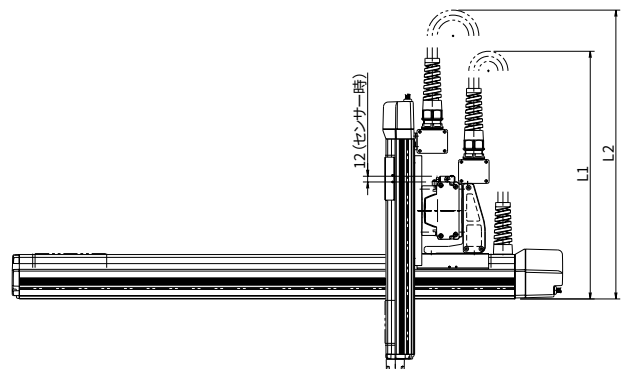
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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注
意下さい。



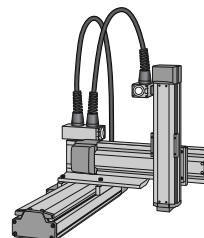
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BE ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目		□ - BE□HB2□	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □
シリーズ	タイプ	エンコダ種類	1軸目スローワークオプション	2軸目スローワークオプション	3軸目スローワークオプション	選付コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル規格	2軸ケーブル規格
ICSPA3標準3軸仕様 ICSPA3高機能3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:フルビュート タイプ	30:300mm 下記 オプション表 参照	20:200mm 下記 オプション表 参照	10:100mm 下記 オプション表 参照	TXSEL3-J/K TZSCON	31.3m ±3.0m ±1.5m指定	SC ケーブルタイプ CT1: ケーブルペア (標準) CT2: ケーブルペアタイプ CT3: ケーブルペアタイプ CT4: ケーブルペアタイプ	SC ケーブルタイプ CT1: ケーブルペア (標準) CT2: ケーブルペアタイプ CT3: ケーブルペアタイプ CT4: ケーブルペアタイプ

※型式項目の内容は203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。

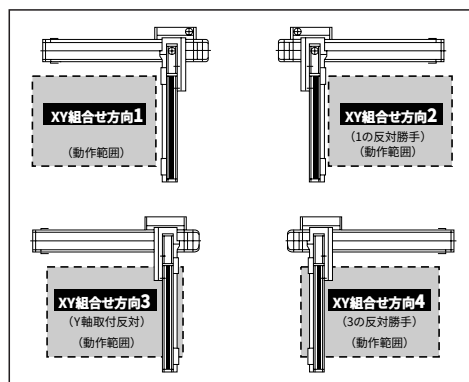
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3〔ICSPA3〕-BE4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【SPA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【SPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB2□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

■BE□HB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

■BE□HB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB2H

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

■BE□HB2M

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

■BE□HB2L

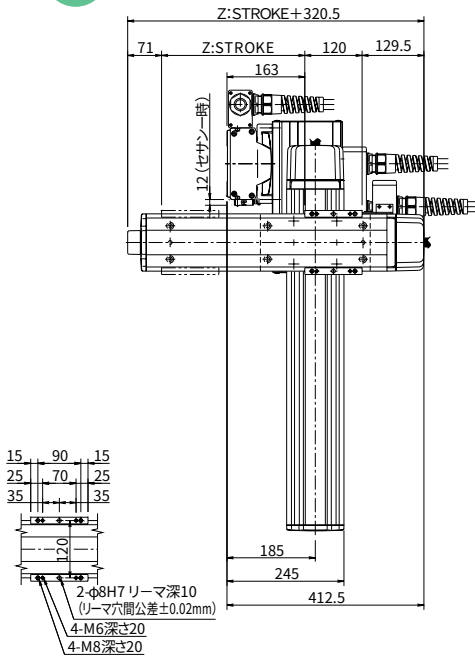
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690	
Y軸	—	1000						—	—	—	
Z軸	250				—	—	—	—	—	—	

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

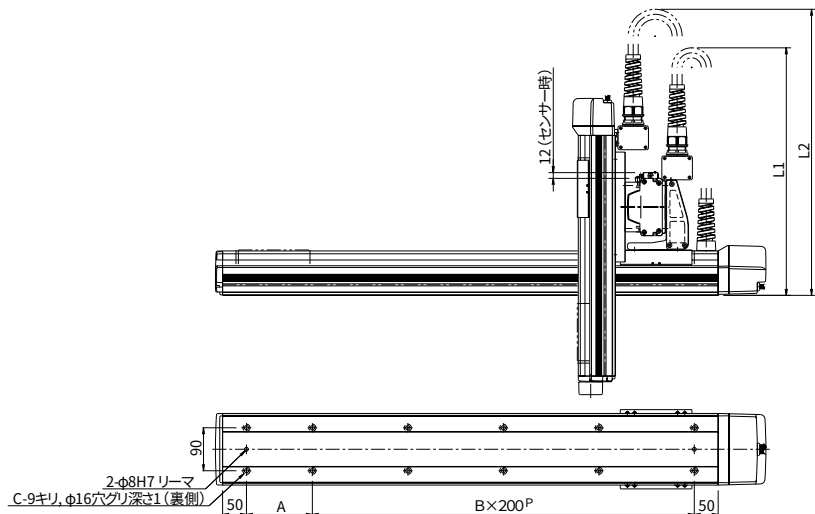
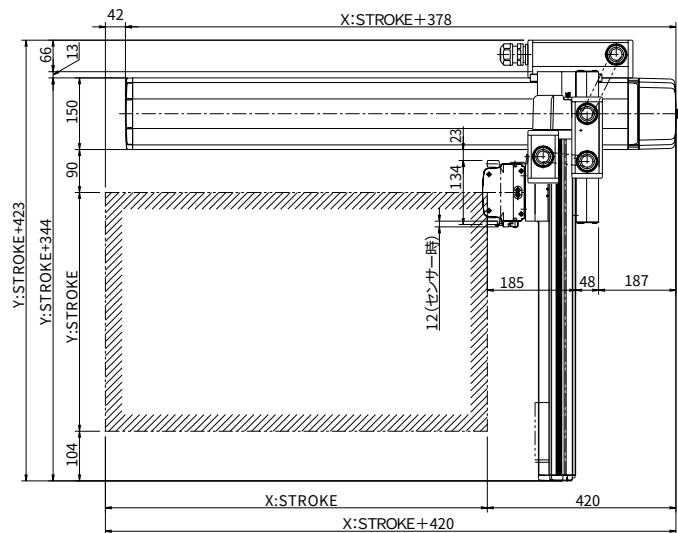
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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。



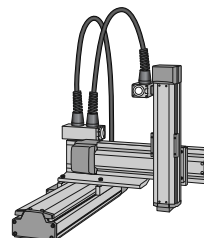
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE ☐ **HB3** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BE ☐ **HB3** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

[illegible]

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表を、ご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z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

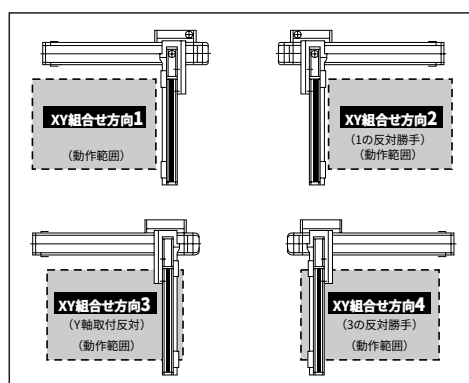
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か(インクリ)が入ります

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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 (H)、10mm (M)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB3□

商品ガイド

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

IA 直交
ロボット

テーブル
タイプ

IX スカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

■BE□HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0			18.0	13.6	10.0
	200	19.0			17.0	12.6	9.0
	300	19.0			15.9	11.5	7.9
	400	19.0			14.9	10.5	6.9
	500	19.0			13.8	9.4	5.8

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB3H

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

■BE□HB3M

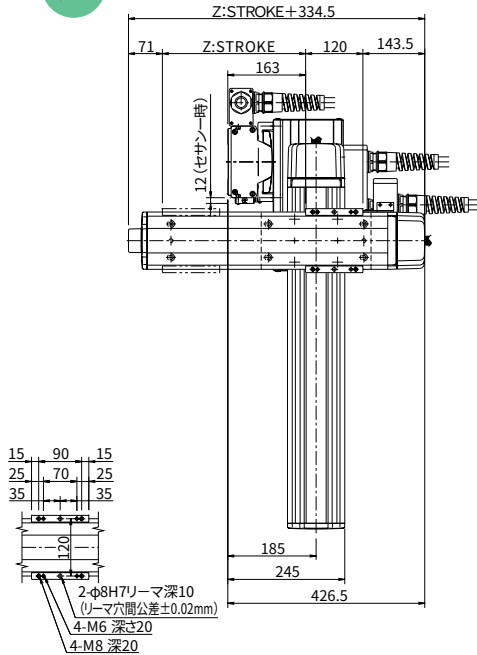
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690	—
Y軸	—	1000						—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

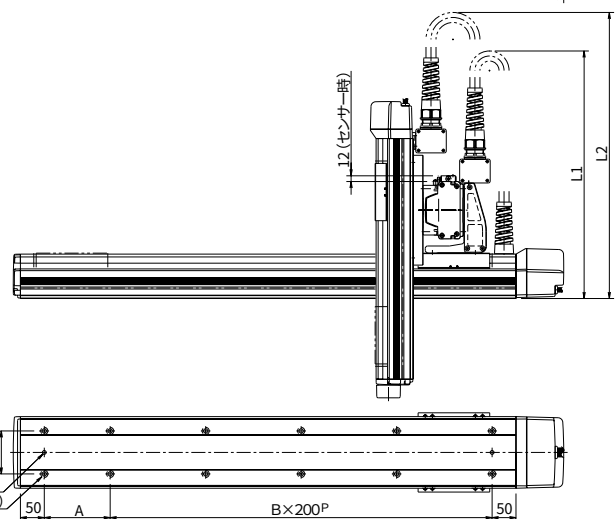
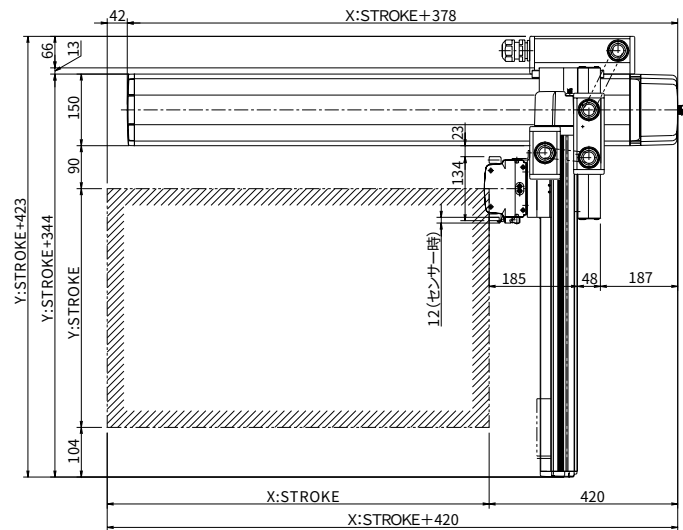
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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 st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	3	3	4	4	5	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE□MB2□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE□MB2□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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

3軸目ストローク・オプション

コントローラ

ケーブル長

1軸ケーブル

2軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アブリット

30/300mm

下記

20/200mm

下記

10/100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC:自立ケーブル

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

CTLX:ケーブルペアXLサイズ

30/300mm

と

オプション表

20/200mm

と

オプション表

10/100mm

と

オプション表

T2:SCON

5L:5m

CT:ケーブルペアMサイズ

CTL:ケーブルペアLサイズ

CTLX:ケーブルペアXLサイズ

1:インクリメンタル

100/1000mm

(100mm毎)

と

オプション表

70/700mm

(100mm毎)

と

オプション表

50/500mm

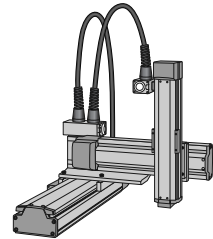
(100mm毎)

と

オプション表

SSEL

XSEL-P/Q



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10:100mm 50:500mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル 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 CTLX:ケーブルペアXL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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

共通仕様

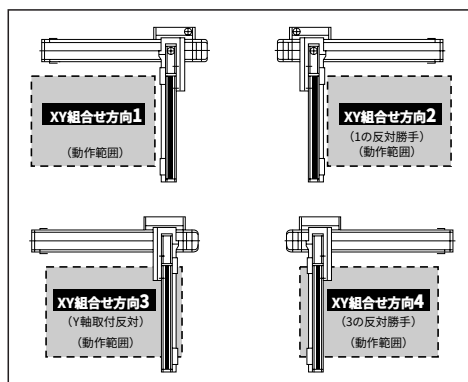
※【 】内は高精度仕様となります。

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】
バックラッシュ	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	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※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) 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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MB2□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□MB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

■BE□MB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

■BE□MB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□MB2H

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	—
Z軸	1000					—	—	—	—	—

■BE□MB2M

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	—
Z軸	500					—	—	—	—	—

■BE□MB2L

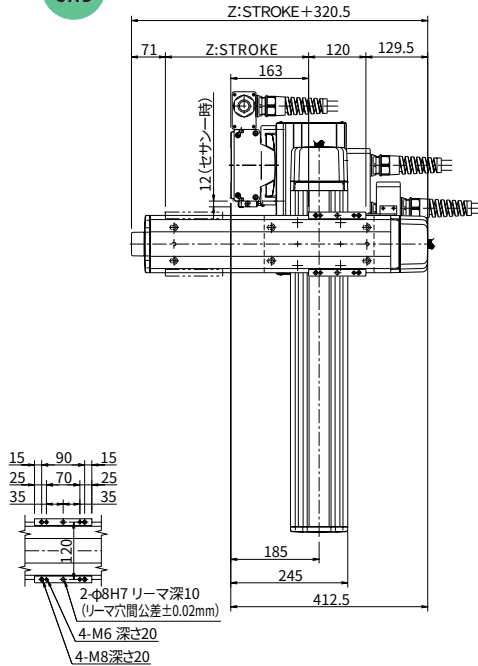
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	—
Z軸	250					—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

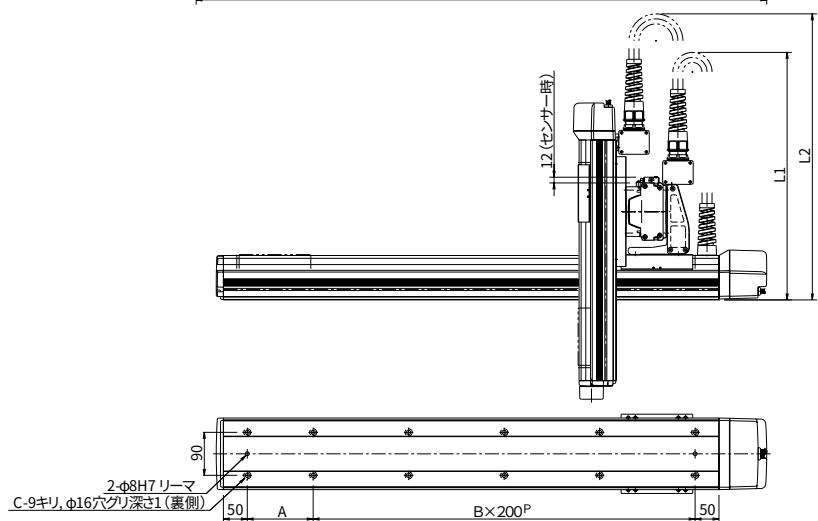
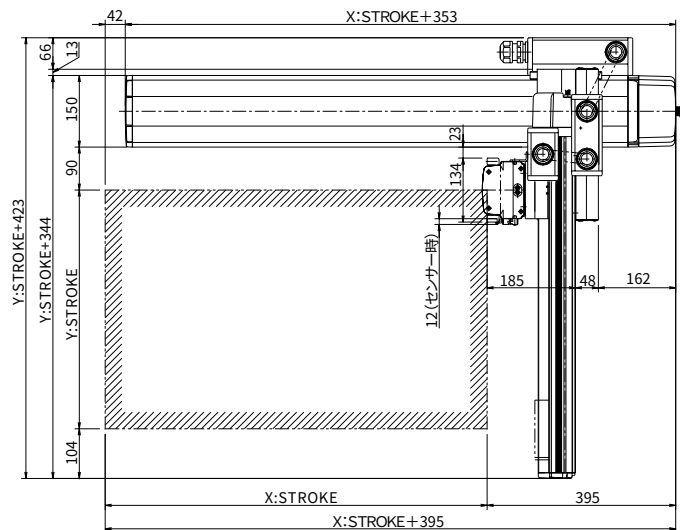
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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。



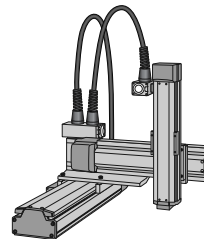
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE ☐ **MB3** ☐ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BE ☐ **MB3** ☐ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

[illegible]

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z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

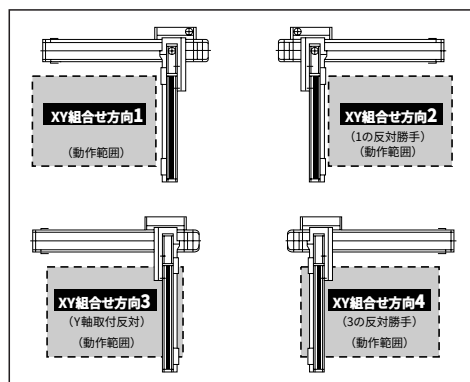
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→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。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE MB3

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BE MB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BE MB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0			18.0	13.6	10.0
	200	19.0			17.0	12.6	9.0
	300	19.0			15.9	11.5	7.9
	400	19.0			14.9	10.5	6.9
	500	19.0			13.8	9.4	5.8

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BE MB3H

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500				470	385	320		
Y軸	—	500				480	—	—	—		
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—		

BE MB3M

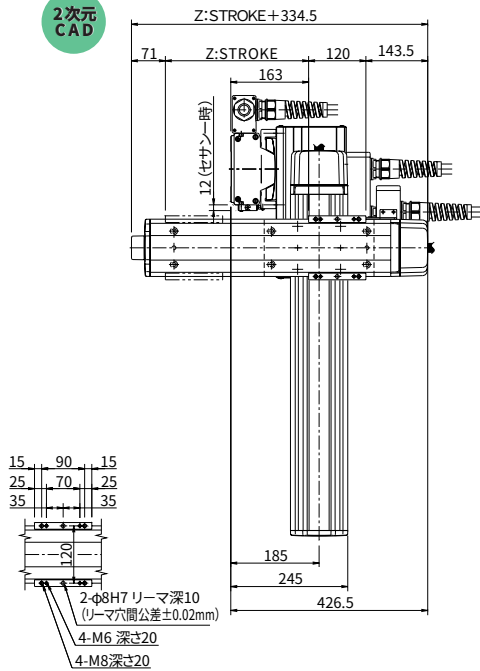
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500				470	385	320		
Y軸	—	500				480	—	—	—		
Z軸	500			—	—	—	—	—	—		

