



# ICSA3 [ICSPA3] -BA□MB1□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**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□MB1M**

		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□MB1M**

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

**BA□MB1L**

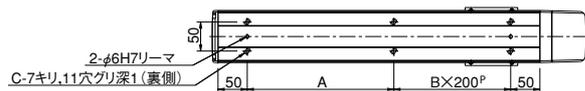
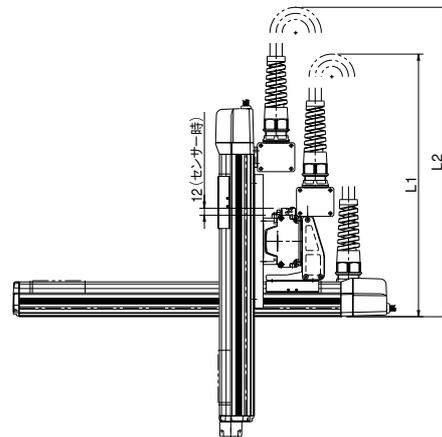
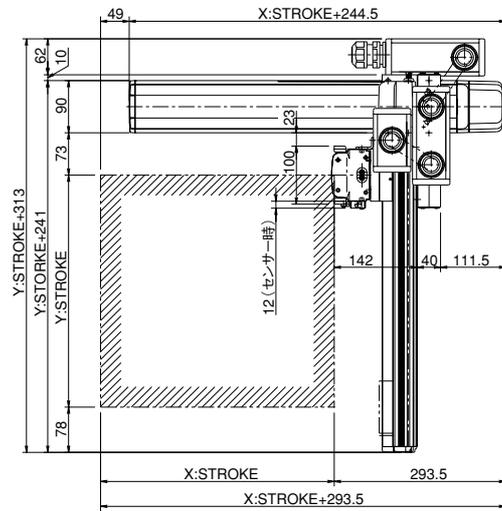
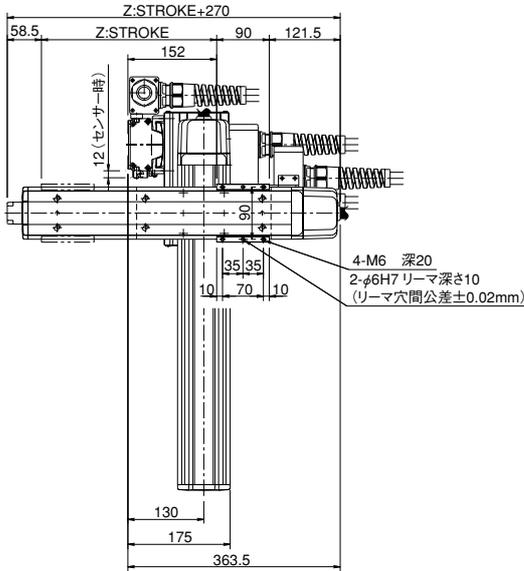
	ストローク					
	100	200	300	400	500	600
X軸	400					
Y軸	400		-	-	-	-
Z軸	200	-	-	-	-	-

**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

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



# ICSA3 [ICSPA3] -BB□HB1□

## 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□HB1M

		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□HB1M

	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

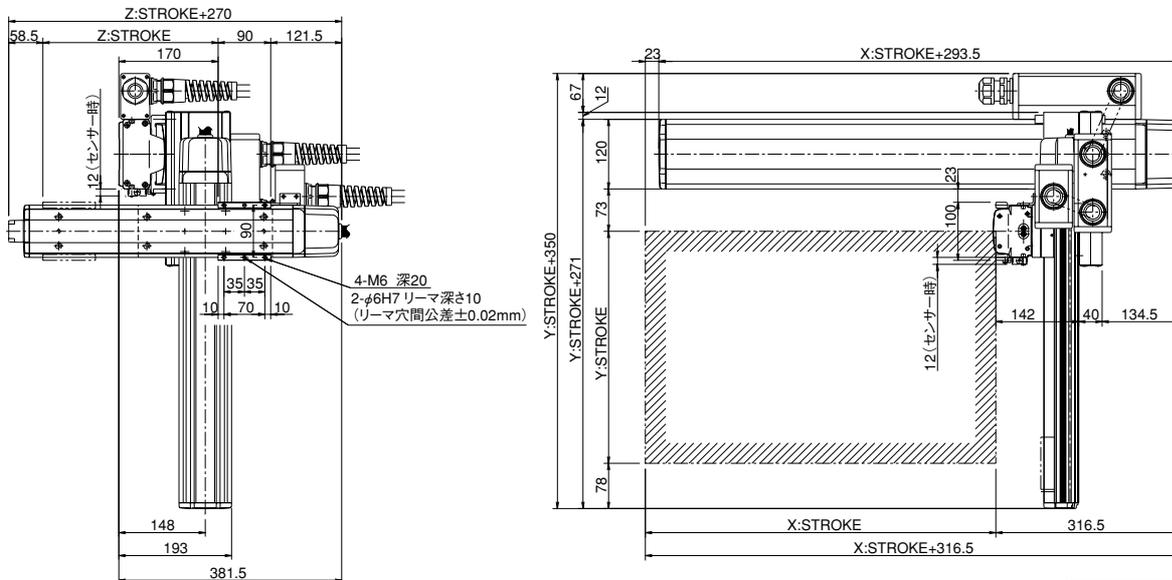
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	1000						795	
Y軸	800		-	-	-	-	-	-	
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

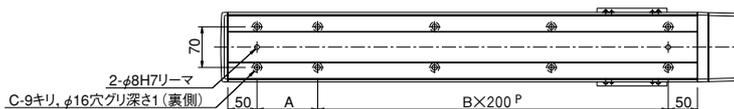
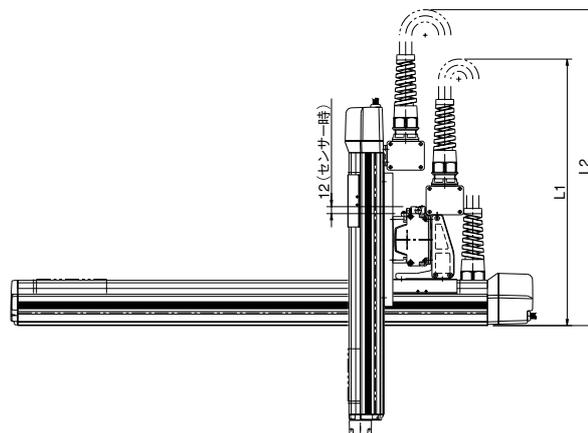
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。

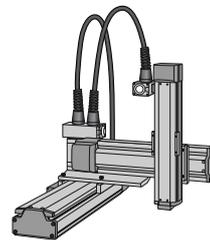


X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400
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 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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様 ICSPA3高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アナログ I:インクリメンタル	20:200mm 出 80:800mm (100mm毎)	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	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 CTXL:ケーブルペアXLサイズ	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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)	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

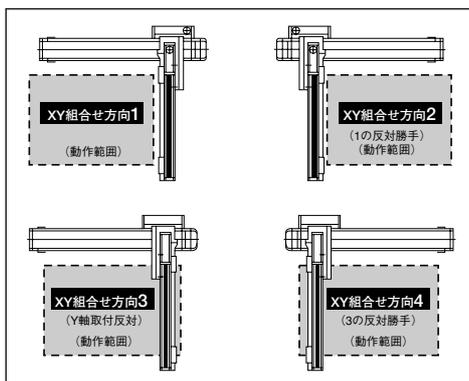
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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
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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下[0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 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□MB1M