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

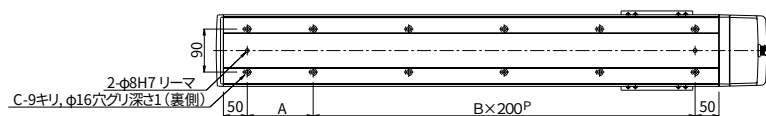
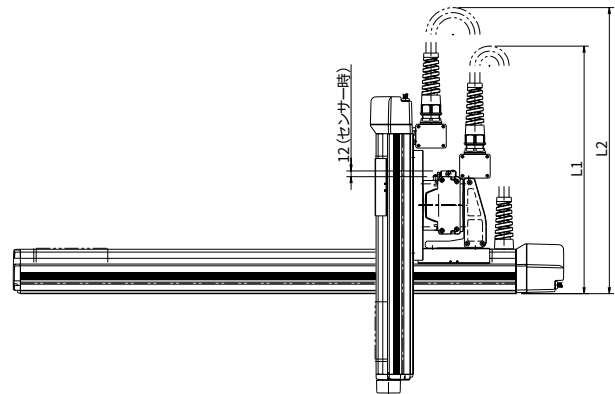
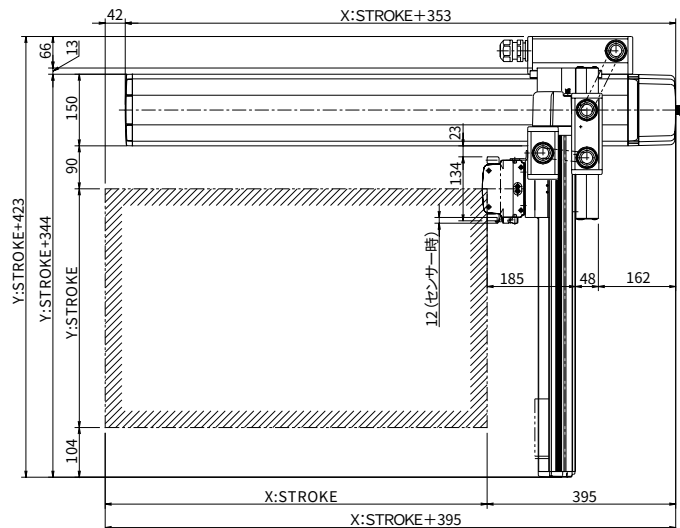
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



Z軸スライダ詳細

※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 st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

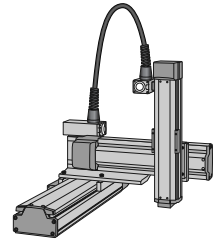
Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BF□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BF□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様
タイプ	下記型式内容表参照
エンコーダ種類	A:アブソリュート I:インクリメンタル
1軸目ストローク・オプション	100/250mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	20/200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10/100mm (100mm毎)
コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
1軸ケーブル	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 CTLX:ケーブルベアXLサイズ
2軸ケーブル	



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル(※3) 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 CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

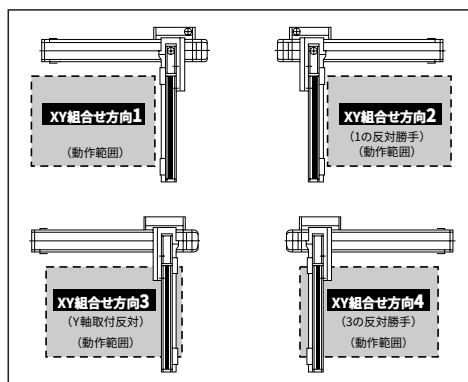
※3 BF□HB1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。

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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	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
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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
Z軸	ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※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) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BF HB1

可搬質量(kg)(注3)

■BF□HB1H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

■BF□HB1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

■BF□HB1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■BF□HB1H

[illegible]

■BF□HB1M

[illegible]

■BF□HB1L

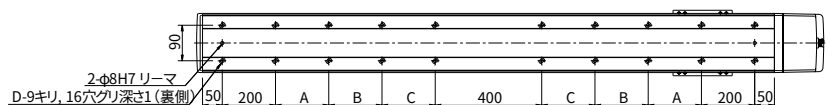
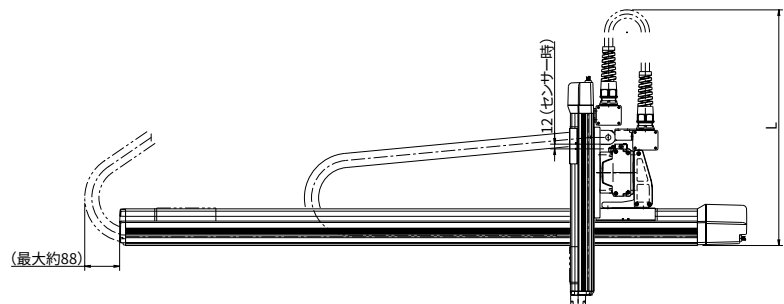
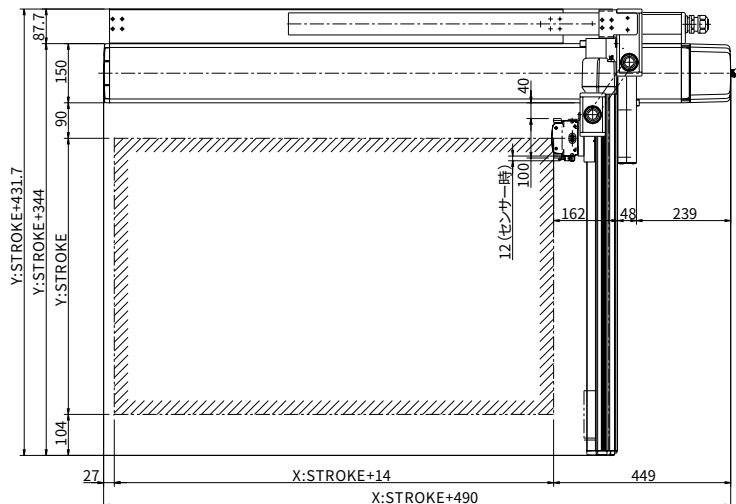
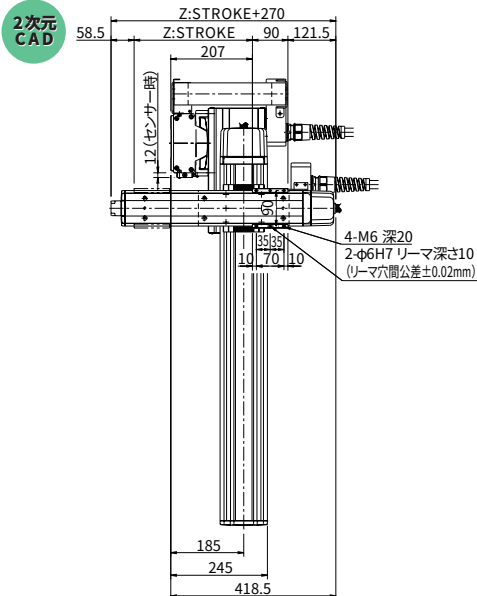
[illegible]

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

※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。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



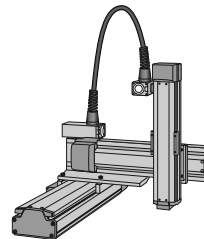
X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)

ICSA3-BF ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-BF ☐ **HB2** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■ 型式項目	□ - BF □ HB □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	□ - □	
シリーズ	タイプ	エンコーダ型	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	3軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	ケーブル長	ケーブル1階層	2階層ケーブル
ICSPA3 3軸3軸仕様	下記型式内容表参照	A: フリクション 100, 100mm	下記 オプション表	20, 200mm 下記 オプション表	10, 100mm 下記 オプション表	TXLXSEL-J/3K TZSCON	3L, 3m 5L, 5m	SC CT	立地ケーブル CTM	ケーブルペア (標準) ケーブルペア (指定)
ICSPA3 高精度3軸仕様		1: インクリメンタル 250, 250mm 仕様 (200mm)	参照	70, 700mm (200mm)	50, 500mm (200mm)	SSEL XSEL-P/Q	□L 長さ指定	CTM	ケーブルペア (指定)	ケーブルペア (指定)

※型式項目の内容は203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。

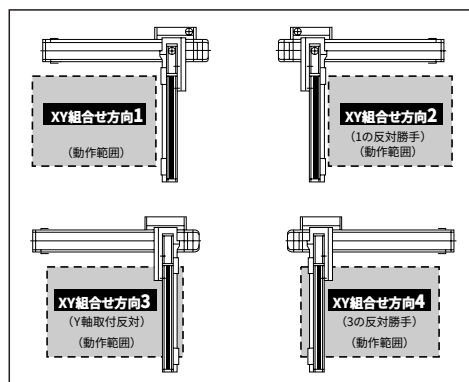
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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【SPA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA【SPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。(加速度は0.3Gが上限となります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB2□

商品ガイド

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

ロボット

タイプ

ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インバーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

■BF□HB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

■BF□HB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0	18.0	13.6	10.0		
	200	19.0	17.0	12.6	9.0		
	300	19.0	15.9	11.5	7.9		
	400	19.0	14.9	10.5	6.9		
	500	19.0	13.8	9.4	5.8		

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HB2H

	ストローク																
	100	200～500		600	700	1000～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HB2M

	ストローク																
	100	200～500		600	700	1000～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HB2L

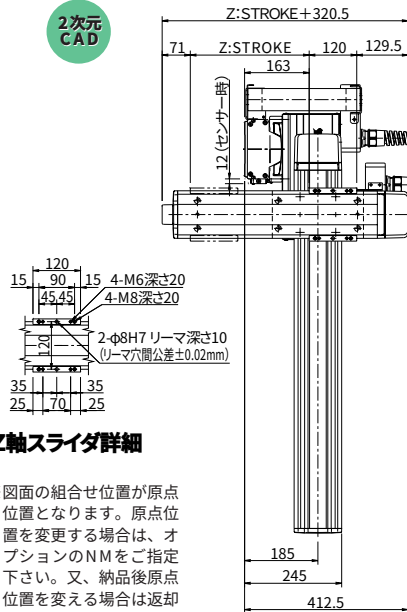
	ストローク																
	100	200～500		600	700	1000～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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

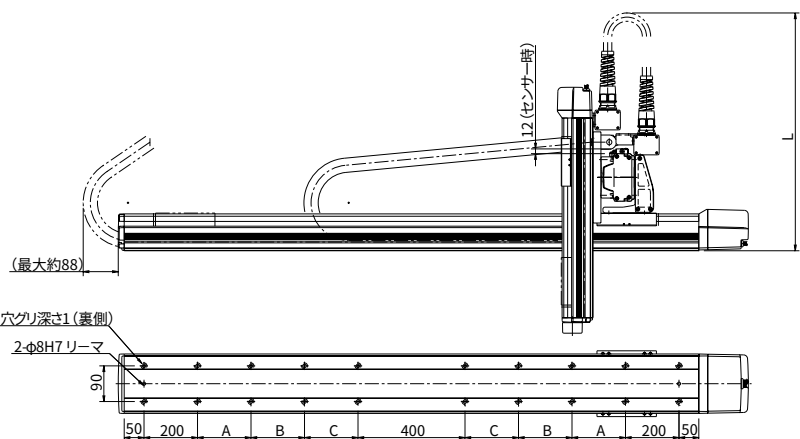
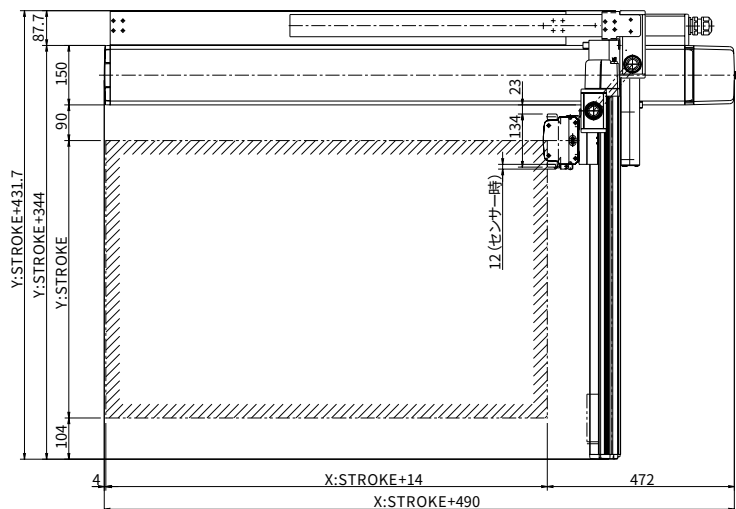


Z軸スライダ詳細

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

Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB3□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IAスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インジェクション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

■BF□HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0			18.0	13.6	10.0
	200	19.0			17.0	12.6	9.0
	300	19.0			15.9	11.5	7.9
	400	19.0			14.9	10.5	6.9
	500	19.0			13.8	9.4	5.8

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HB3H

	ストローク																
	100	200～500		600	700	1000～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	－	－	－	－	－	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	－	1000				－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
Z軸	1000			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－

■BF□HB3M

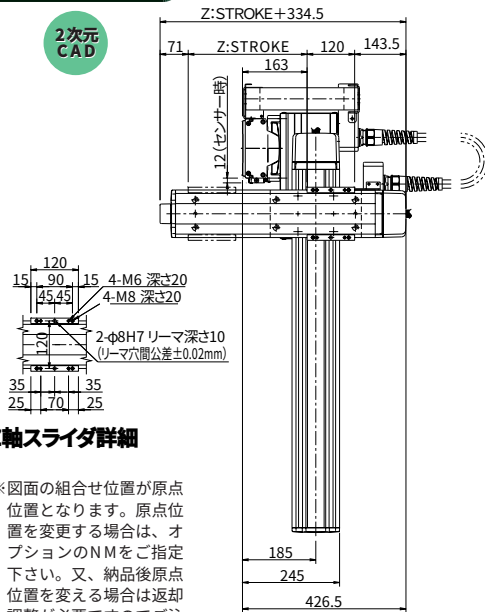
	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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

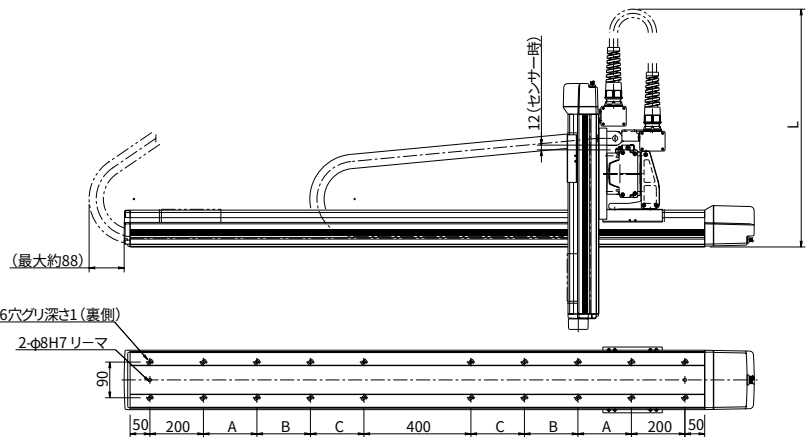
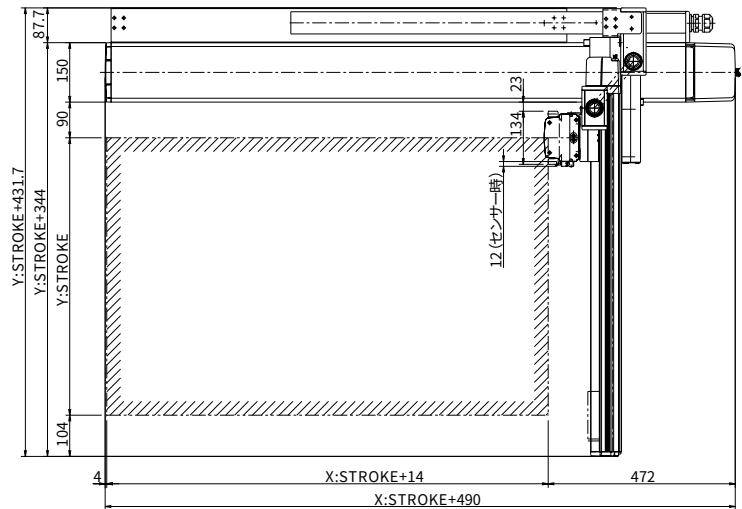


Z軸スライダ詳細

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

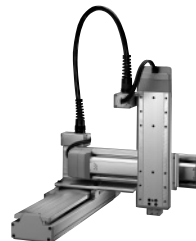
Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3-BA ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BA ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ 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	エンコーダ型	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	逆コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル径	2軸ケーブル径	
ICSA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	Aタイプ	10,100mm	下り オプション表	10,100mm	下り オプション表	TLXSEL-J/K	31.3mm	SC自立ケーブル	
ICSPA3 高精度3軸仕様		Iタイプ(インクリメンタル) 付帯	60,600mm (100mm毎)	参照	40,400mm (100mm毎)	参照	30,300mm (100mm毎)	参照		

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BA4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BA4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

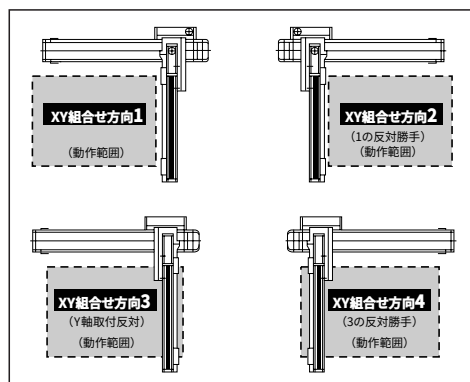
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→P15
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BA□MS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BA□MS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸 ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BA□MS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸 ストローク	100	11.0	7.6	3.6	
	200	10.3	6.9	2.9	
	300	9.6	6.2	2.2	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BA□MS1M

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		400		—	—	—	—

■BA□MS1L

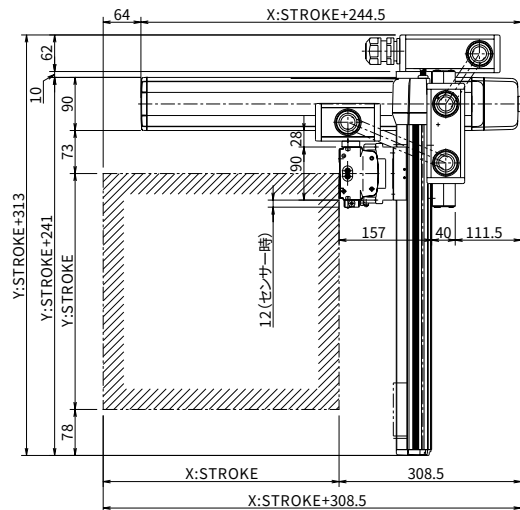
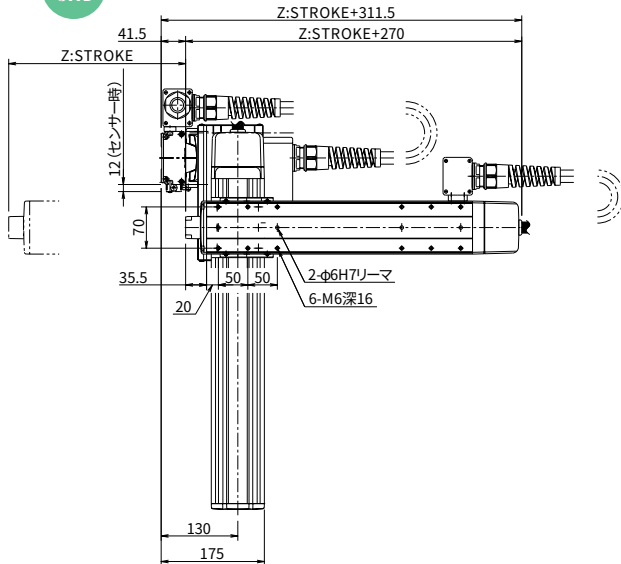
		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		200		—	—	—	—

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

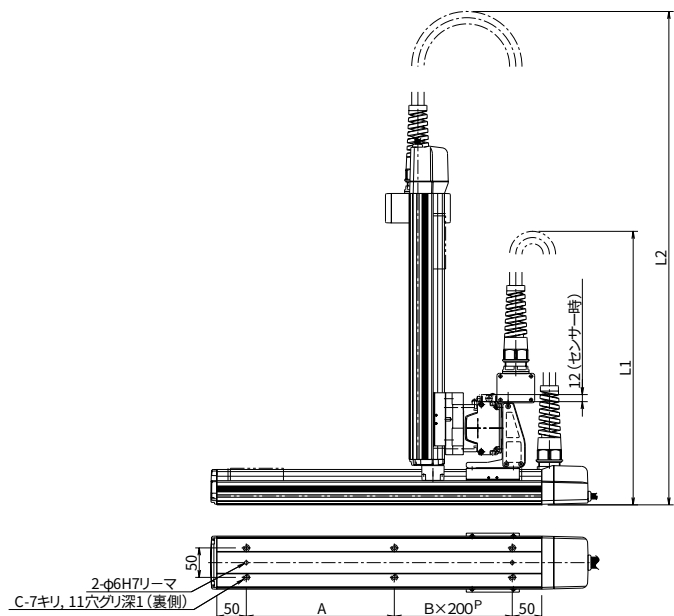


※図面の組合せ位置が原点
位置となります。原点位
置を変更する場合は、オ
プションのNMをご指定
下さい。又、納品後原点
位置を変える場合は返却
調整が必要ですのでご注
意下さい。

X STROKE	100	200	300	400	500	600
L1	(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

L2寸法

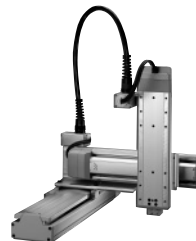
		Y STROKE			
		100	200	300	400
Z STROKE	100	(610)	(660)	(710)	(760)
	200	(710)	(760)	(810)	(860)
	300	(810)	(860)	(910)	(960)



ICSA3-BB ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BB ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコーダ型	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	意コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル端	2軸ケーブル端	
ICSPA3準3軸付仕様		下記型式内容表 参照	A フラット型	20/200mm 上付	10/100mm 下付	10/100mm 上付	T1 XSEL-J/K T2 SCON	3L3m	SC 自立ケーブル		
ICSPA3 高精度3軸付仕様				オプション表	オプション表	オプション表		5L5m			
			I: 1軸リメタル 仕様	80/800mm (100mm毎)	40/400mm (100mm毎)	30/300mm (100mm毎)	SSEL SSEL-P/Q		□L: 長さ指定		

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

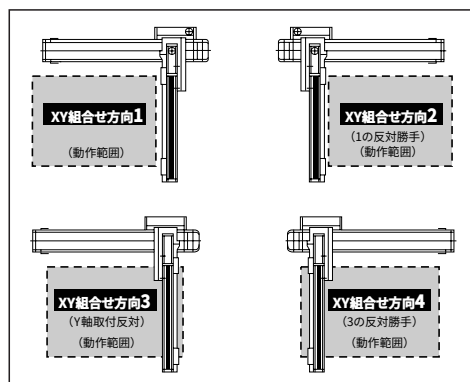
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□HS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BB□HS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	7.2	7.0	6.3	
	200	6.5	6.3	5.6	
	300	5.8	5.6	4.9	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□HS1M

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

■BB□HS1L

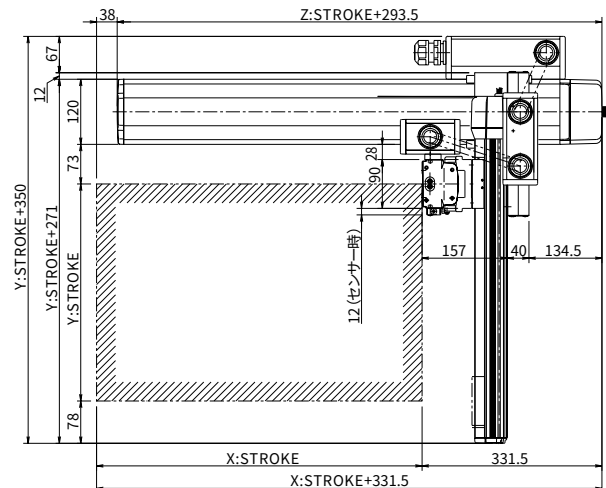
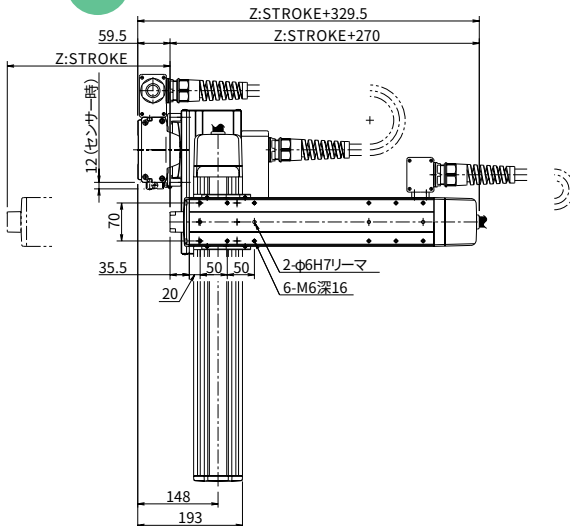
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		1000							795
Y軸		800			—	—	—	—	—
Z軸		200	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

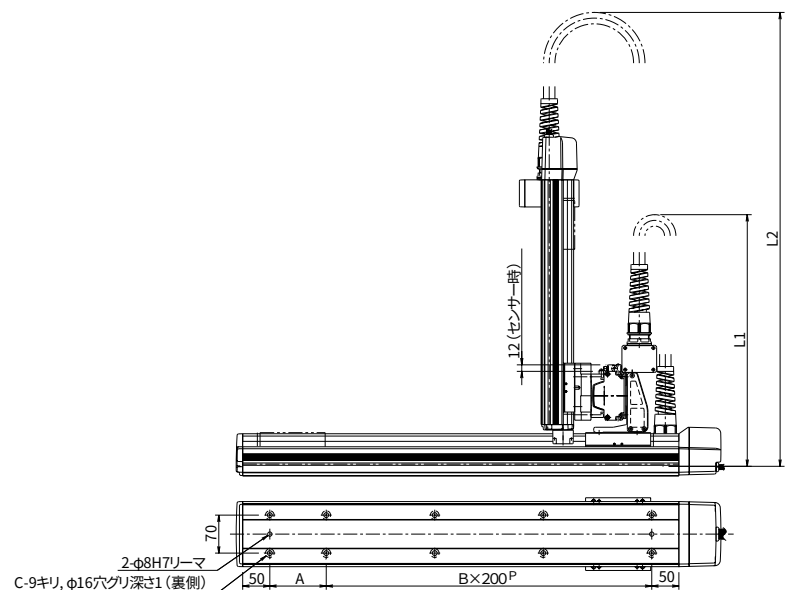
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



L2寸法

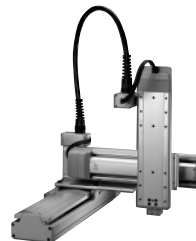
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE			
		100	200	300	400
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3-BB ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BB ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコーダ型	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	逆コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル長	2軸ケーブル長	
ICSA3 3軸仕様 ICSPA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	Aタイプ Bタイプ Cタイプ Dタイプ Eタイプ Fタイプ Gタイプ Hタイプ Iタイプ Jタイプ Kタイプ Lタイプ Mタイプ Nタイプ Oタイプ Pタイプ Qタイプ Rタイプ Sタイプ Tタイプ Uタイプ Vタイプ Wタイプ Xタイプ Yタイプ Zタイプ	20,200mm オプション表	10,100mm オプション表	10,100mm オプション表	TLXSEL-J/K TZSCON	31.3m 5.1m L:長さ指定	SC自立ケーブル		

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

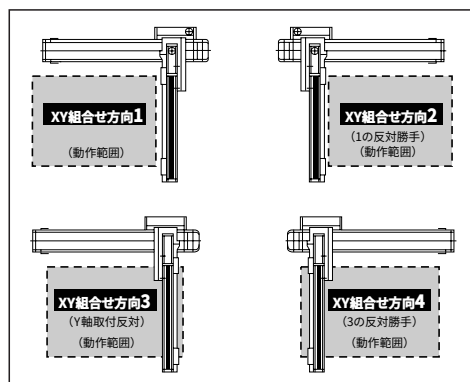
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MS1□

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□MS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BB□MS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	11.0			
	200	10.3			
	300	9.6			

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BA□MS1M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸				500			480	380
Y軸	400							
Z軸	400							

■BA□MS1L

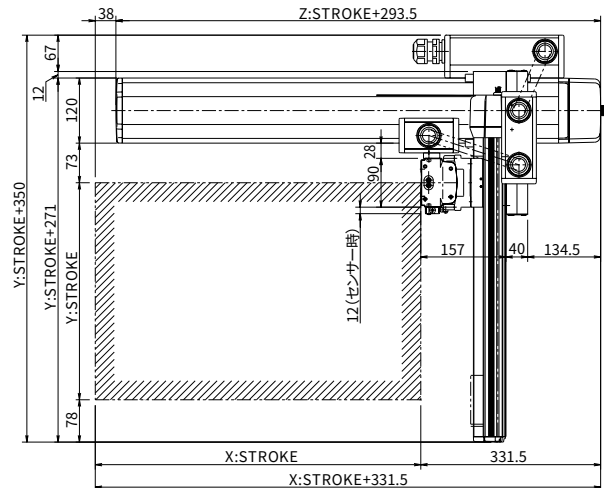
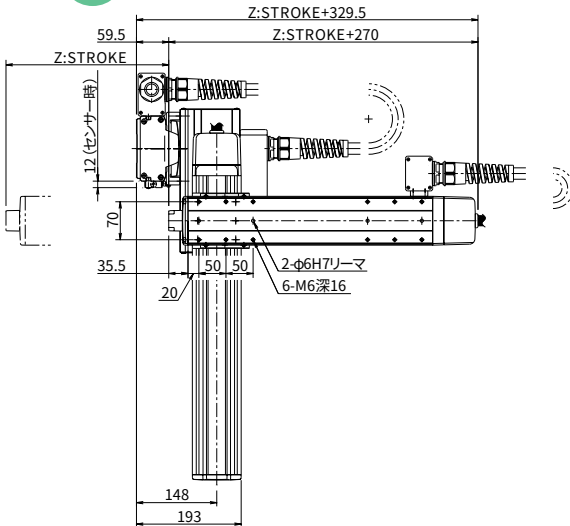
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸				500			480	380
Y軸	400							
Z軸	200							

寸法図

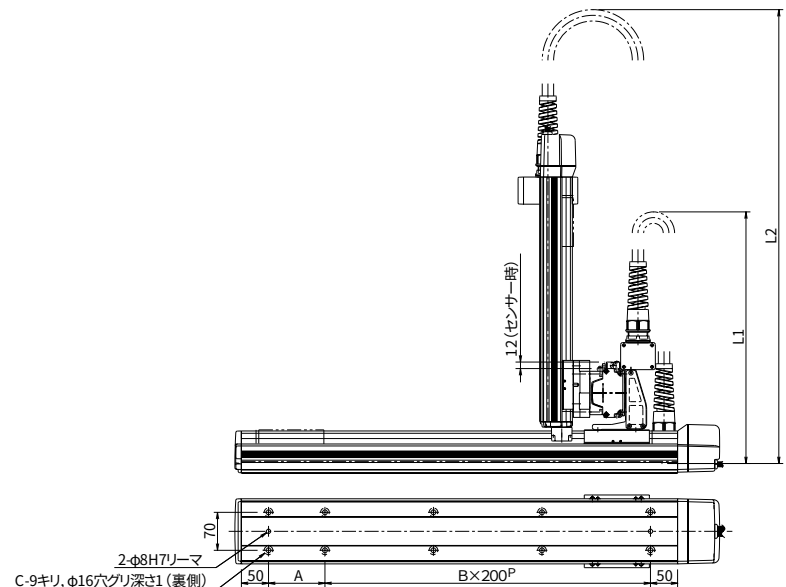
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



L2寸法

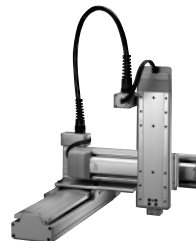
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Z STROKE	Y STROKE			
	100	200	300	400
100	(630)	(680)	(730)	(780)
200	(730)	(780)	(830)	(880)
300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3-BC ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BC ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコーダ型	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	通信コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル配線	2軸ケーブル配線	
ICSPA3 標準3軸仕様		下記型式内容表 参照	A: フリット仕様	20/200mm オプション表	10/100mm 下記 オプション表	10/100mm 下記 オプション表	T1/XSEL-J/K T2/SCON	3L/3m	SC 自立ケーブル		
ICSPA3 高精度3軸仕様			I: イクリメント仕様	80/800mm (100mm) 参照	50/500mm (100mm) 参照	30/300mm (100mm) 参照	SSEL XSEL-P/Q	5L/5m □L: 表指定			

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

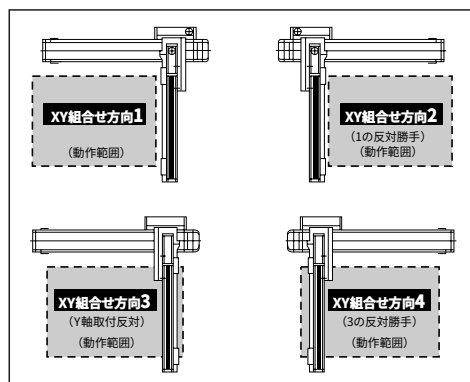
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BC□HS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□HS1M

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

■BC□HS1L

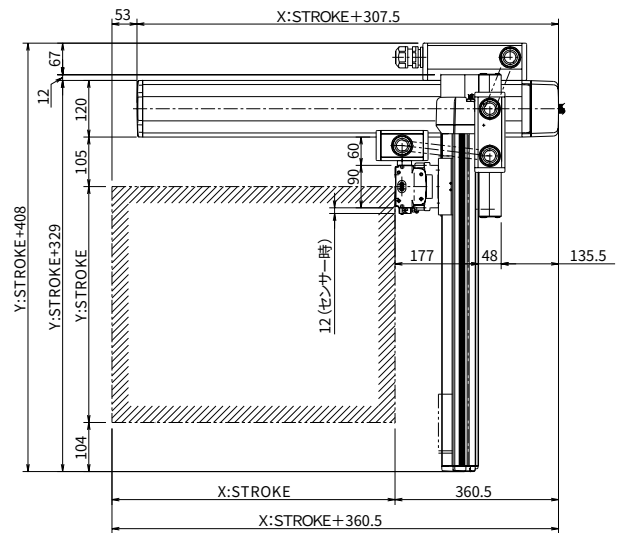
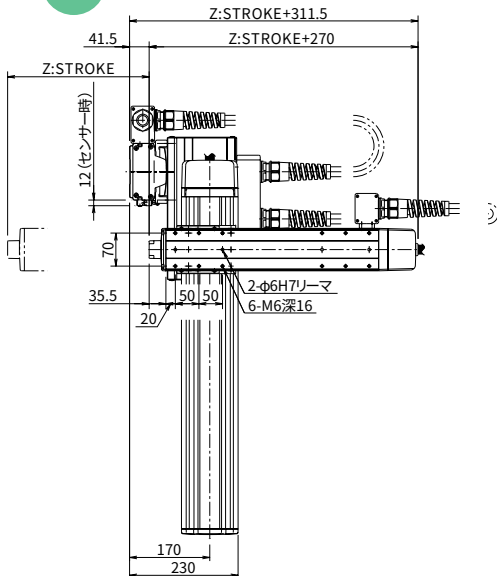
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	1000				—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

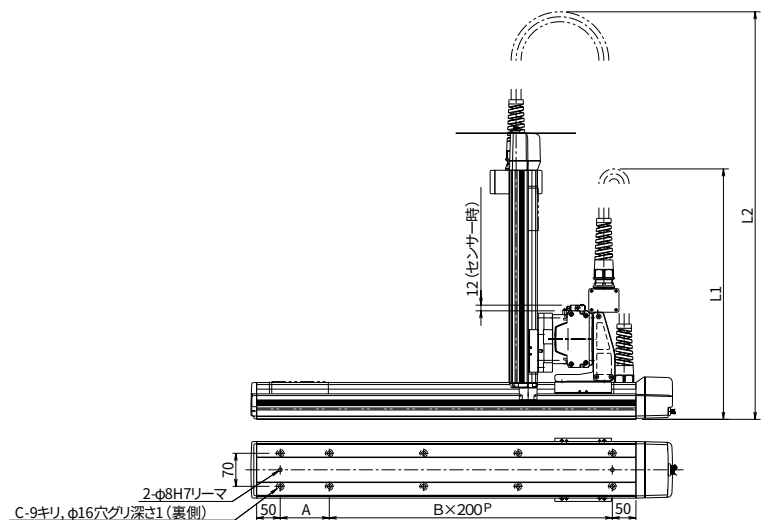
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

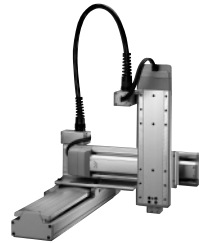
		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3-BC□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BC□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目		□	-	BC□	HS3M	-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□
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	適応コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル規格	2軸ケーブル規格																
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュット L:インクリメンタル仕様	20/200mm 80/800mm (100mm毎) 参照	10/100mm 50/500mm (100mm毎) 参照	10/100mm 30/300mm (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																	



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BC1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BC2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BC3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BC4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BC1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BC2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BC3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BC4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル

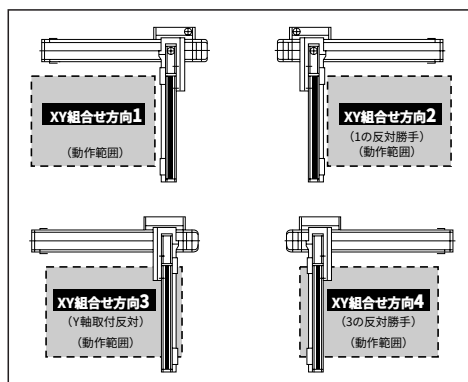
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
 ながてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→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。

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】
バックラッシュ	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	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ仕様

P365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。
 (注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BC□HS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

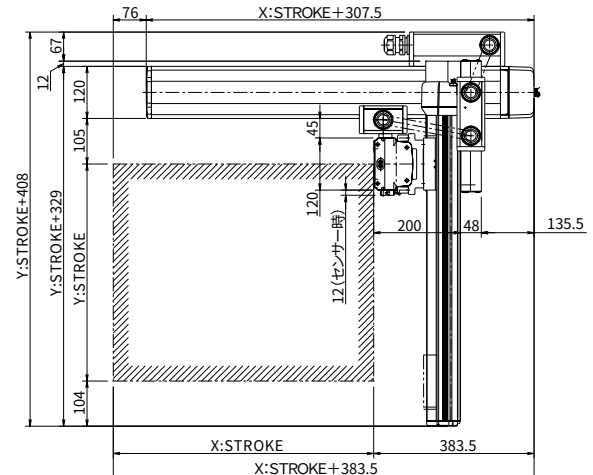
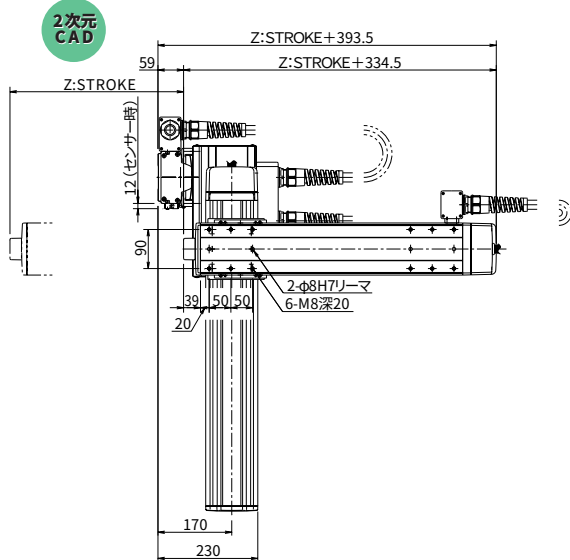
BC□HS3M

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

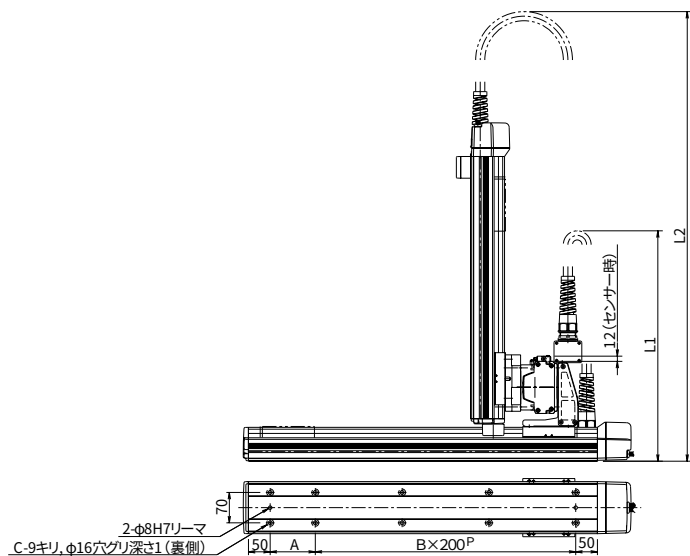
寸法図

※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。



※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。



L2寸法

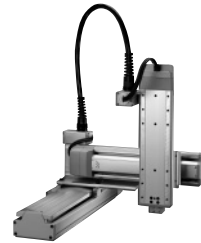
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BC□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BC□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目														□	-	BC□MS1□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-
-------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	---	---	---------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BC4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