		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□MB1M

	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

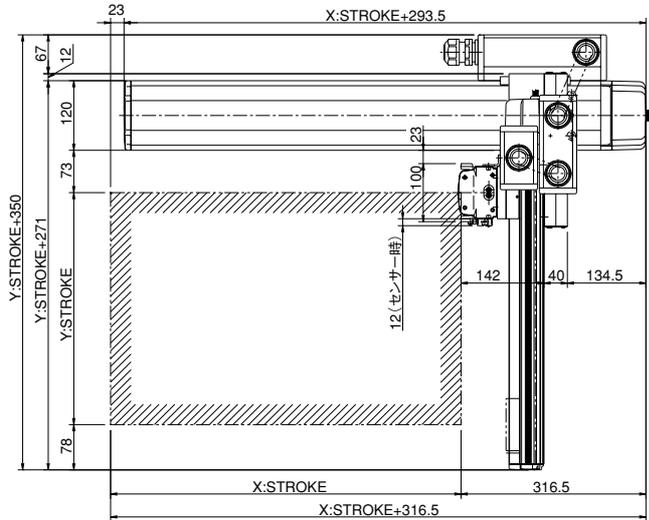
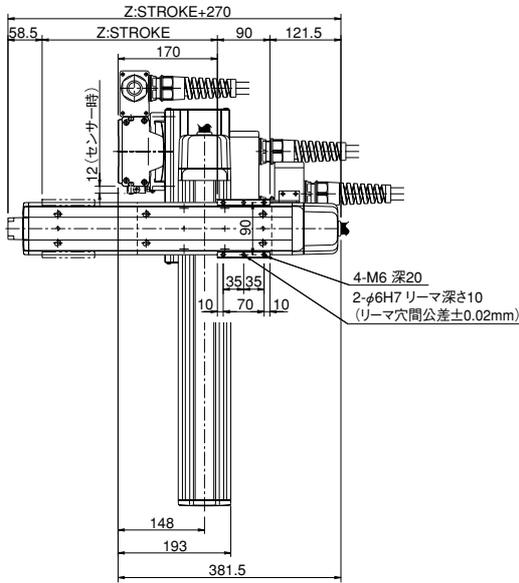
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	500			480		380	
Y軸	400		-	-	-	-	-	-
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

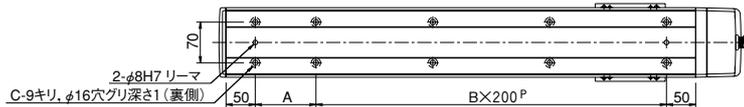
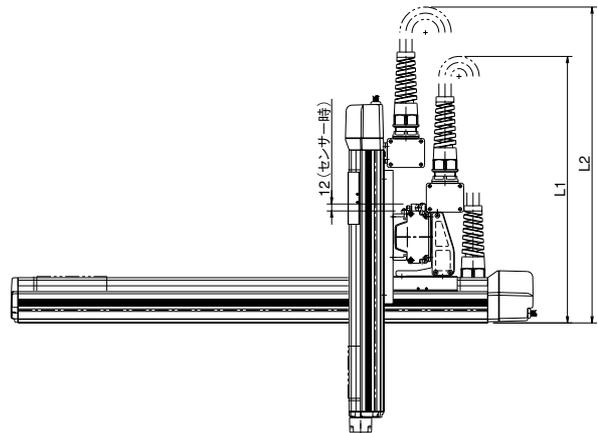
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。



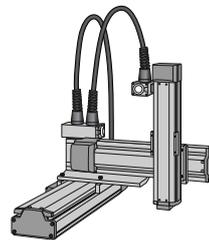
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400
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

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アナログ I:インクリメンタル	20:200mm 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 40:400mm (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 □: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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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。

※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)	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

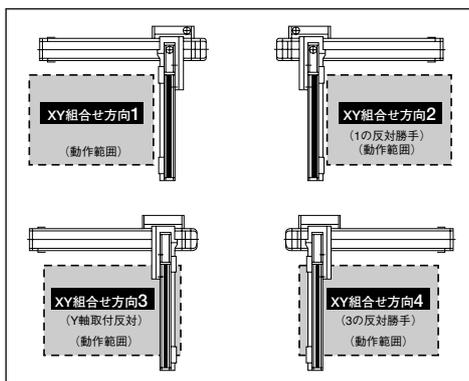
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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
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。

### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

IA単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスチア  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 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

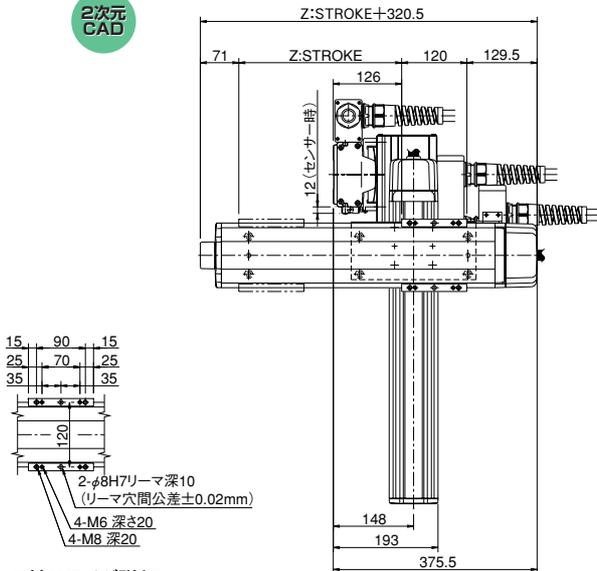
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	500			480			380
Y軸	400		-	-	-	-	-	-
Z軸	250		-	-	-	-	-	-

## 寸法図

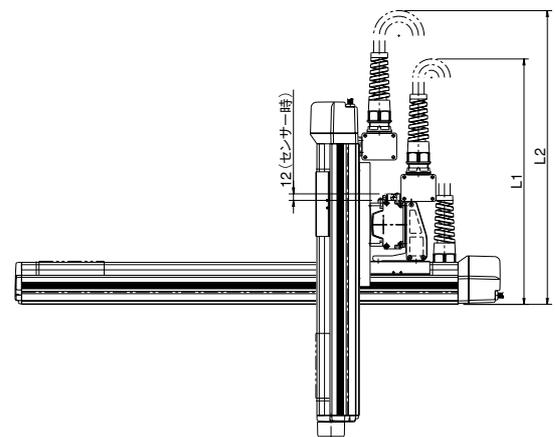
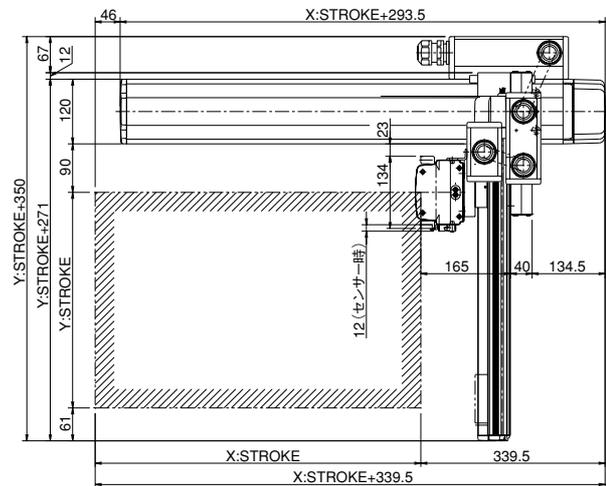
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