共通仕様

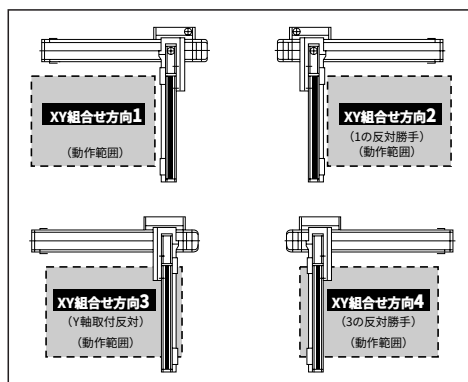
※【 】内は高精度仕様となります。

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】
バックラッシュ	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
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→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。



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。
(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BC□MS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□MS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BC□MS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□MS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500					—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—

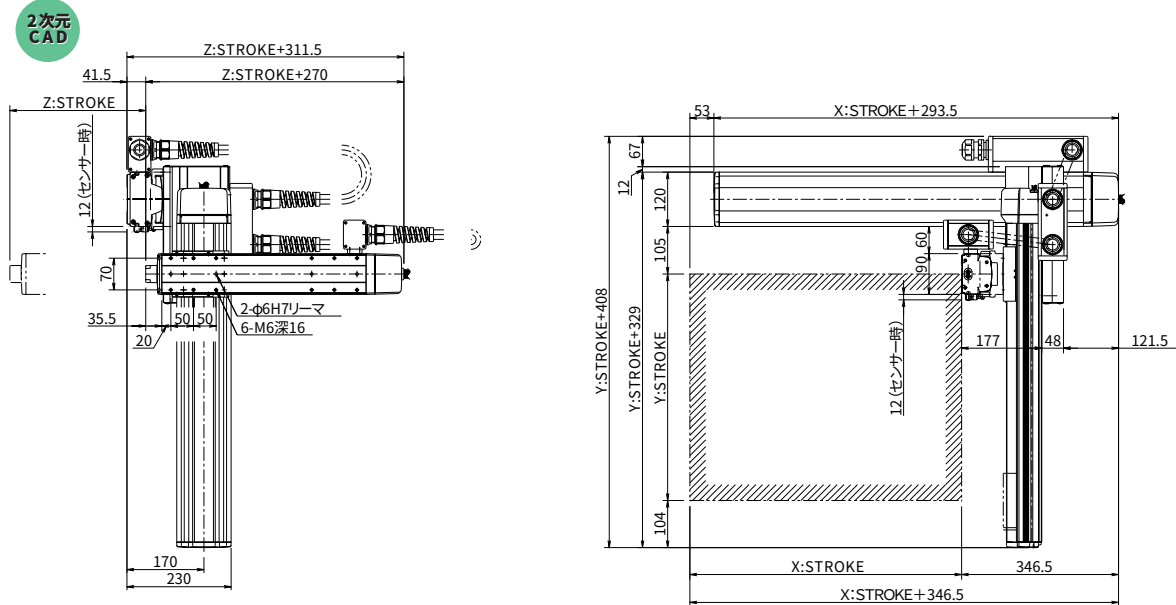
■BC□MS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500					—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—

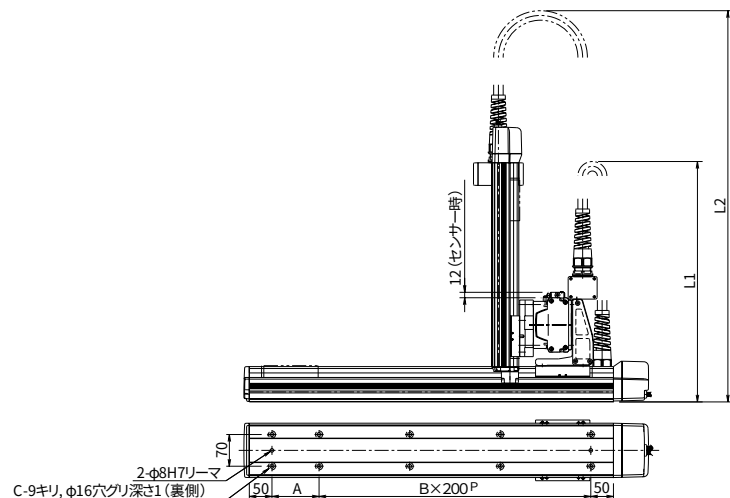
寸法図

※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。



※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。



L2寸法

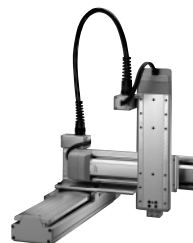
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3-BC ☐ **MS3M** 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BC ☐ **MS3M** 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ 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	エンコーダ解像	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	逆コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル端	2軸ケーブル端
ICSA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	Aタイプ 20,200mm	下記 オプション表	下記 オプション表	下記 オプション表	TLXSEL-3	31.3m	SC 自立ケーブル	
ICSPA3 高精度3軸仕様		Bタイプ 80,800mm (100mm毎)	下記 オプション表	下記 オプション表	下記 オプション表	TLSCON SSEL SSEL P/O	31.3m 51.5m L:長さ指定		

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BC1MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BC2MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BC3MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BC4MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BC1MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BC2MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BC3MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BC4MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

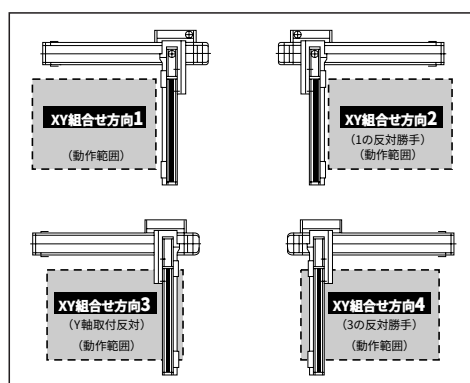
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	200W/10mm (M)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BC□MS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	11.9			11.8	8.7
	200	10.9			10.8	7.7
	300	9.9			9.8	6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC□MS3M

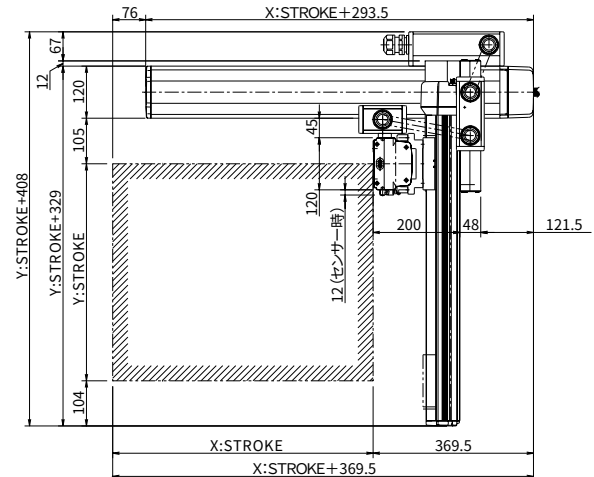
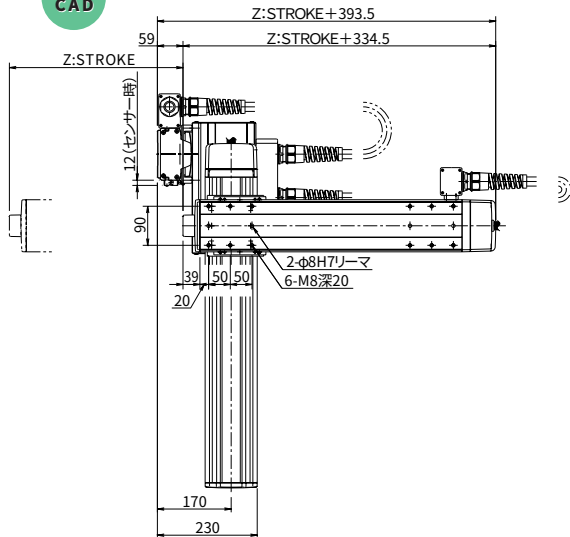
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	500					—	—	—	
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

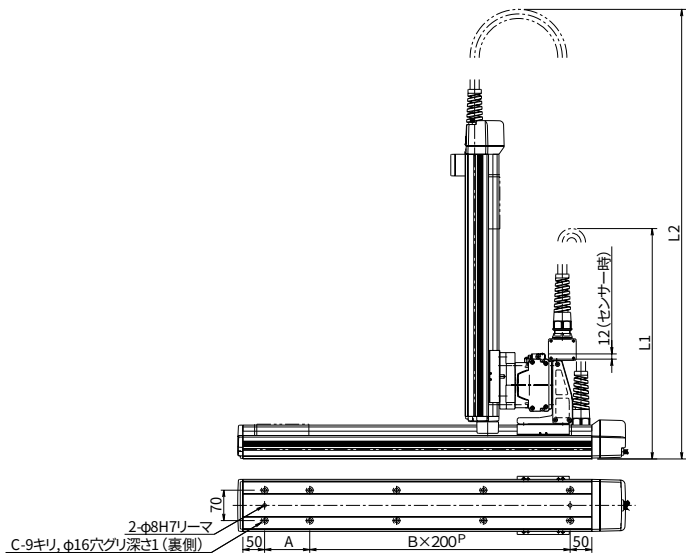
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



L2寸法

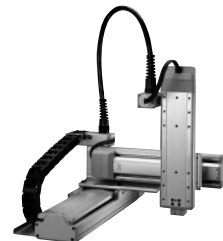
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BD ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BD ☐ **HS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目		□	-	BD	□	HS	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
-------	--	---	---	----	---	----	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	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①～⑥の内容を表しています。

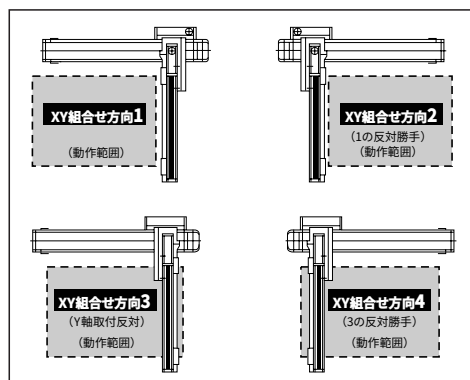
※1 BD□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か(インクリ)が入ります

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますので、注意下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブル
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BD□HS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BD□HS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD□HS1M

	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HS1L

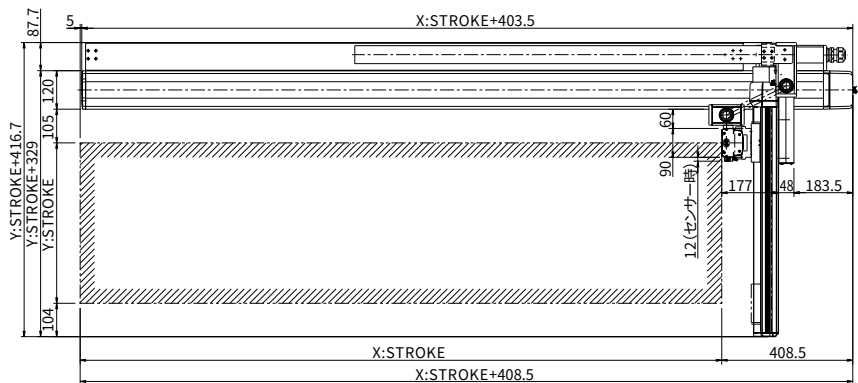
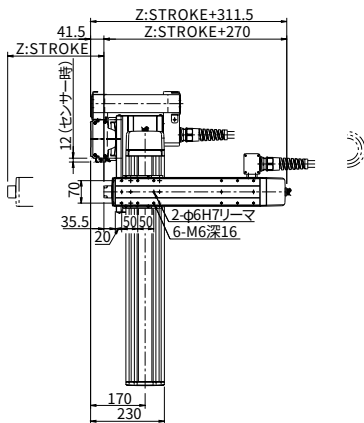
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

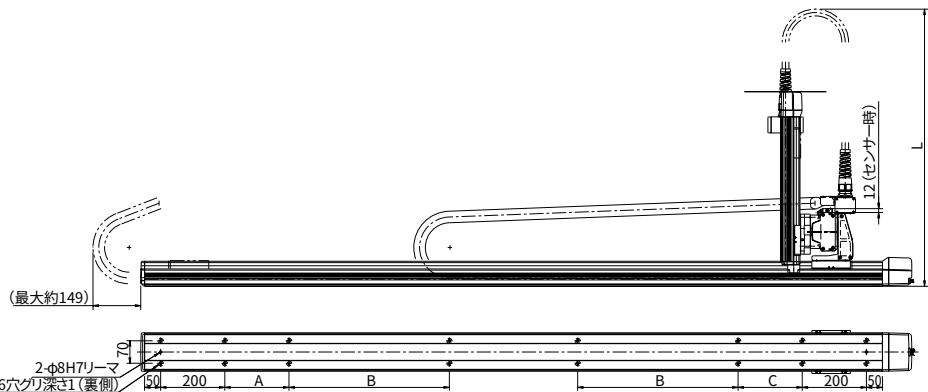
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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注
意下さい。



X st	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

L2寸法

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

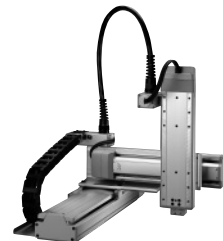
ICSA3-BD **HS3M** 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BD **HS3M** 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目										
		- BD		HS3M -		-		-		-
シリーズ	タイプ	エンコーダ型		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	統合コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル配線	2軸ケーブル配線
ICSA3 標準精度3位仕様 ICSPA3 高精度2位仕様	下記型式内容表 参照	A フリット式 B リンクシリアル 仕様	80/90mm 下記 オプション表 参照	10/100mm 下記 オプション表 参照	10/100mm 下記 オプション表 参照	10/100mm 下記 オプション表 参照	TLSJN-KJK TLCS30 SSEL XSEL-P/Q	3L/3m 5L/5m CT C/L長さ指定 CTL	自立ケーブル ケーブルA (標準) ケーブルAサイズ ケーブルAサイズ ケーブルAサイズ	自立ケーブル ケーブルA (標準) ケーブルAサイズ ケーブルAサイズ ケーブルAサイズ

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BD1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BD2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BD3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BD4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BD1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BD2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BD3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BD4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	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①～⑥の内容を表しています。

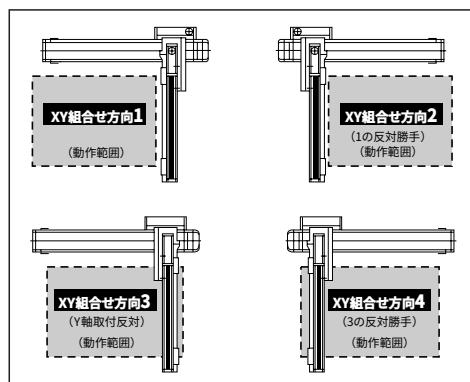
※1 BD□HS3MのY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	200W/10mm (M)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BD□HS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

ダブルレブ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BD□HS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BD□HS3M

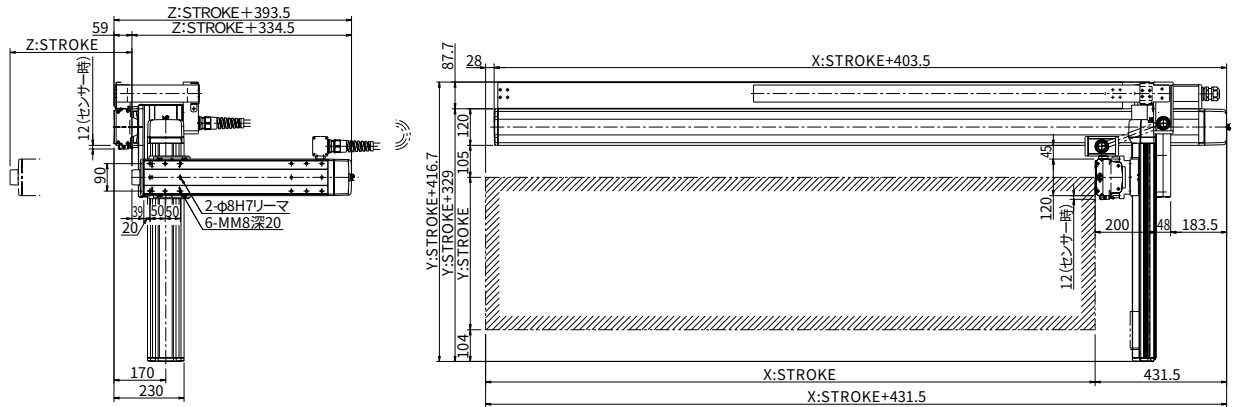
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

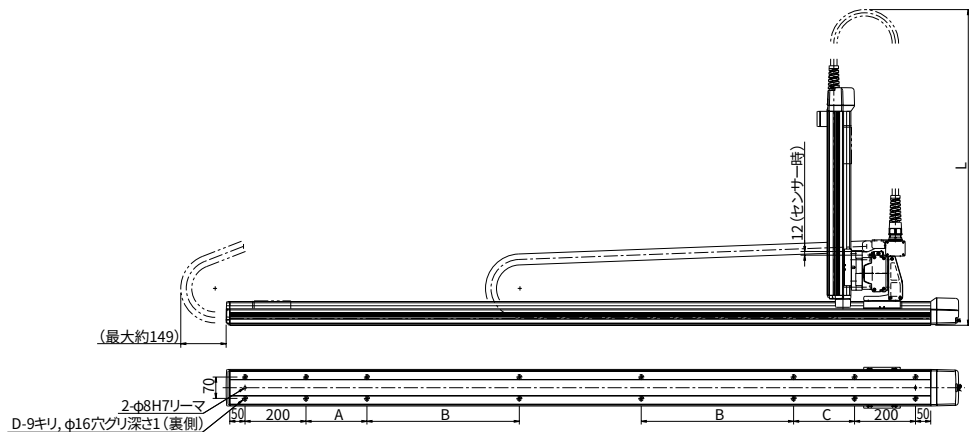
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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 st	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

L2寸法

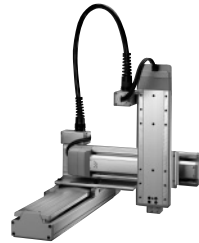
		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BE□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BE□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様
タイプ	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	A: アブリュット L: インクリメンタル 仕様
1軸目ストローク・オプション	30:300mm と 100:1000mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	20:200mm と 70:700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm と 40:400mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
1軸目・2軸目	SC自立ケーブル
3軸目	



※型式項目の内容は203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(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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 と 100:1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm と 70:700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 40:400mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル

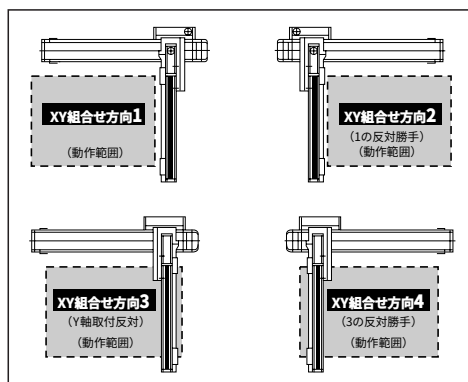
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→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。

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】
バックラッシュ	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
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BE□HS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HS1M