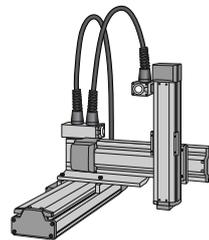
X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

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 □ - BC□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	動作コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸	Z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:アナログ I:インクリメンタル	20:200mm 出 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □: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 CTXL:ケーブルペアXLサイズ	2軸ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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)	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

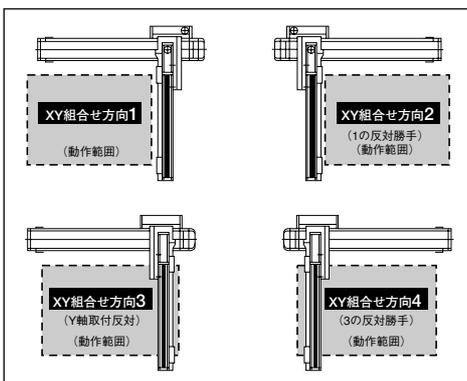
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度は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□

## 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□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				

### 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□HB1M

	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

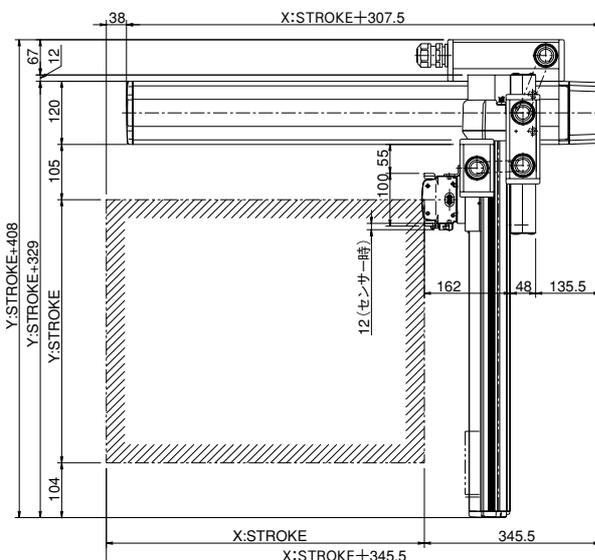
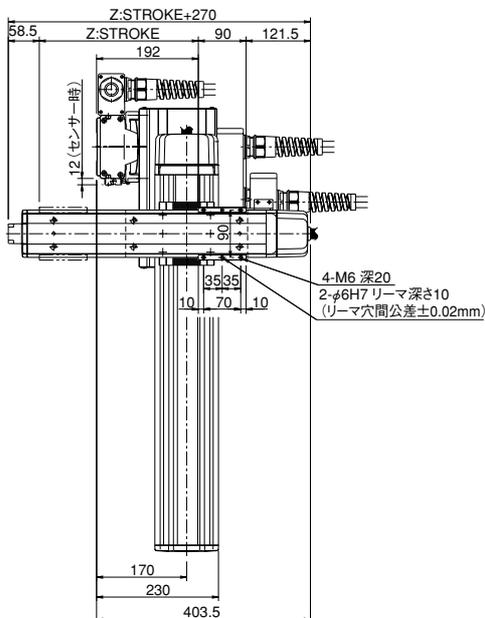
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	1000						795	
Y軸	1000				-	-	-	-	-
Z軸	200		-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

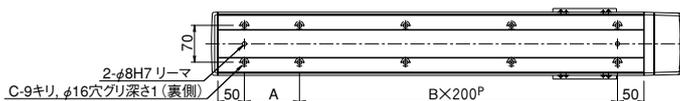
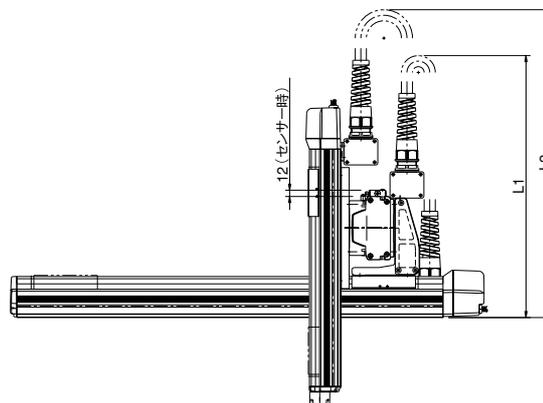
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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)

1-A単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ型  
ロボット  
1-Aスカラー  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コンパクト  
リニア  
技術資料  
ハイパフォーマンス

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSA3 [ICSPA3] -BC□HB2□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Aスキャ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 可搬質量 (kg) (注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

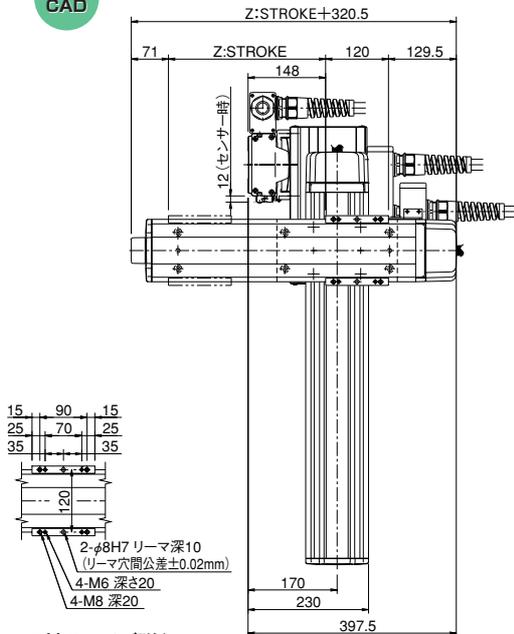
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	1000							795	
Y軸	1000				-				
Z軸	250		-						

## 寸法図

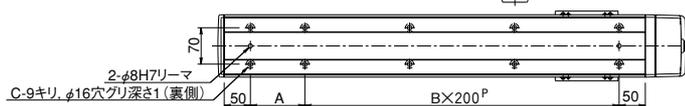
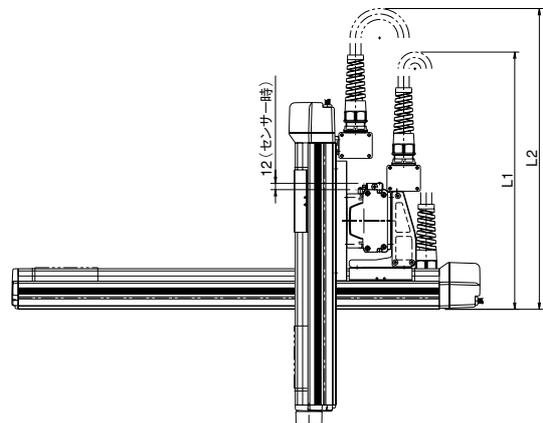
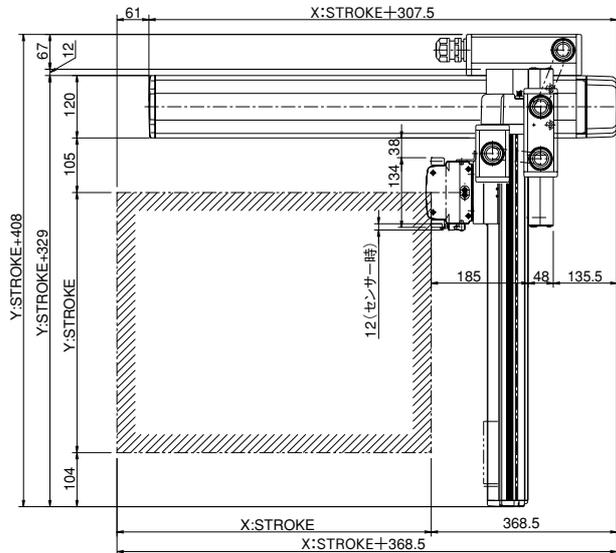
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