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

■BE□HS1L

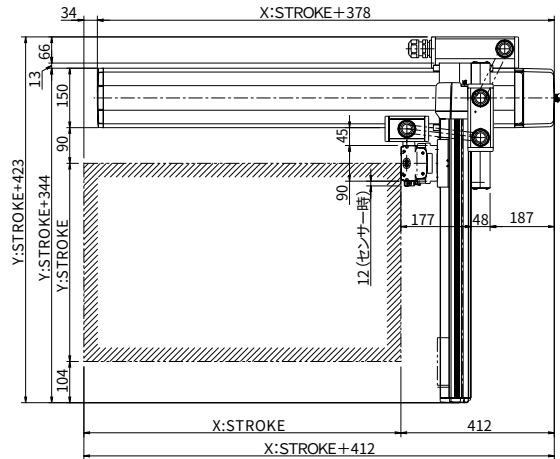
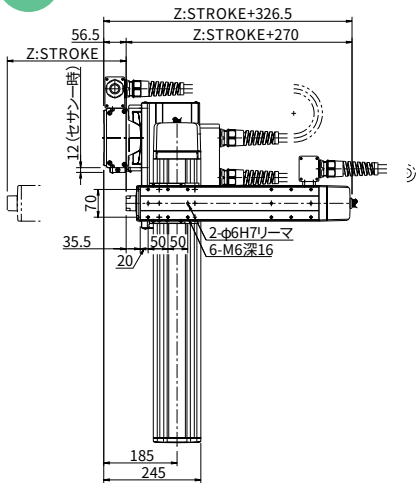
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	200			—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

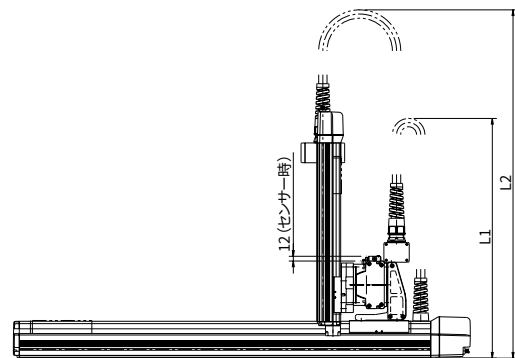
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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 STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

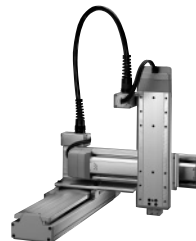
L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BE□HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BE□HS3M 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ 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	エンコーダ型	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	コントローラ	ケーブル長	A増幅器別添	B増幅器別添	
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	Aタイプ Bタイプ Cタイプ	30.300mm 下記 オプション表	20.200mm 下記 オプション表	10.100mm 下記 オプション表	T1/XSEL-J/K TZ/CSN	3L:3m 9L:5m ○L:長さ指定			SC自立ケーブル
		100.100mm (100mm毎) 170.700mm (100mm毎)	参照	参照	参照	XSEL XSEL-PIO				

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BE1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BE2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BE3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BE4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BE1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BE2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BE3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BE4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

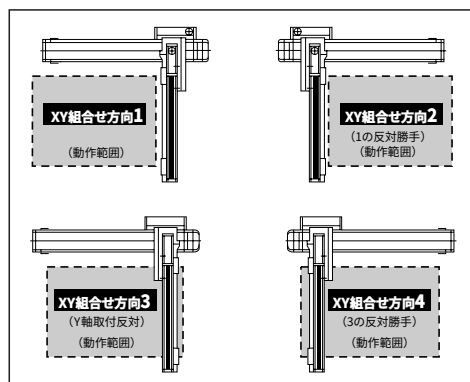
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

ダブルレブ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インベナシ

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BE□HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

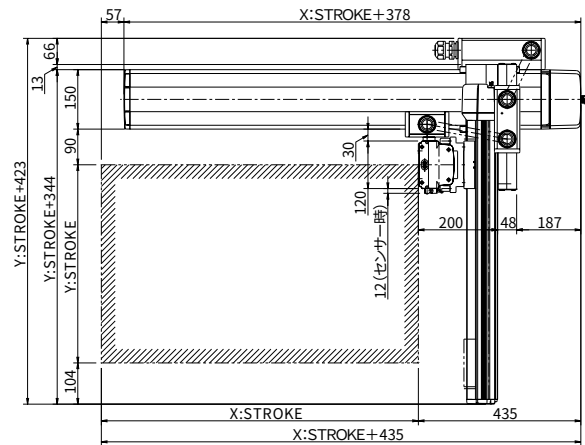
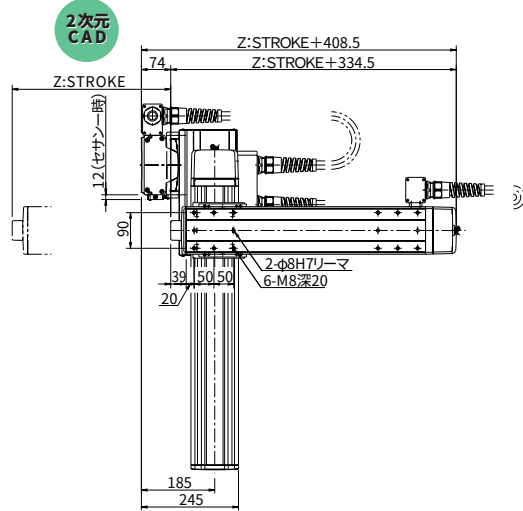
BE□HS3M

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

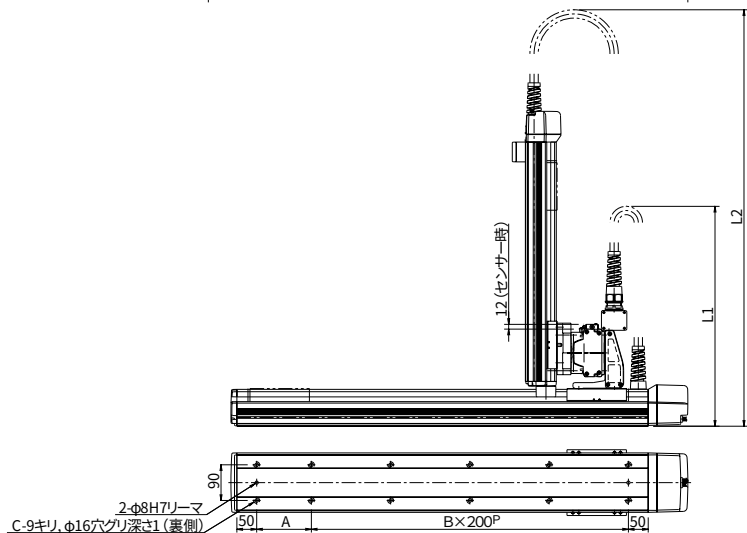
寸法図

※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。



※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 STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

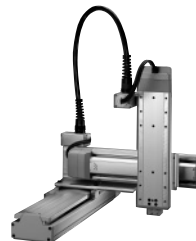
L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BE ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BE ☐ **MS1** ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ 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	エンコーダ解	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	逆コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル長	2軸ケーブル長	3軸ケーブル長	
ICSA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表	A7 フリット	30.300mm	下記	20.200mm	下記	10.100mm	下記	TLXSEL3/Jk	3k	3m	SC 自立ケーブル
ICSPA3 高精度3軸仕様	参照	B7 オプション	100.100mm (100mm毎)	70.700mm (100mm毎)	40.400mm (100mm毎)	SSSEL SSSEL P/O	TLXSEL3/Jk TZSCON	3k 3m	3k 3m	3k 3m	3k 3m	参照

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BE4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

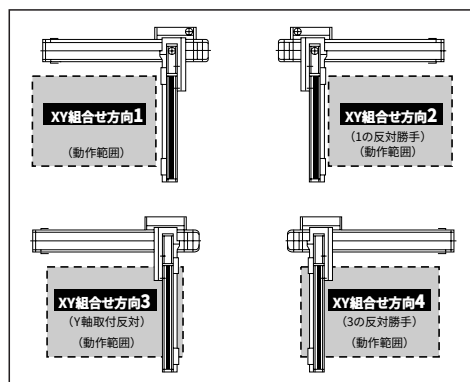
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□MS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BE□MS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□MS1M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320	—
Y軸	—	500					480	—	—	—	—
Z軸	400			—	—	—	—	—	—	—	—

■BE□MS1L

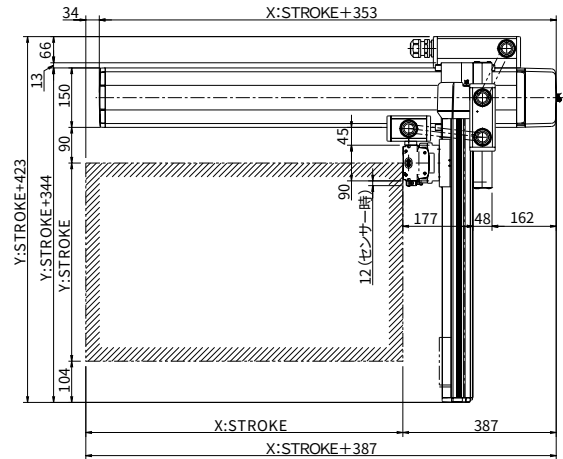
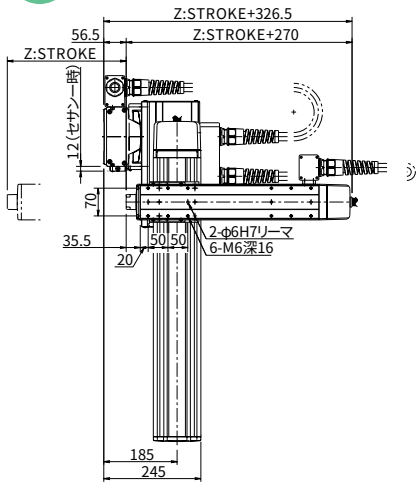
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320	—
Y軸	—	500					480	—	—	—	—
Z軸	200			—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

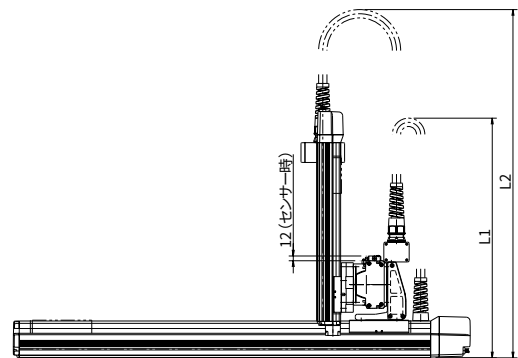
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



※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。



2-φ8H7/リマ
C-9キリ, φ16穴深1 (裏側) 50 A B×200^P 50

X STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

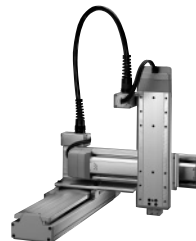
L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BE **MS3M** 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
ICSPA3-BE **MS3M** 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目 □ BE □ MS3M □ □ □ □ □ □ □ □											
シリーズ	タイプ	エンコーダ型	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	基コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル付属	2軸ケーブル付属		
ICSPA3標準3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリアット仕様	30:300mm 下記オプション表	20:200mm 下記オプション表	10:100mm 下記オプション表	TL:SSL-J/K	3L:3m		SC 自立ケーブル		
ICSPA3高精度3軸仕様		I:インクリメンタル仕様	100:1000mm (100mm毎) 参照	70:700mm (100mm毎) 参照	40:400mm (100mm毎) 参照	TS:SSL SS:SSL-P/L	5L:5m □L:長さ指定				

※型式項目の内容は203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 (※2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BE1MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BE2MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BE3MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BE4MS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3[ICSPA3]-BE1MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3[ICSPA3]-BE2MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3[ICSPA3]-BE3MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3[ICSPA3]-BE4MS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

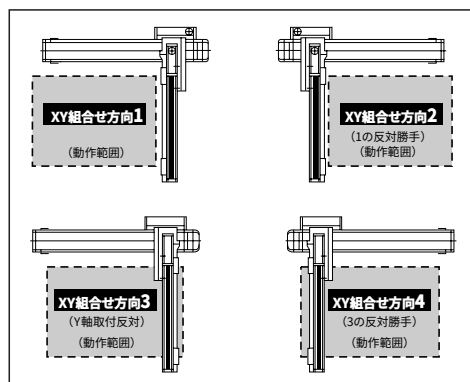
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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【ISA】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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
Z軸モータ出力／リード	200W/10mm (M)

適応コントローラ仕様

P365のシステム構成をご参照下さい。



(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。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

ダブルレブ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BE□MS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

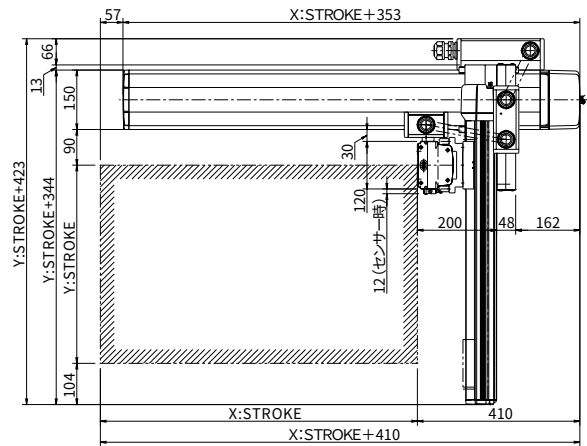
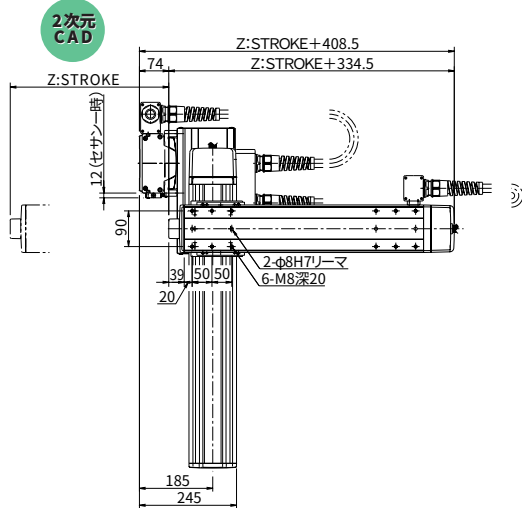
BE□MS3M

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	
Z軸	500				—	—	—	—	—	—

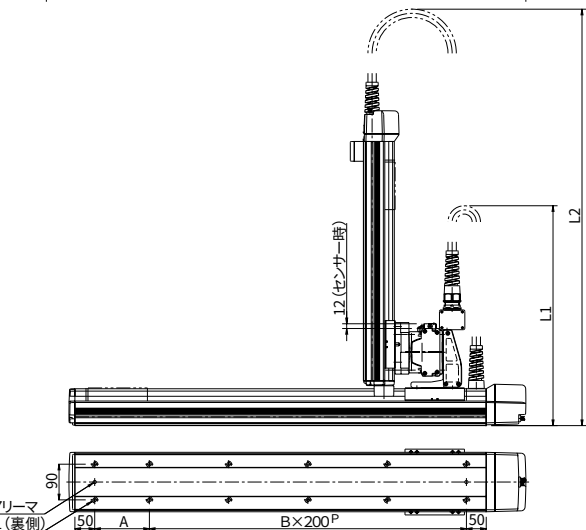
寸法図

※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。



※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 STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

L2寸法

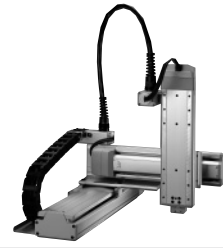
		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BF□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BF□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
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 適応コントローラ
100/1000mm 下記 20/200mm 下記 10/100mm 下記 T1:XSEL-J/K T2:SCON	ケーブル長 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
100/1000mm 下記 20/200mm 下記 10/100mm 下記 SSEL XSEL-P/Q	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203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(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	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①～⑥の内容を表しています。

※1 BF□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、
Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

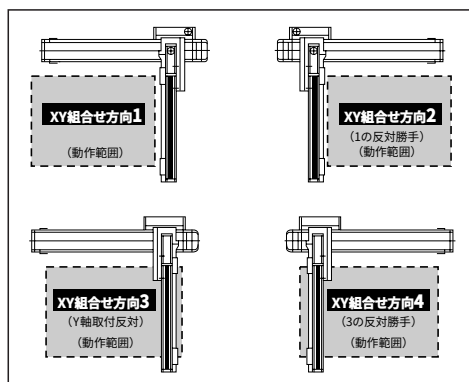
共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

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】
バックラッシ	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
Y軸モータ出力／リード	200W/20mm
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXXM-□-400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IAスキャ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BF□HS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HS1M

	ストローク																	
	100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	400		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■BF□HS1L

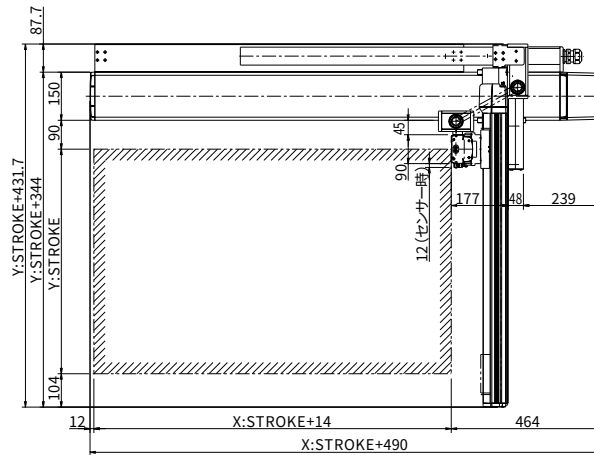
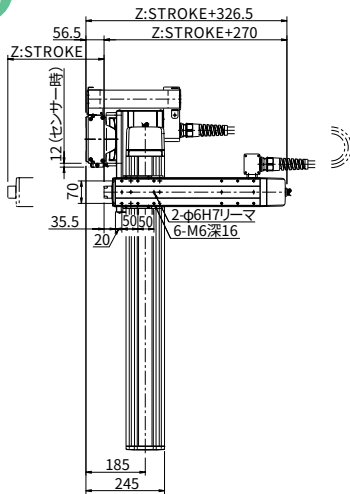
	ストローク																	
	100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	200		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

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

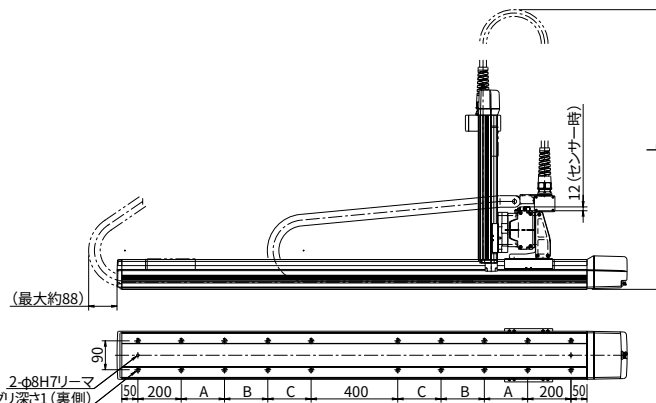


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

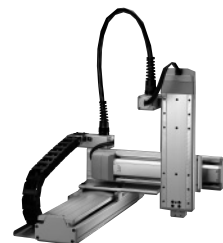


ICSA3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BF□HS3M - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
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 適応コントローラ
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100/1000mm と 250/2500mm (100mm毎) 参照
100/1000mm と 250/2500mm (100mm毎) 参照	20/200mm と 70/700mm (100mm毎) 参照
10/100mm と 40/400mm (100mm毎) 参照	下記 オプション表 参照
T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長 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203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 (※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BF1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BF2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BF3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BF4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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 と 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm と 70:700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10:100mm と 40:400mm
④	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	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①～⑥の内容を表しています。

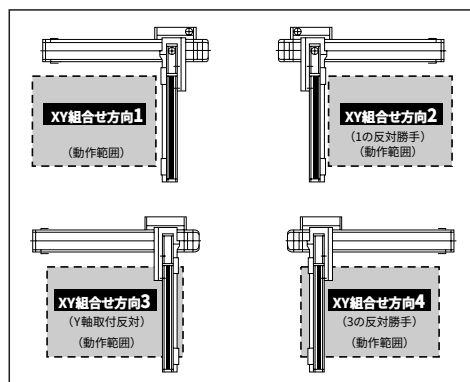
※1 BF□HS3□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、
Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→P28
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-NM	→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。

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】
バックラッシュ	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
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ仕様

P365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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-BF□HS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

BF□HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BF□HS3M

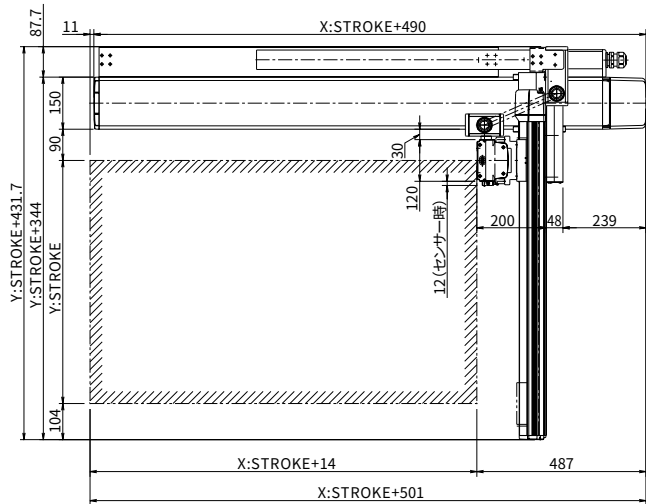
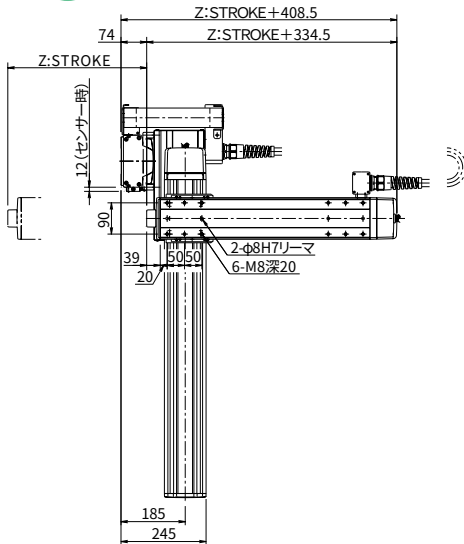
		ストローク														
		100	200~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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

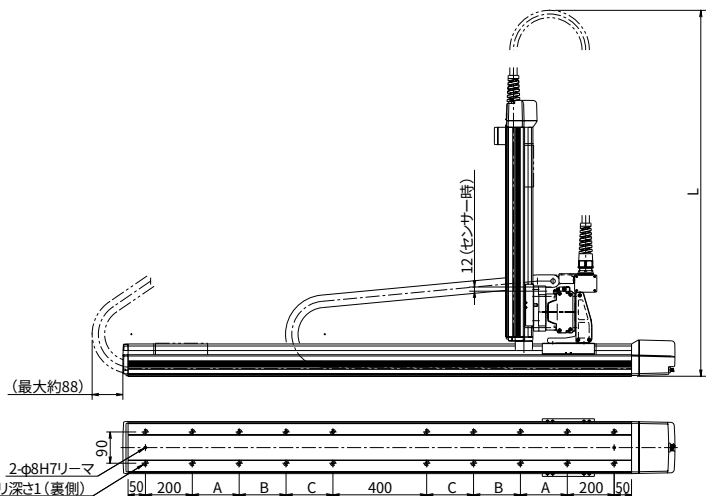


※図面の組合せ位置が原点
位置となります。原点位
置を変更する場合は、オ
プションのNMをご指定
下さい。又、納品後原点
位置を変える場合は返却
調整が必要ですので注
意下さい。

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

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(680)	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	200	(780)	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)
	300	(880)	(930)	(980)	(1030)	(1080)	(1130)
	400	(980)	(1030)	(1080)	(1130)	(1180)	(1230)



ICSA3-G1JHB1□

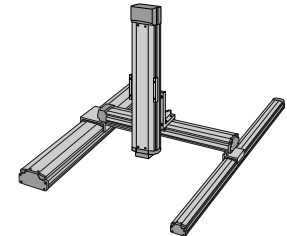
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-G1JHB1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHB1□	- □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブリュート 出 100:1000mm I: インクリメンタル 仕様 250:2500mm (100mm毎)
		1軸目ストローク・オプション 下記 50:500mm オプション表 70:700mm (100mm毎)
		2軸目ストローク・オプション 下記 10:100mm オプション表 60:600mm (100mm毎)
		3軸目ストローク・オプション 下記 T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
		適応コントローラ ケーブル長 Y軸・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

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・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①～⑥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
 ながてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベアス	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	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P165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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※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) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
 (注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■G1JHB1H

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0		
	200	3.0		
	300	3.0		
	400	3.0		
	500	3.0		
	600	3.0		

■G1JHB1M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	6.0		
	200	6.0		
	300	6.0		
	400	6.0		
	500	6.0		
	600	6.0		

■G1JHB1L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	14.0		
	200	14.0		
	300	14.0		
	400	14.0		
	500	14.0		
	600	14.0		

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G1JHB1H

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	800			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHB1M

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

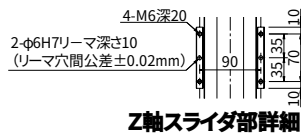
■G1JHB1L

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

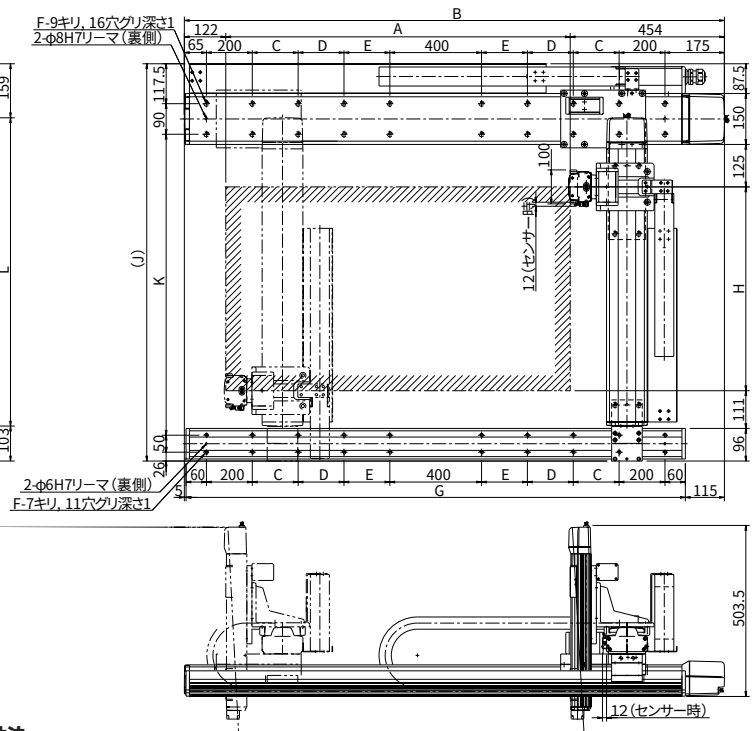
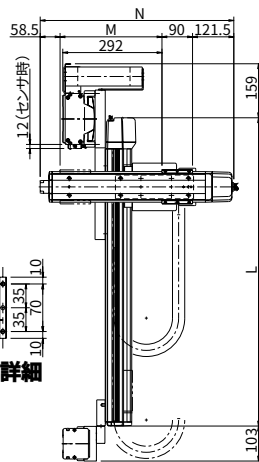
寸法図

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軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	12	2170
1800	1814	2390	675	0	0	12	2270
1900	1914	2490	725	0	0	12	2370
2000	2014	2590	775	0	0	12	2470
2100	2114	2690	825	0	0	12	2570
2200	2214	2790	875	0	0	12	2670
2300	2314	2890	925	0	0	12	2770
2400	2414	2990	975	0	0	12	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	12	2970

Y軸寸法

床ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

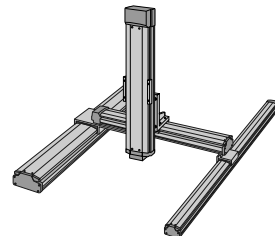
Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	370
200	200	470
300	300	570
400	400	670
500	500	770
600	600	870

ICSA3-G1JHB2 ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-G1JHB2 ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

[illegible]

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アプソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
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	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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【SPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【SPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。



(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5m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。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2□

商品ガイド

ロボット
IA単軸

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

IA直交
ロボット

テーブル
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■G1JHB2H

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.5		
	200	3.5		
	300	3.5		
	400	3.5		
	500	3.5		
	600	3.5		

■G1JHB2M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

■G1JHB2L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	19.0		
	500	18.8		
	600	17.8		

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G1JHB2H

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHB2M

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHB2L

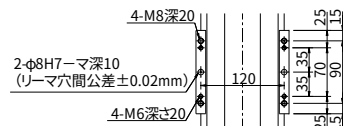
	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

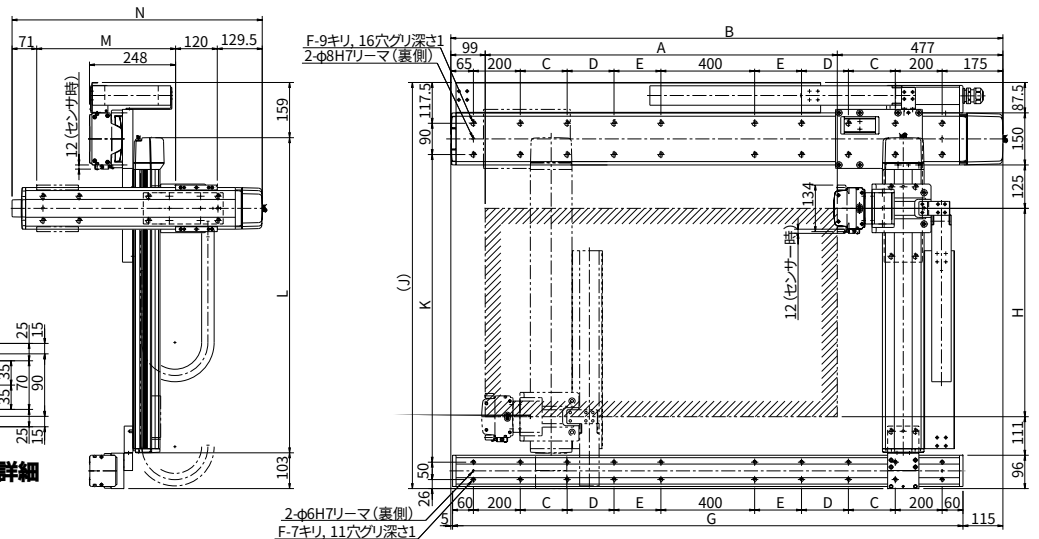
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

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。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

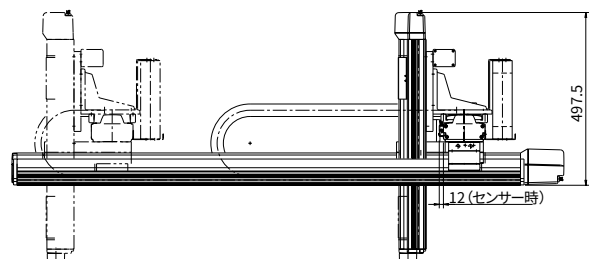
床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	12	2170
1800	1814	2390	675	0	0	12	2270
1900	1914	2490	725	0	0	12	2370
2000	2014	2590	775	0	0	12	2470
2100	2114	2690	825	0	0	12	2570
2200	2214	2790	875	0	0	12	2670
2300	2314	2890	925	0	0	12	2770
2400	2414	2990	975	0	0	12	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	12	2970

Y軸寸法

床ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

床ストローク	M	N
100	100	420.5
200	200	520.5
300	300	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5



ICSA3-G1JHB3

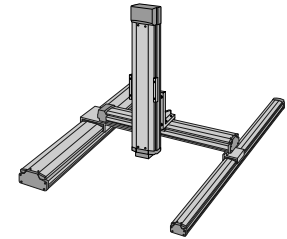
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-G1JHB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHB3	□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブリュート 出 100:1000mm I: インクリメンタル 仕様 250:2500mm (100mm毎)
		1軸目ストローク・オプション 下記 50:500mm オプション表 70:700mm (100mm毎)
		2軸目ストローク・オプション 下記 10:100mm オプション表 60:600mm (100mm毎)
		3軸目ストローク・オプション 下記 T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
		適応コントローラ ケーブル長 Y軸・Z軸 ケーブル長 ケーブル長
		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203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・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①～⑥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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベアス	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(H)、10mm(M)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→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。



(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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーン
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブル
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インジェクション

ICSA2

ICSA3

可搬質量(kg) (注3)

G1JHB3H

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

G1JHB3M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	18.7		
	500	17.6		
	600	16.6		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

G1JHB3H

	ストローク																
	100～400	500	600	700	1000～1400		1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—		1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

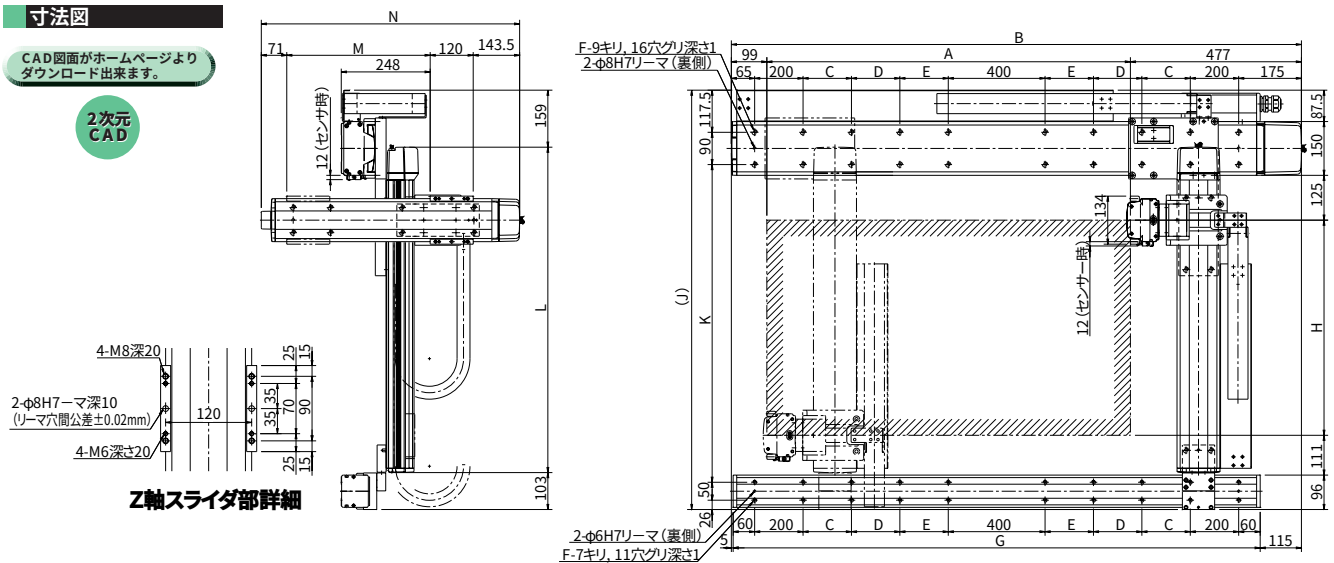
G1JHB3M

	ストローク																
	100～400	500	600	700	1000～1400		1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—		1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	200	425	20	2570
2200	2214	2790	875	200	475	20	2670
2300	2314	2890	925	200	525	20	2770
2400	2414	2990	975	200	575	20	2870
2500	2514	3090	1025	200	625	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	434.5
200	200	534.5
300	300	634.5
400	400	734.5
500	500	834.5
600	600	934.5

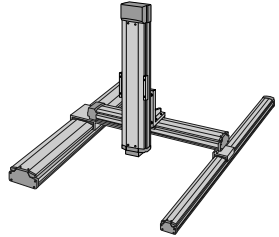
ICSA3-G2JHB1

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-G2JHB1

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHB1□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アブリュート L:インクリメンタル 仕様	1001000mm と 2502500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	80800mm と 1201200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10100mm と 60600mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
1軸ケーブル長	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203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	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm と 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・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①～⑥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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※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) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHB1H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				
	500	3.0				
	600	3.0				

■G2JHB1M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				
	500	6.0				
	600	6.0				

■G2JHB1L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	14.0				
	200	14.0				
	300	14.0				
	400	14.0				
	500	14.0				
	600	14.0				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHB1H

	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■G2JHB1M

	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■G2JHB1L

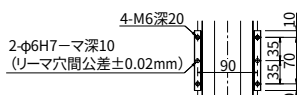
	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

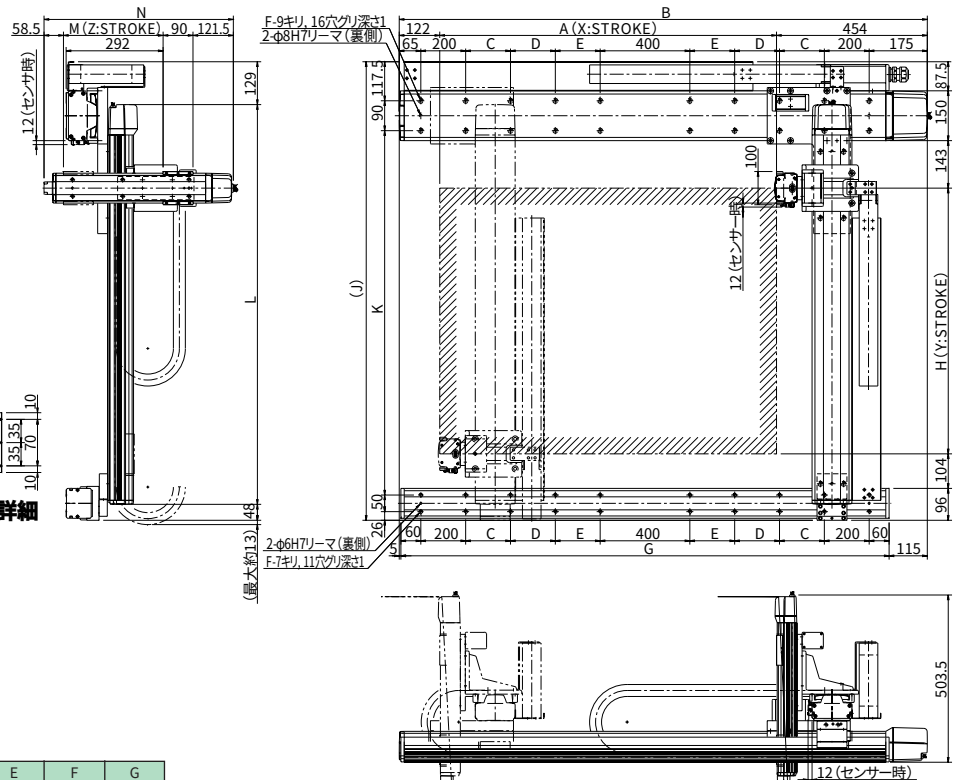
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	12	2170
1800	1814	2390	675	0	0	12	2270
1900	1914	2490	725	0	0	12	2370
2000	2014	2590	775	0	0	12	2470
2100	2114	2690	825	0	0	12	2570
2200	2214	2790	875	0	0	12	2670
2300	2314	2890	925	0	0	12	2770
2400	2414	2990	975	0	0	12	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	12	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

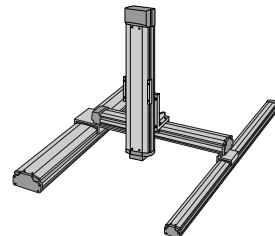
Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	370
200	200	470
300	300	570
400	400	670
500	500	770
600	600	870

ICSA3-G2JHB2 ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
ICSPA3-G2JHB2 ☐ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
 高精度仕様

■型式項目													
		G2JHB2											
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	基控コントローラ	ケーブル長	1軸ケーブル径	2軸ケーブル径				
ICSPA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A)アップリット 下記 1)インクシタール	100,100mm オプション表 250,250mm 参照	80,80mm 下記 オプション表 120,120mm 参照	10,100mm 下記 オプション表 60,600mm (100mm毎)	TLXSEL-J/K T2SCON SSEL PSEL-Q	3L,3m 5L,5m CT L:長さ指定	CT ケーブル径Mサイズ CTL ケーブル径XLサイズ	2軸ケーブル径				

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アプソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ仕様

P365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【SPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【SPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【SPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か (インクリ) が入ります。