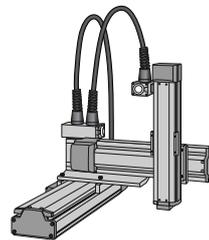
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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-BC□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-BC□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



■型式項目 □ - BC□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アリアリット 出	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表	10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □: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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-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。

※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。

### 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

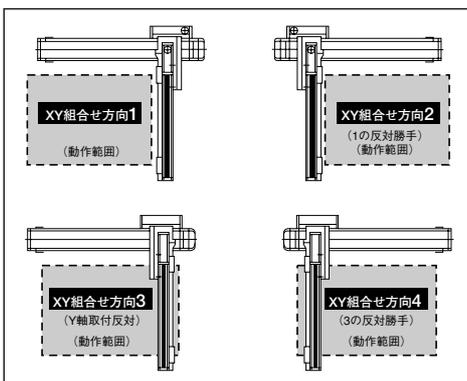
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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/20mm (H)、10mm (M)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□HB3□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 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

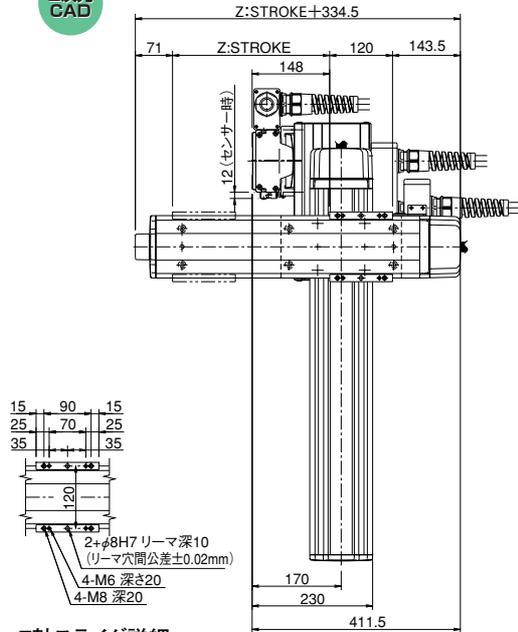
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	1000							795	
Y軸	1000				-				
Z軸	500		-						

## 寸法図

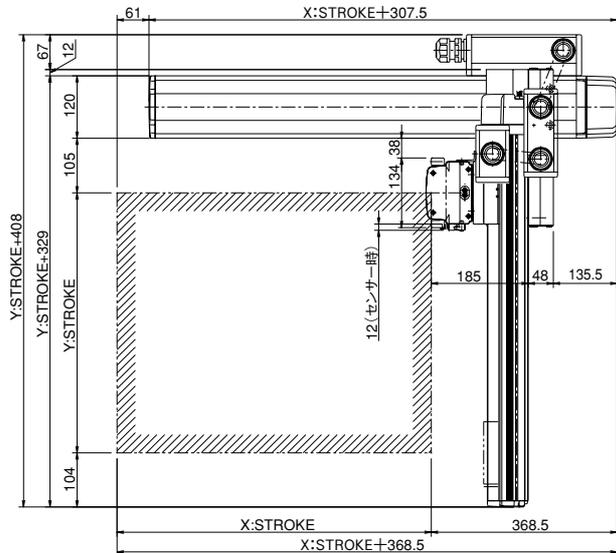
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

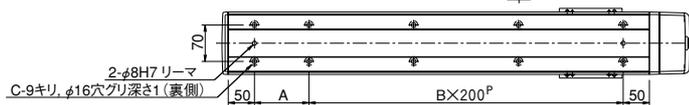
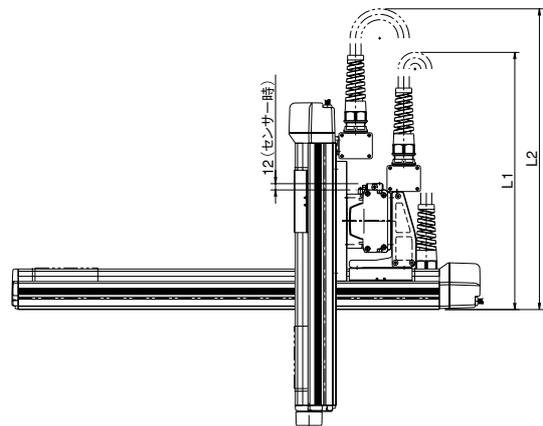
2次元  
CAD



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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

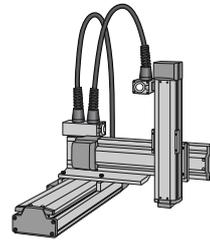


X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

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

# ICSA3-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

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸	Z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:アナログ I:インクリメンタル	20:200mm 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表	10:100mm 40:400mm (100mm毎)	下記 オプション表	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □: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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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)	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

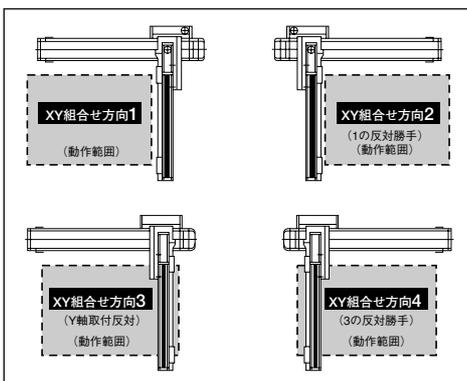
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度は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□

## 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□MB1M

		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□MB1M

	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

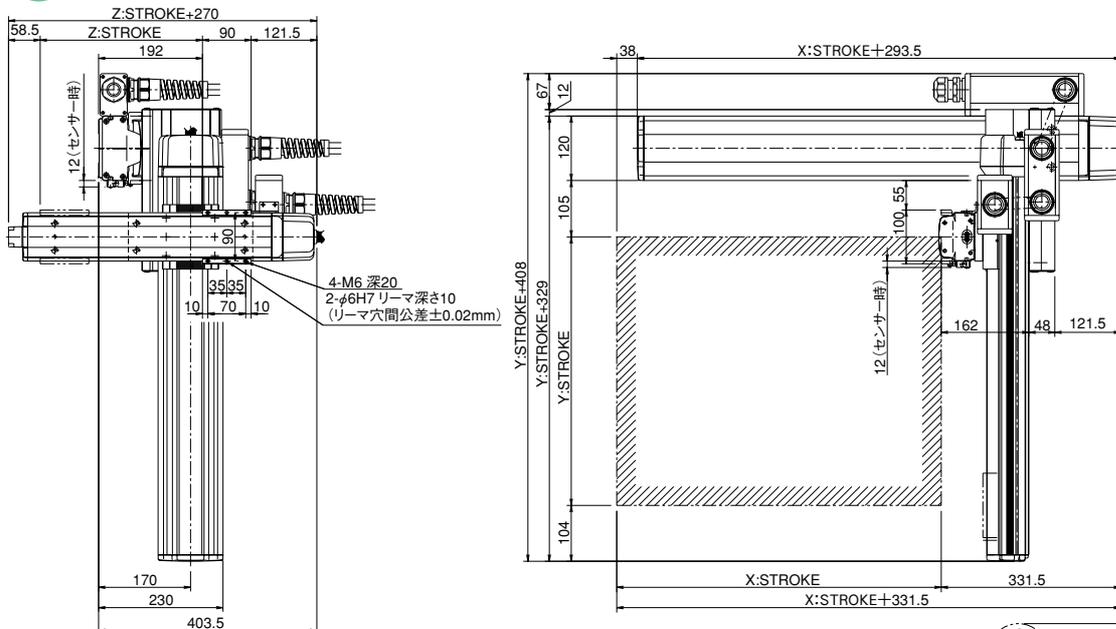
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	500			480		380	
Y軸	500				-	-	-	-
Z軸	200		-	-	-	-	-	-

## 寸法図

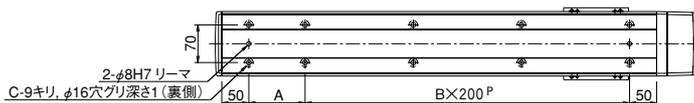
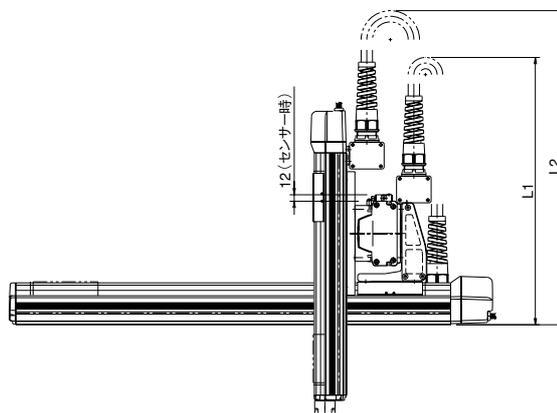
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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更の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)

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Aスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

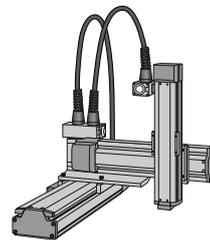
ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# 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	Y軸ケーブル	Z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:アナログ I:インクリメンタル	20:200mm 出掛 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表	10:100mm 下記 オプション表	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 CTXL:ケーブルベアXLサイズ	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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)	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 CTXL : ケーブルベアXLサイズ

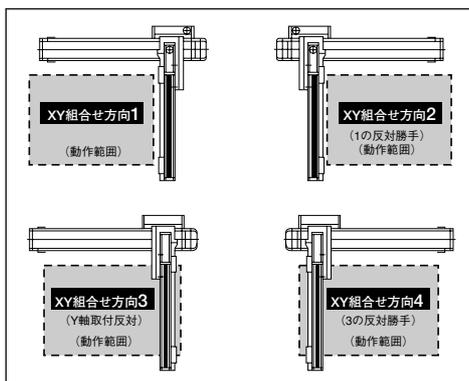
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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□-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。

### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスーベタイプ
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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度は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

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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				

**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**

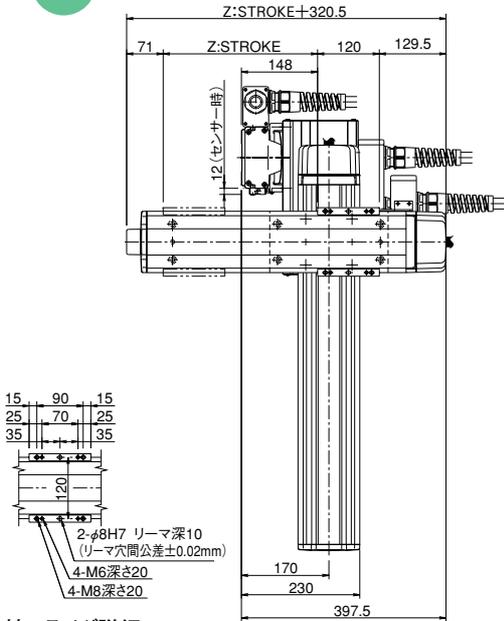
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	500			480		380	
Y軸	500				-	-	-	-
Z軸	250	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

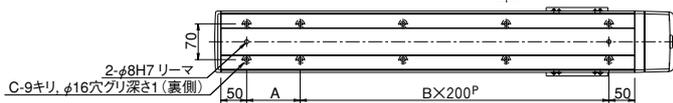
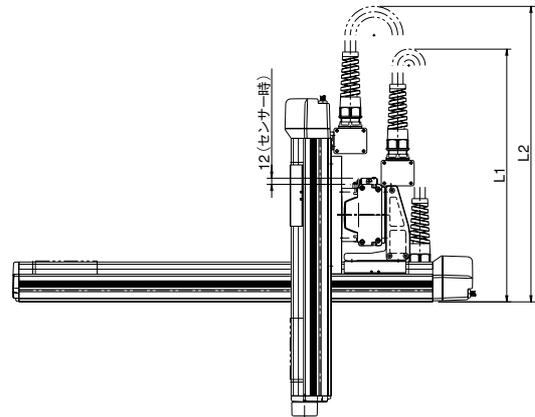
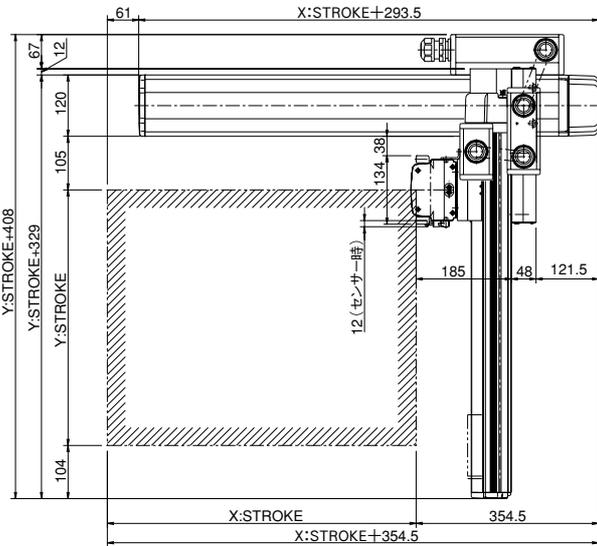
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

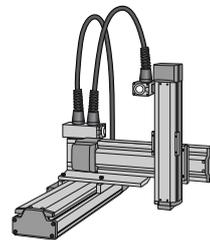


X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

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

# ICSA3-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

## 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 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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アリアリット 出	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表	10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表	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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アプソ	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。

※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)	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