(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ル室までの長さです。
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。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G2JHB2□

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHB2H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				
	500	3.5				
	600	3.5				

■G2JHB2M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				
	300	9.0				
	400	9.0				
	500	9.0				
	600	9.0				

■G2JHB2L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	19.0				
	200	19.0				
	300	19.0				
	400	19.0				
	500	18.8				
	600	17.8				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHB2H

		ストローク														
		100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	1000	—	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHB2M

		ストローク														
		100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	1000	—	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHB2L

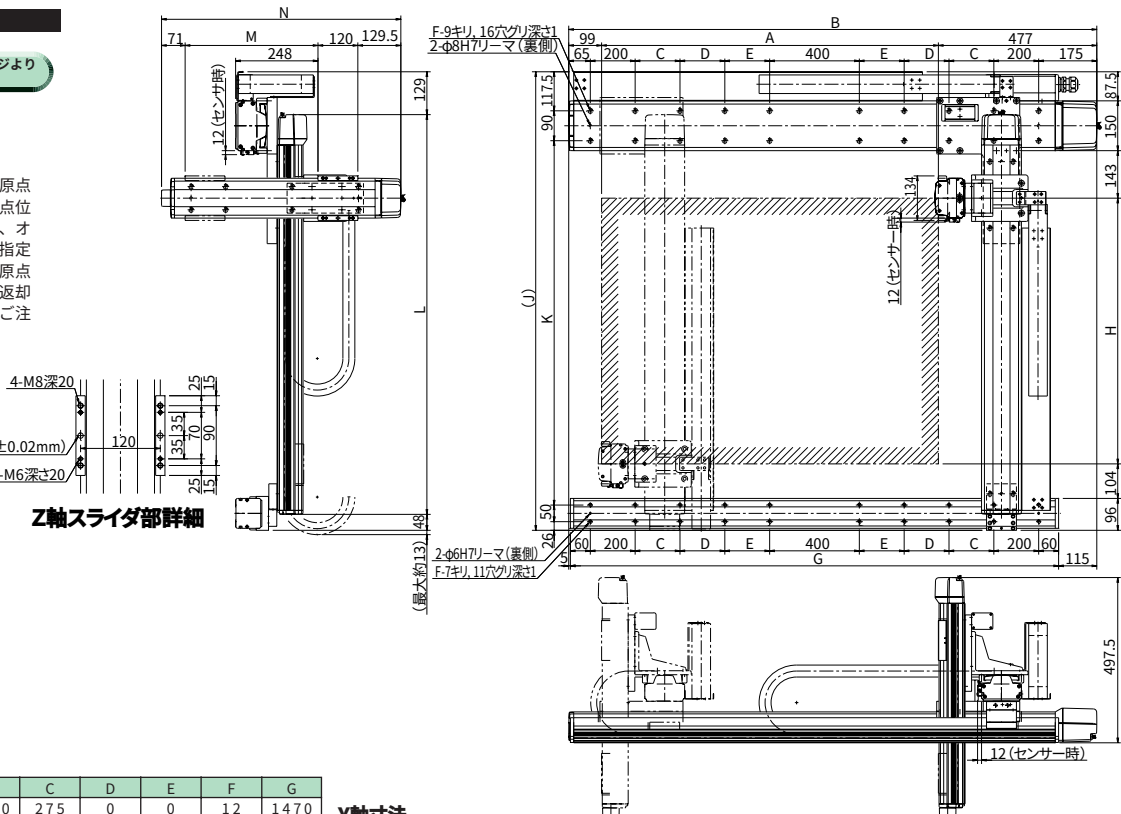
		ストローク														
		100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	1000	—	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	200	425	20	2570
2200	2214	2790	875	200	475	20	2670
2300	2314	2890	925	200	525	20	2770
2400	2414	2990	975	200	575	20	2870
2500	2514	3090	1025	200	625	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	420.5
200	200	520.5
300	300	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5

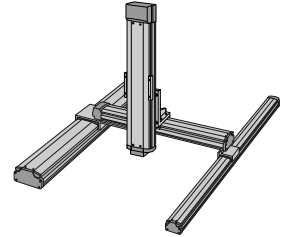
ICSA3-G2JHB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-G2JHB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□	-	G2JHB3	□	-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	ICSA3標準3軸仕様																			
タイプ	ICSPA3高精度3軸仕様																			
エンコーダ種類	A:アブリュート																			
1軸目ストローク・オプション	100/1000mm																			
2軸目ストローク・オプション	80/800mm																			
3軸目ストローク・オプション	10/100mm																			
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K																			
ケーブル長	3L:3m																			
Y軸・Z軸	CT:ケーブルベア(標準)																			
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																			



※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHB3L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・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①～⑥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	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	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
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHB3H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				
	300	9.0				
	400	9.0				
	500	9.0				
	600	9.0				

■G2JHB3M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	19.0				
	200	19.0				
	300	19.0				
	400	18.7				
	500	17.6				
	600	16.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHB3H

	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■G2JHB3M

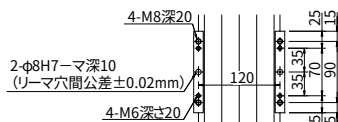
	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

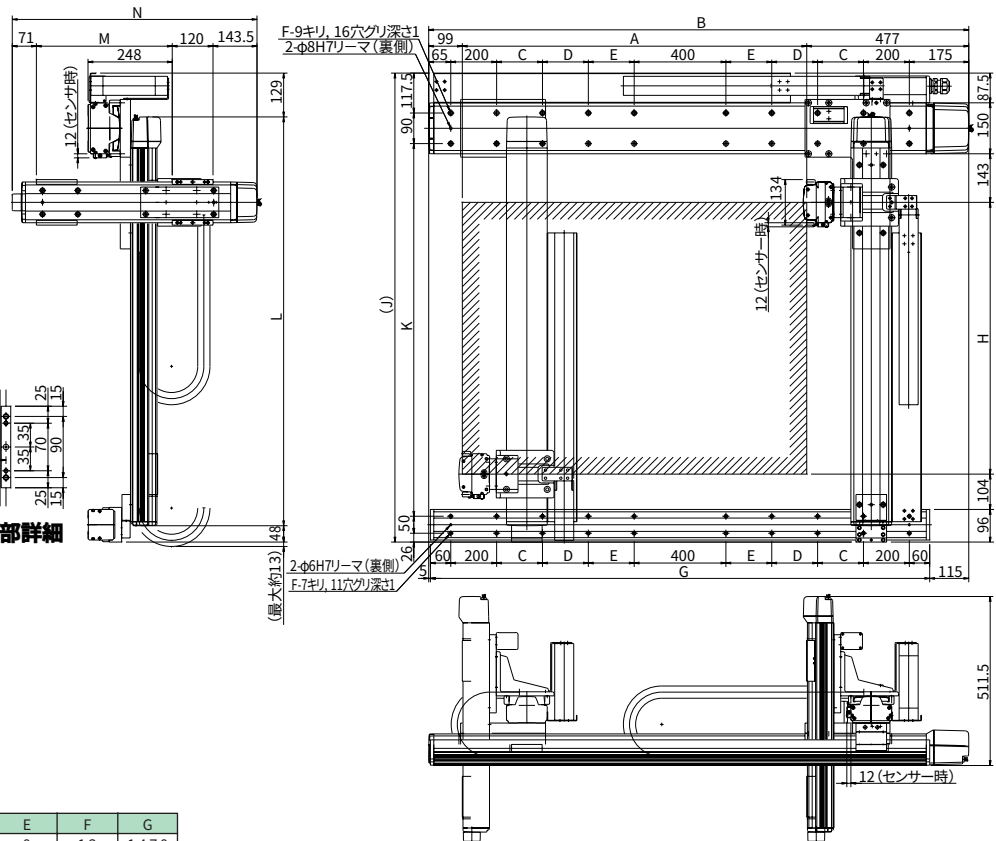
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	0	16	20	2570
2200	2214	2790	875	0	16	20	2670
2300	2314	2890	925	0	16	20	2770
2400	2414	2990	975	0	16	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	16	20	2970

Y軸寸法

床ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	434.5
200	200	534.5
300	300	634.5
400	400	734.5
500	500	834.5
600	600	934.5

ICSA3-G1JHS1□

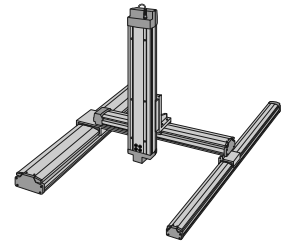
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHS1□ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100/1000mm と 250/2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	50/500mm と 70/700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10/100mm と 40/400mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定
Y軸ケーブル種類	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203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm と 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G1JHS1□

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量(kg) (注3)

■G1JHS1M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.0		
	200	2.3		
	300	1.6		
	400	0.9		

■G1JHS1L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.0		
	200	10.3		
	300	9.6		
	400	8.9		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G1JHS1M

		ストローク															
		100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

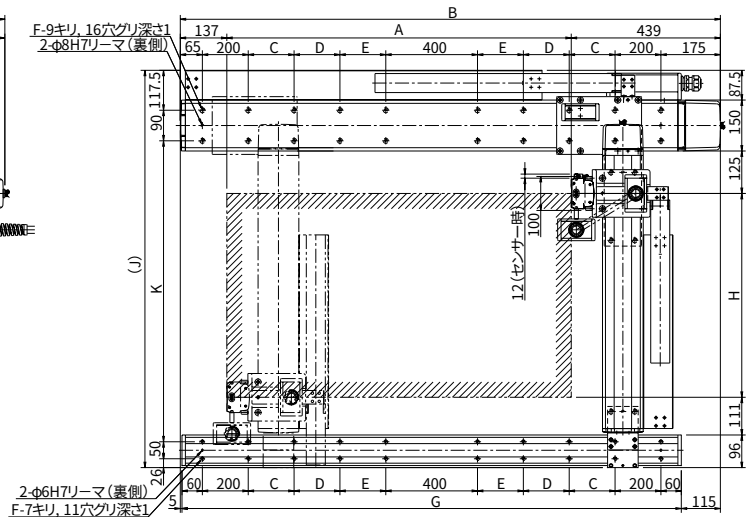
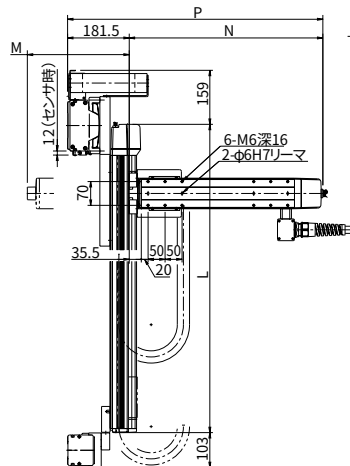
■G1JHS1L

		ストローク															
		100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

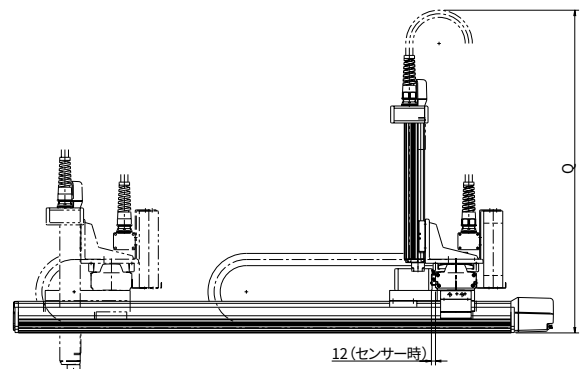
寸法図

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軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	16	2170
1800	1814	2390	675	0	0	16	2270
1900	1914	2490	725	0	0	16	2370
2000	2014	2590	775	0	0	16	2470
2100	2114	2690	825	0	0	20	2570
2200	2214	2790	875	0	0	20	2670
2300	2314	2890	925	0	0	20	2770
2400	2414	2990	975	0	0	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	370	551.5	(800)
200	200	470	651.5	(900)
300	300	570	751.5	(1000)
400	400	670	851.5	(1100)

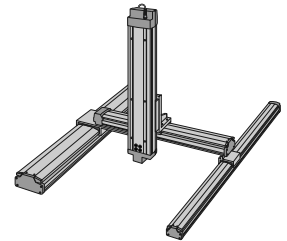
ICSA3-G1JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHS2L - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100:1000mm と 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	下記 50:500mm と 70:700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	下記 10:100mm と 40:400mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
1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
2軸ケーブル配線	

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm と 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS2LのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	100W/5mm

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS2L

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

ダブルレブ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

G1JHS2L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	13.1		
	200	12.1		
	300	11.1		
	400	10.1		

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

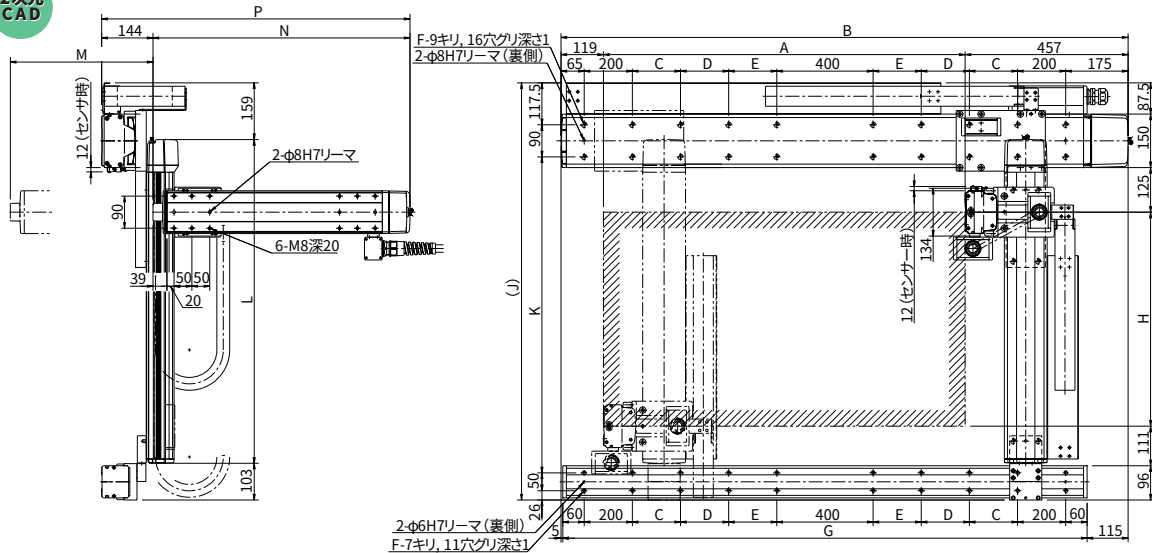
G1JHS2L

		ストローク													
		100~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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軸寸法

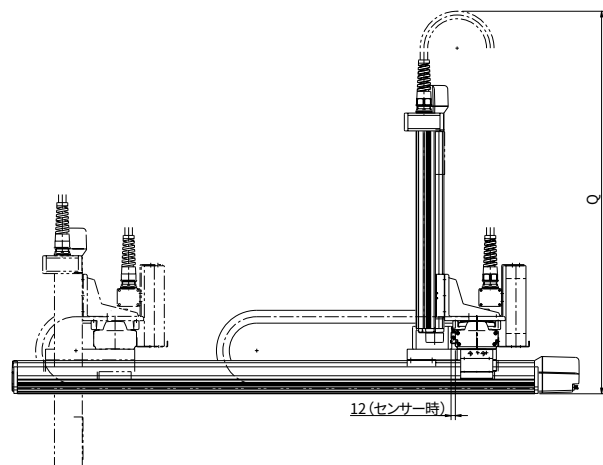
床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	12	2170
1800	1814	2390	675	0	0	12	2270
1900	1914	2490	725	0	0	12	2370
2000	2014	2590	775	0	0	12	2470
2100	2114	2690	825	0	0	12	2570
2200	2214	2790	875	0	0	12	2670
2300	2314	2890	925	0	0	12	2770
2400	2414	2990	975	0	0	12	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	12	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	420.5	564.5	(800)
200	200	520.5	664.5	(900)
300	300	620.5	764.5	(1000)
400	400	720.5	864.5	(1100)
500	500	820.5	964.5	(1200)



ICSA3-G1JHS3M

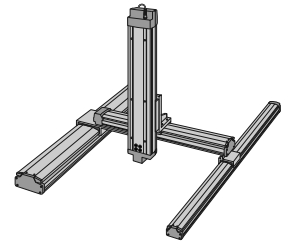
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHS3M - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100: 1000mm 250: 2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	50: 500mm 70: 700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10: 100mm 50: 500mm (100mm毎)
適応コントローラ	ケーブル長
T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定
Y軸ケーブル配線	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	

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS3MのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	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/10mm

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y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-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
 (注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G1JHS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■G1JHS3M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	11.9		
	200	10.9		
	300	9.9		
	400	8.9		
	500	7.8		

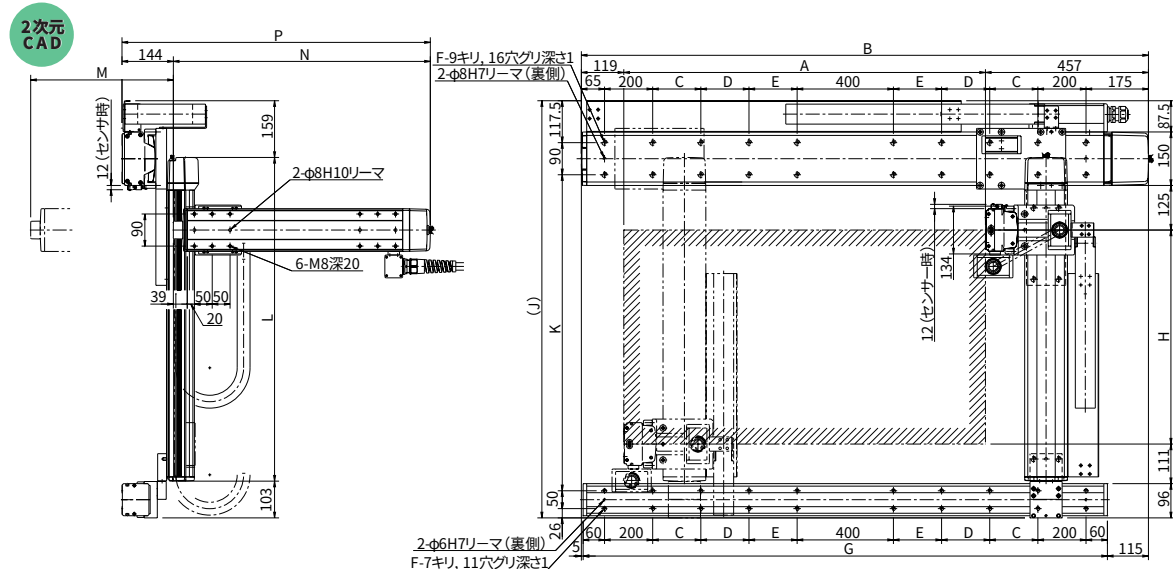
ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■ G1JHS3M

[illegible]

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。



※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軸寸法

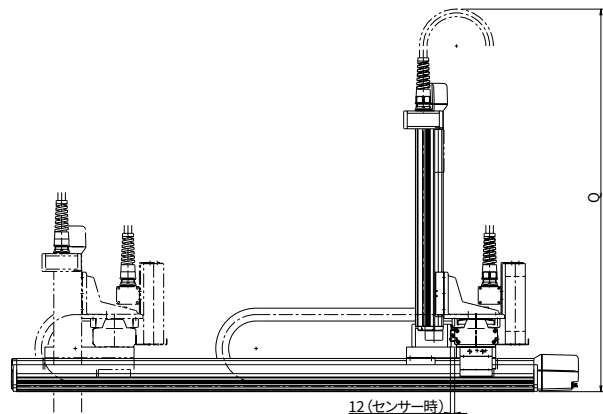
行列シート	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270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

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	434.5	578.5	(800)
200	200	534.5	678.5	(900)
300	300	634.5	778.5	(1000)
400	400	734.5	878.5	(1100)
500	500	834.5	978.5	(1200)