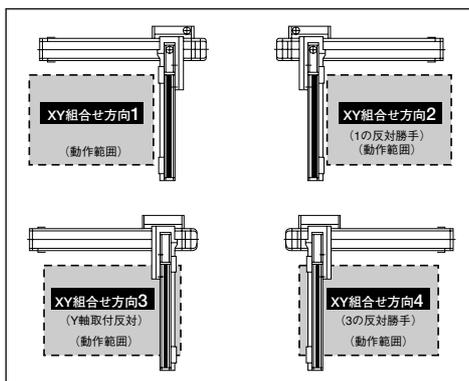
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

## 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

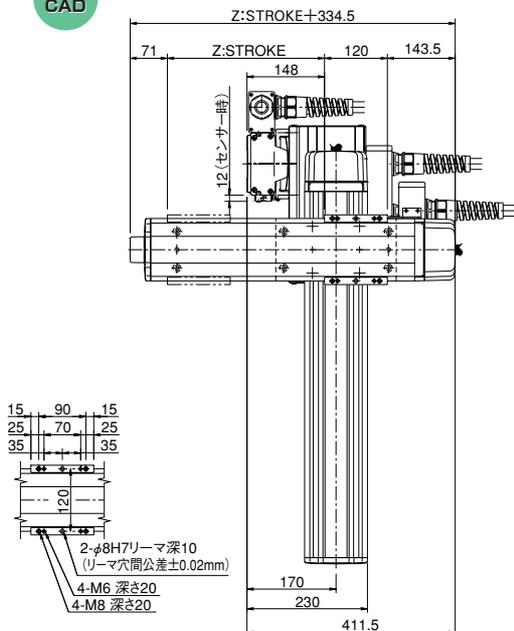
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	500				480			380
Y軸	500				-	-	-	-	
Z軸	500		-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

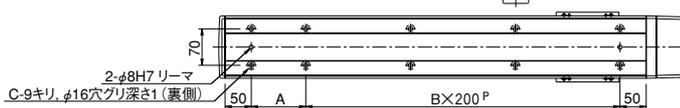
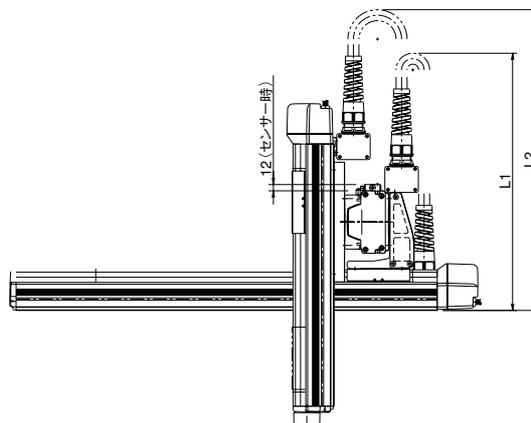
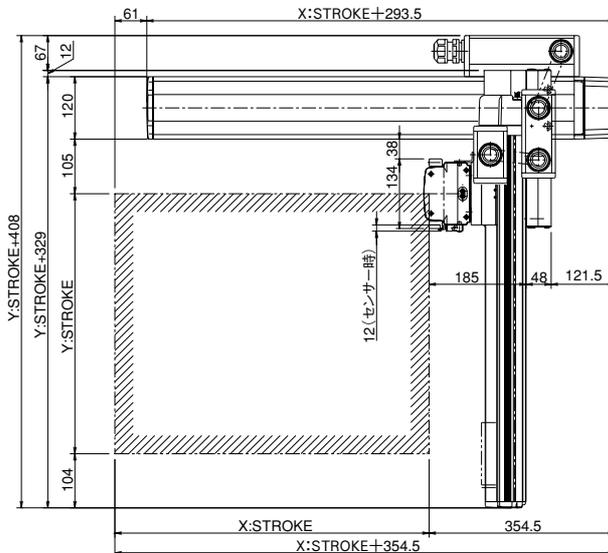
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



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更す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)

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSA3 [ICSPA3] -BD□HB1□

## 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

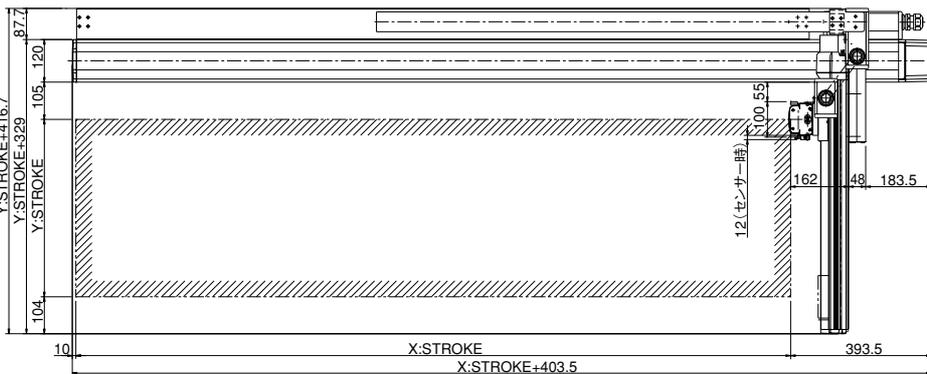
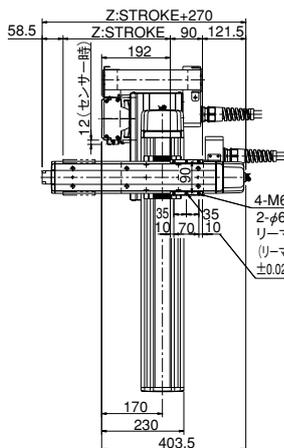
	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000									
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

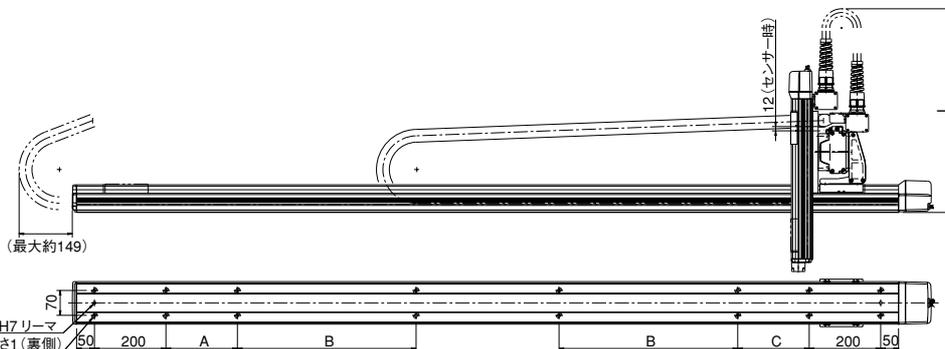
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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



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



X 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)

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

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSA3 [ICSPA3] -BD HB2

## 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

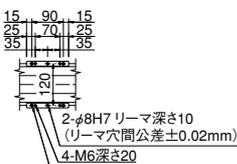
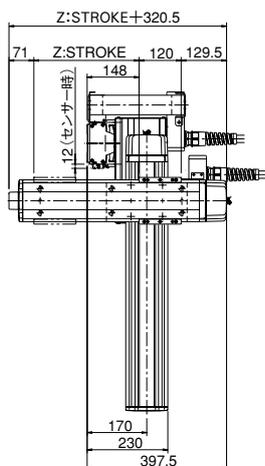
	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000									
Z軸	250	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