ICSA3-G2JHS1□

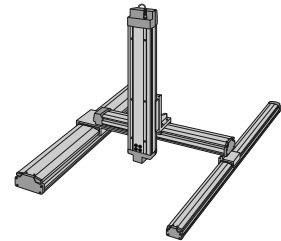
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G2JHS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHS1□ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100/1000mm と 250/2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	80/800mm と 120/1200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10/100mm と 40/400mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定
Y軸ケーブル	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203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm と 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
 (注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G2JHS1 ☐

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHS1M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				
	400	0.9				

■ G2JHS1L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				
	400	8.9				

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G2JHS1M

[illegible]

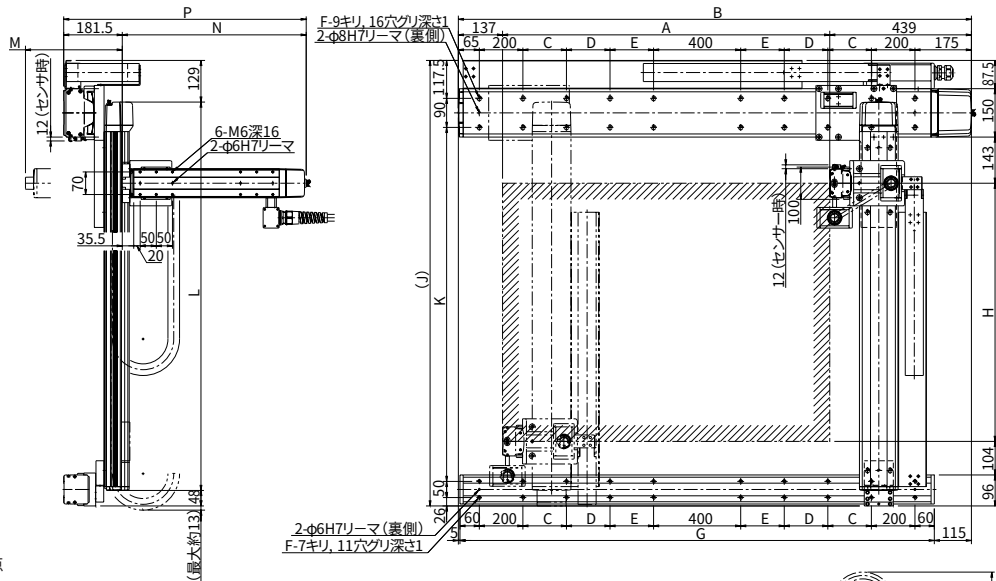
■G2JHS1L

[illegible]

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軸寸法

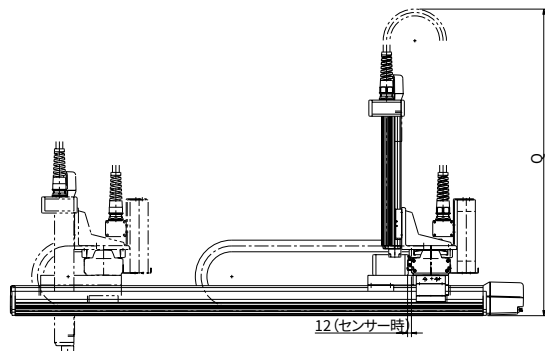
行列シート	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270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

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

2輪ストローク	M	N	P	Q
100	100	370	551.5	(800)
200	200	470	651.5	(900)
300	300	570	751.5	(1000)
400	400	670	851.5	(1100)



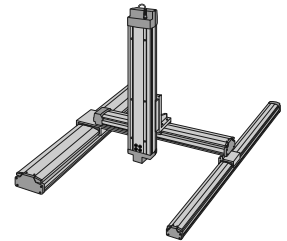
ICSA3-G2JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G2JHS2L 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHS2L - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100:1000mm と 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	下記 80:800mm と 120:1200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	下記 10:100mm と 40:400mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
1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
2軸ケーブル配線	

※型式項目の内容は203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	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-A-【①】-【②】-【③】BNM-【④】-【⑤】-【⑥】
インクリ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-I-【①】-【②】-【③】BNM-【④】-【⑤】-【⑥】

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm と 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS2LのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリーブセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
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	100W/5mm(L)

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM	→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。



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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
 (注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。

ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHS2L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	13.1				
	200	12.1				
	300	11.1				
	400	10.1				

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

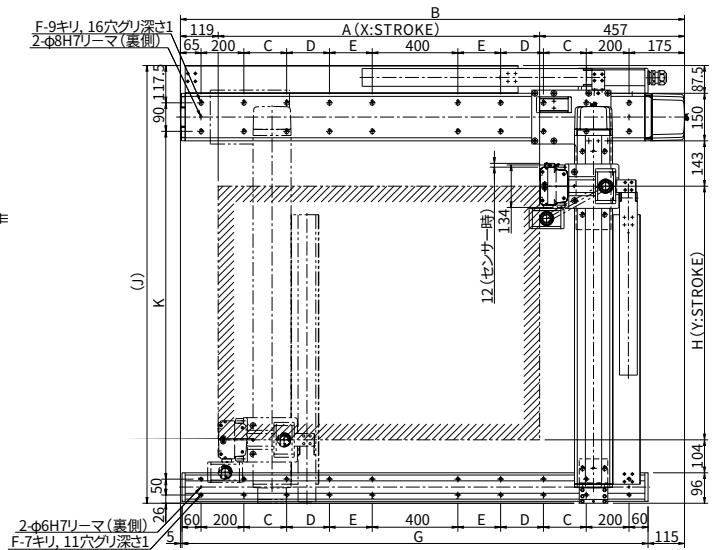
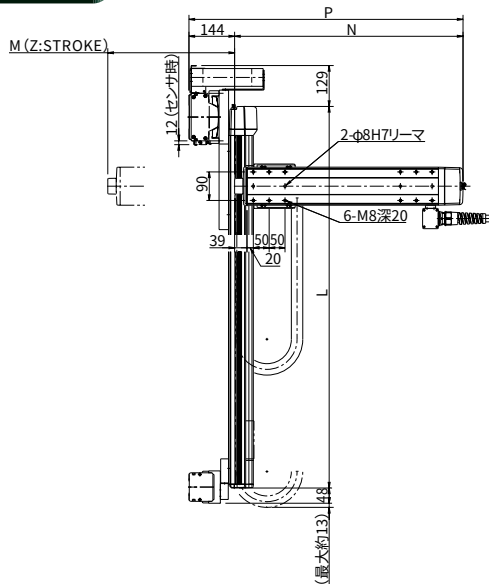
■ **G2JHS2L**

[illegible]

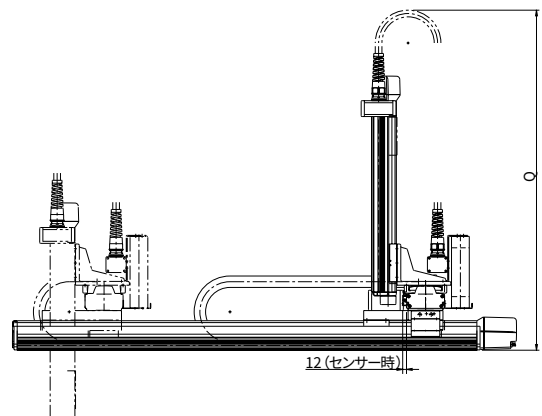
寸法図

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軸寸法

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

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	420.5	564.5	(800)
200	200	520.5	664.5	(900)
300	300	620.5	764.5	(1000)
400	400	720.5	864.5	(1100)
500	500	820.5	964.5	(1200)

ICSA3-G2JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

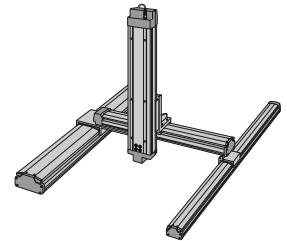
ICSPA3-G2JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHS3M - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A: アブリュート L: インクリメンタル 仕様	100/1000mm と 250/2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	80/800mm と 120/1200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10/100mm と 50/500mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定
Y軸ケーブル	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203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	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

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 と 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm と 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm と 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) 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①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS3MのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P366
ブレーキ	B	→P366
クリープセンサ	C	→P366
原点リミットスイッチ	L	→P366
原点逆仕様	NM	→P366
ボール保持機構付ガイド	RT	→P366

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】
バックラッシュ	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/10mm

適応コントローラ仕様

P365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】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y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-NM	→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。



- (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。(加速度の上限は0.3Gとなります)
 (注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G2JHS3M

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

EXスカ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インライン

ICSA2

ICSA3

可搬質量 (kg) (注3)

G2JHS3M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸 ストローク	100	11.9				
	200	10.9				
	300	9.9				
	400	8.9				
	500	7.8				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

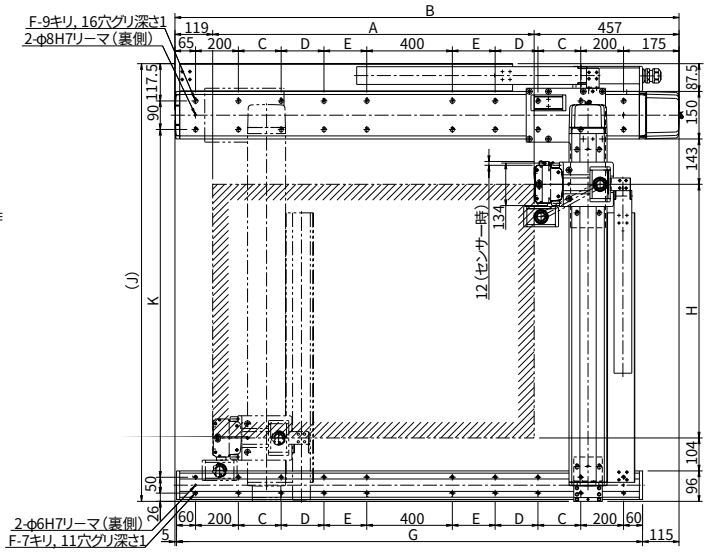
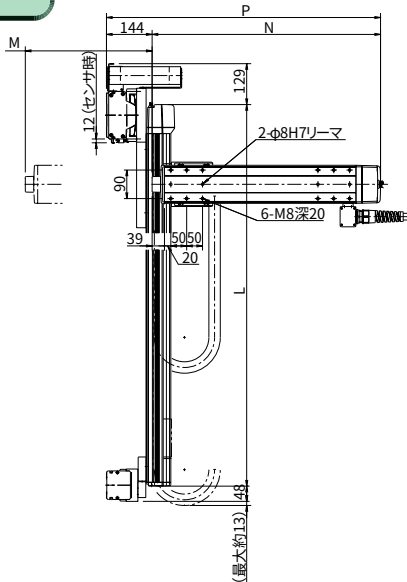
G2JHS3M

	ストローク															
	100～500	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

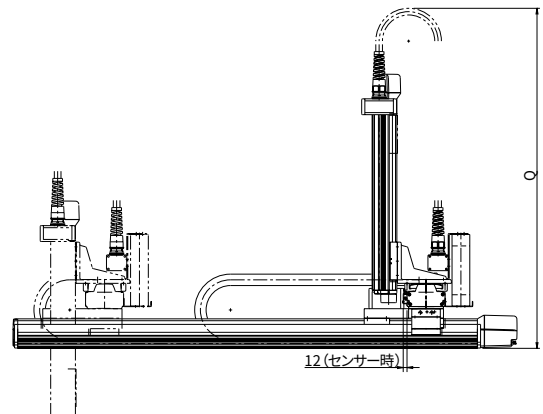
寸法図

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軸寸法

床ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	12	2170
1800	1814	2390	675	0	16	12	2270
1900	1914	2490	725	0	16	12	2370
2000	2014	2590	775	0	16	12	2470
2100	2114	2690	825	0	16	12	2570
2200	2214	2790	875	0	16	12	2670
2300	2314	2890	925	0	16	12	2770
2400	2414	2990	975	0	16	12	2870
2500	2514	3090	1025	0	16	12	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	434.5	578.5	(800)
200	200	534.5	678.5	(900)
300	300	634.5	778.5	(1000)
400	400	734.5	878.5	(1100)
500	500	834.5	978.5	(1200)

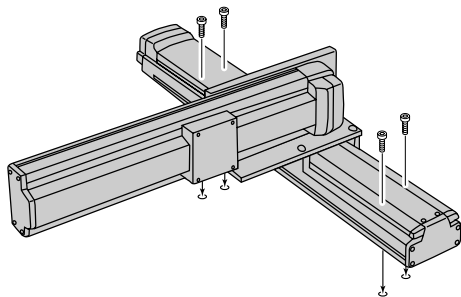
本体取付方法 ICSPA2/ICSPA2/ICSPA3/ICSPA3

2軸組合せ

XYBタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

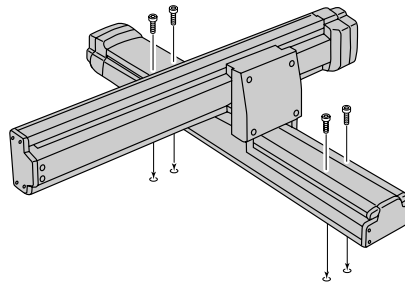
- BA□H、BA□M : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- BB□H、BB□M : φ9 (P170 ISA-MXM底面図参照)
- BC□H、BC□M : φ9 (P171 ISA-MXM底面図参照)
- BD□H : φ9 (P172 ISA-MXM底面図参照)
- BE□H、BE□M : φ9 (P178 ISA-LXM底面図参照)
- BF□H : φ9 (P180 ISA-LXM底面図参照)



XYSTタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

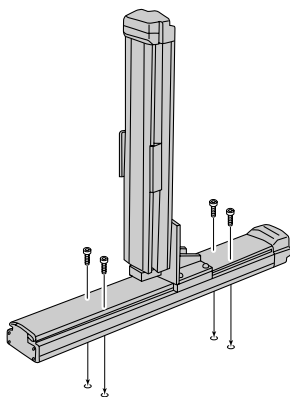
- SA□H、SA□M : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- S1C□H、S1C□M : φ9 (P170 ISA-MXM底面図参照)
- S2C□H : φ9 (P171 ISA-MXM底面図参照)



XZタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

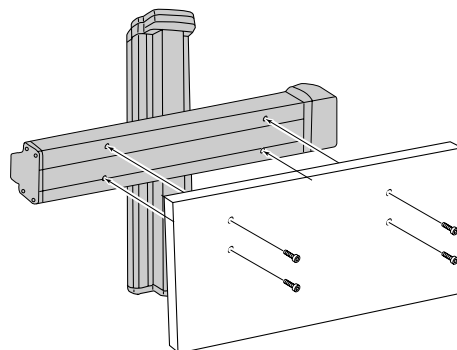
- ZAH、ZAM : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- Z1CH、Z1CM : φ9 (P170 ISA-MXM底面図参照)
- Z2CH : φ9 (P171 ISA-MXM底面図参照)
- ZDH : φ9 (P172 ISA-MXM底面図参照)
- ZGH : φ9 (P178 ISA-LXM底面図参照)
- ZHH : φ9 (P180 ISA-LXM底面図参照)



YZタイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

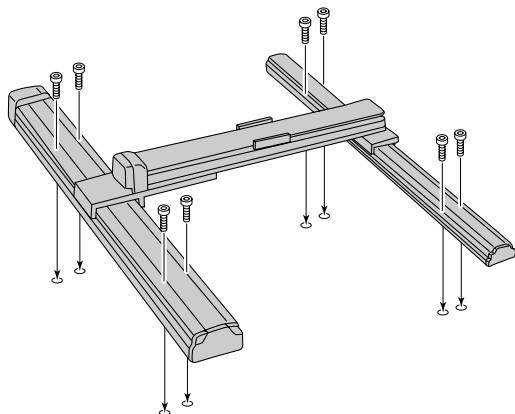
- YAH、YAM : M6 (P168 ISA-SYM底面図参照)
- YCH、YCM : M8 (P174 ISA-MYM底面図参照)
- YGH : M8 (P184 ISA-LYM底面図参照)



XYGタイプ

■X軸（駆動軸／従動軸）底面の通し穴を使用して固定

- G1JH（駆動軸）：φ9 (P182 ISA-LXUWX底面図参照)
- （従動軸）：φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- G2JH（駆動軸）：φ9 (P182 ISA-LXUWX底面図参照)
- （従動軸）：φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)

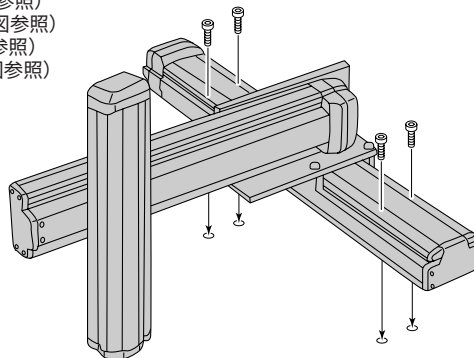


3軸組合せ

XYB+Z軸タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

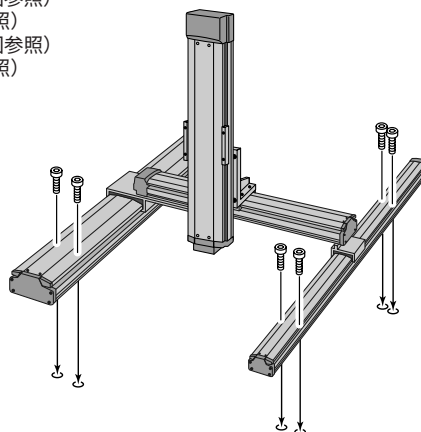
- BA□MS□□ : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- BB□□□□□ : φ9 (P170 ISA-MXM底面図参照)
- BC□□□□□ : φ9 (P171 ISA-MXM底面図参照)
- BD□□□□□ : φ9 (P172 ISA-MXM底面図参照)
- BE□□□□□ : φ9 (P178 ISA-LXM底面図参照)
- BF□□□□□ : φ9 (P180 ISA-LXM底面図参照)



XYG+Z軸タイプ

■X軸（駆動軸／従動軸）底面の通し穴を使用して固定

- G1JH□□□ (駆動軸) : φ9 (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- G1JH□□□ (駆動軸) : φ9 (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)



直交ロボットシリーズ システム構成

アクチュエータ

ICSA2シリーズ
ICSPA2シリーズ
ICSA3シリーズ
ICSPA3シリーズ



モータケーブル
エンコーダケーブル

コントローラ

X-SEL



(P463参照)

SSEL



(P451参照)

※SSELはICSA2、ICSPA2のみ動作可能です。

SCON



(P439参照)

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のSCONが必要です。

オプション

ティーチングボックス
＜SEL-T/TD＞
＜IA-T-X/XD＞

パソコン対応ソフト
＜IA-101-X-MW＞
＜IA-101-X-USBMW＞

(P474参照)

ティーチングボックス
＜SEL-T/TD-J＞
＜IA-T-X/XD-J＞

パソコン対応ソフト
＜IA-101-X-MW-J＞
＜IA-101-X-USB＞

(P459参照)

ティーチングボックス
＜CON-T＞
＜RCM-E/P＞

パソコン対応ソフト
＜RCM-101-MW＞
＜RCM-101-USB＞

(P447参照)

直交ロボットシリーズ 本体オプション

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

電源OFF又はサーボOFF時に、Z軸スライダが落下して取付物を破損しないためのオプションです、
2軸組合せのXZ、YZタイプ、3軸組合せのZ軸には標準で装着されています。

クリープセンサ

型 式 **C**

説 明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。
通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストッパにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は10～20mm/sに抑えられています。
その為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ので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、
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です。
センサの取付位置は、X軸の組合せ方向によって変化します。

原点リミットスイッチ

型 式 **L**

説 明

ICSA/ICSPAシリーズの標準の原点復帰方式は、スライダをメカエンド部のストッパに押し当てて反転後Z相を感知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。
この原点復帰動作を押し当てでなく、近接スイッチで感知して反転させるためのオプションがL（原点リミットスイッチ）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下さい。

原点逆仕様

型 式 **NM**

説 明

原点方向（標準はモータ側）を反対側に変更するオプションです。
原点方向の変更にはエンコーダの調整が必要となりますので、納入後の変更の場合は製品の返却が必要です。ご注意下さい。

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（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現するオプションです。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、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、スライダの動作性が向上します。

商品ガイド

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

IA直交
ロボット

テーブル
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インベインション