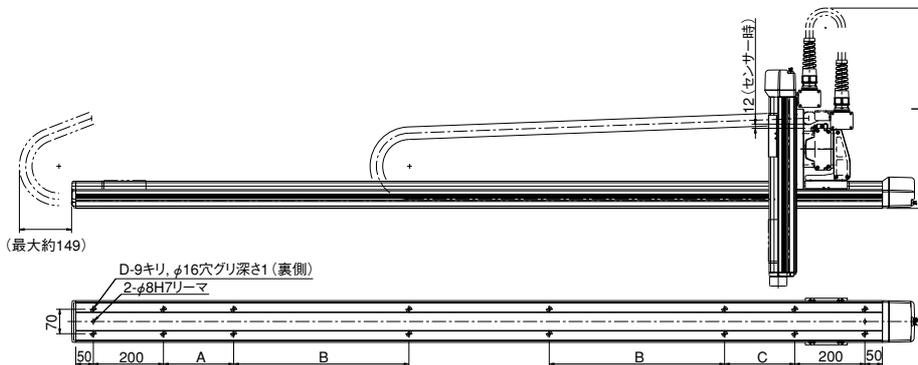
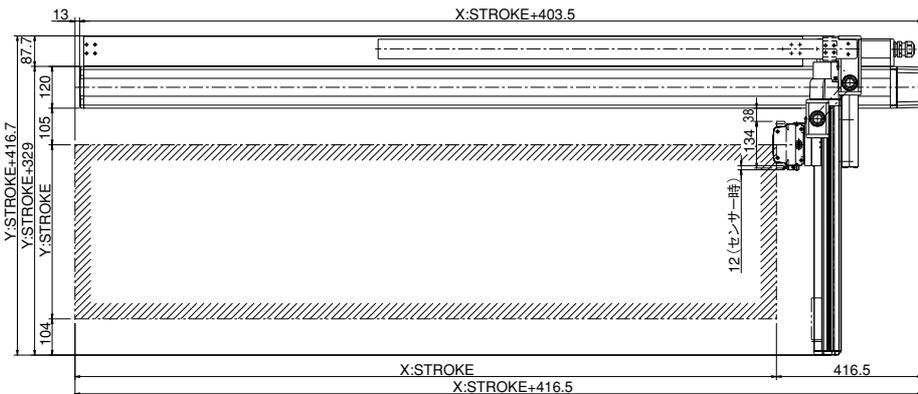
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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)

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

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

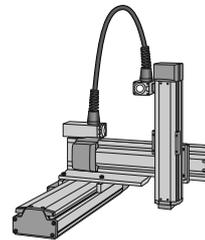
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSA3-BD HB3 直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## ICSPA3-BD HB3 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	Y軸ケーブル	Z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:アリアリット 出	80:800mm ↓ 200:2000mm (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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-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)	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 ↓ 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(※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。

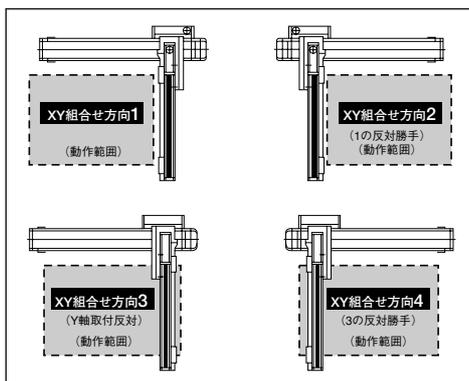
※3 BD HB3のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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
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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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/20mm (H)、10mm (M)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

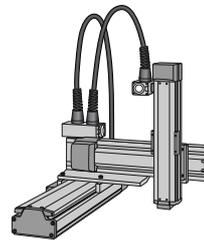
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

(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-BE□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-BE□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 □ - BE□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	制御コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様	下記型式内容表	A:アナログ	30:300mm	下記	20:200mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル
ICSPA3高精度仕様	参照	I:インクリメンタル	100:1000mm (100mm毎)	参照	70:700mm (100mm毎)	参照	T2:SCON	5L:5m	CT:ケーブルペア(標準)
							SSEL	□L:長さ指定	CTM:ケーブルペアMサイズ
							XSEL-P/Q		CTL:ケーブルペアLサイズ
									CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アプソ	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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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 CTXL : ケーブルペアXLサイズ

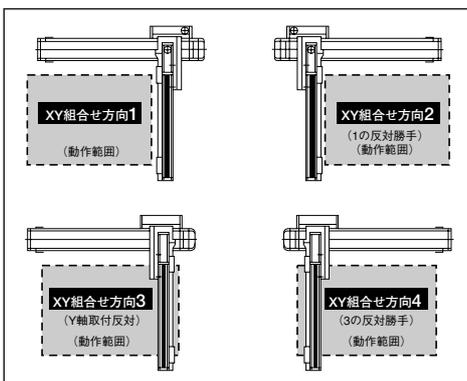
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
リニア

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

### 可搬質量 (kg) (注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					

### 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

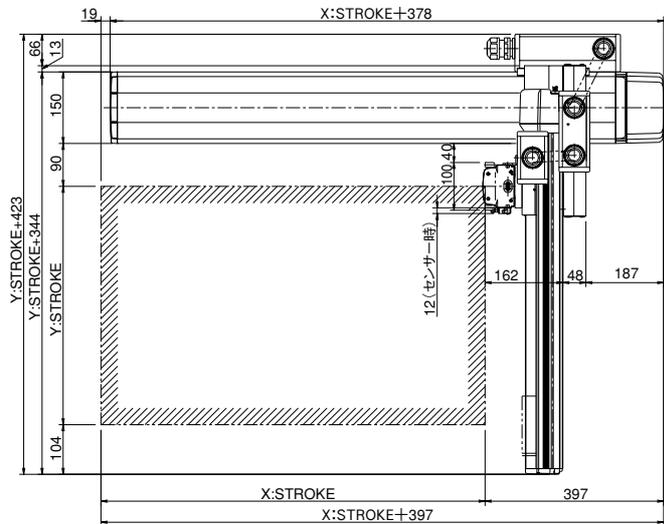
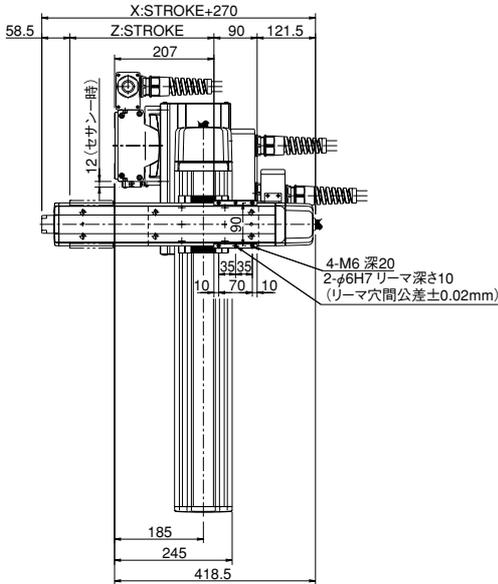
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	1000						830	690	-
Y軸	-	1000								-	-
Z軸	200		-	-	-	-	-	-	-	-	

### 寸法図

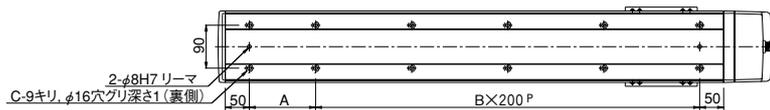
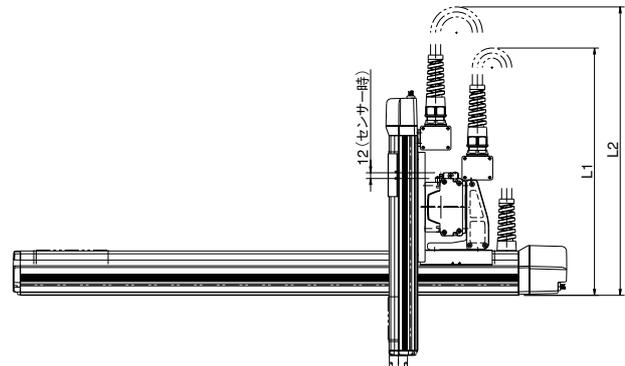
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



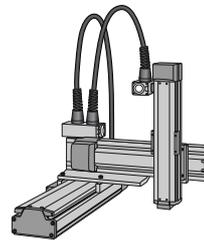
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

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

# ICSA3-BE□HB2□ 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□HB2□ 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 □ - BE□HB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	制御コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アブソリュート 出 30:300mm I:インクリメンタル 出 100:1000mm (100mm毎)	下記 20:200mm オプション表 70:700mm (100mm毎)	下記 20:200mm オプション表 50:500mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □: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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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

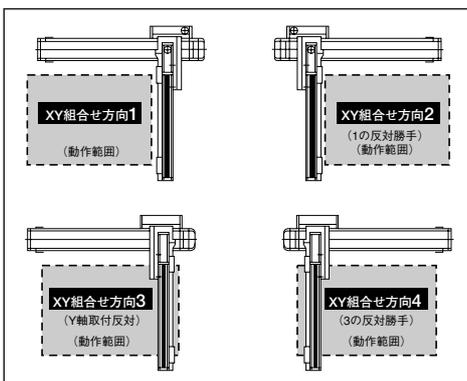
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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】-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。

### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 可搬質量 (kg) (注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

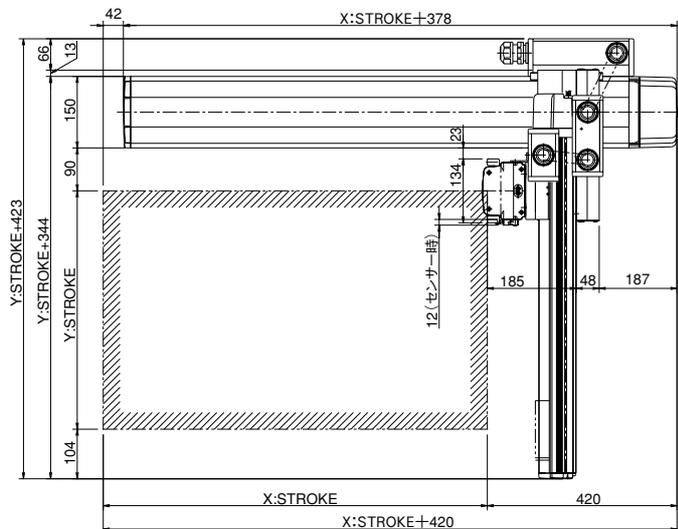
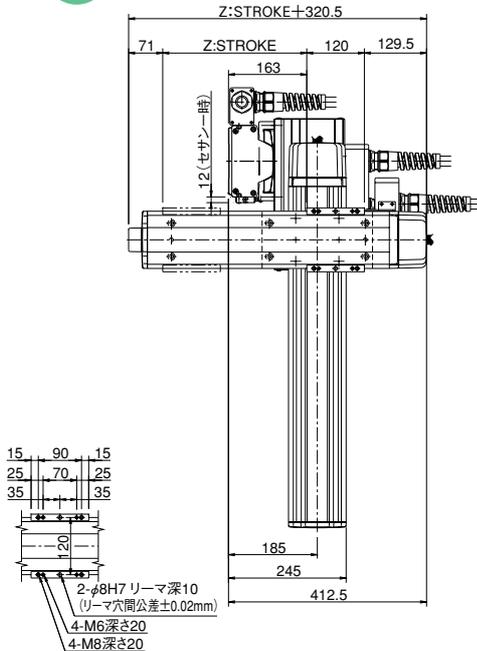
	ストローク											
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000		
X軸	-	-	1000						830	690		
Y軸	-	1000								-	-	-
Z軸	250		-	-	-	-	-	-	-	-		

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

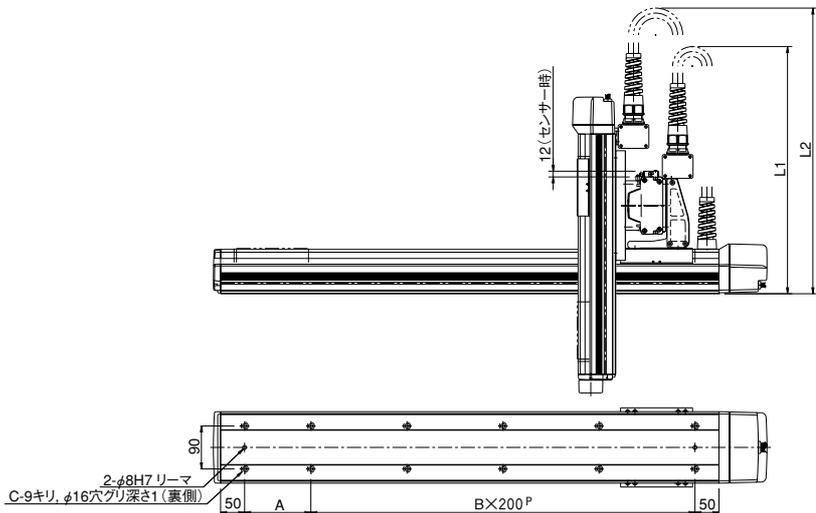
CAD図面がホームページより  
ダウンロード出来ます。

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。

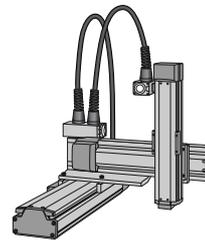


X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

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



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸ケーブル	Z軸ケーブル
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:アリアリット 出 30:300mm I:インクリメンタル 100:1000mm (100mm毎)	下記 20:200mm 参照	下記 20:200mm 参照	下記 10:100mm 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m	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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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

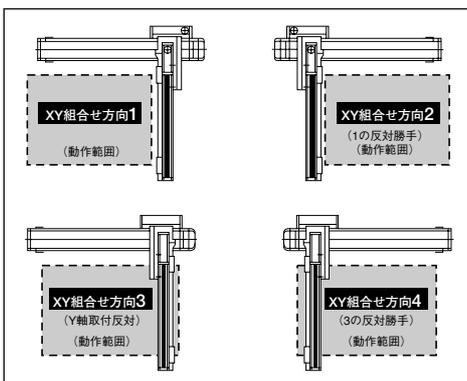
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

IA単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチュエータ  
対応  
クリーンルーム

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 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

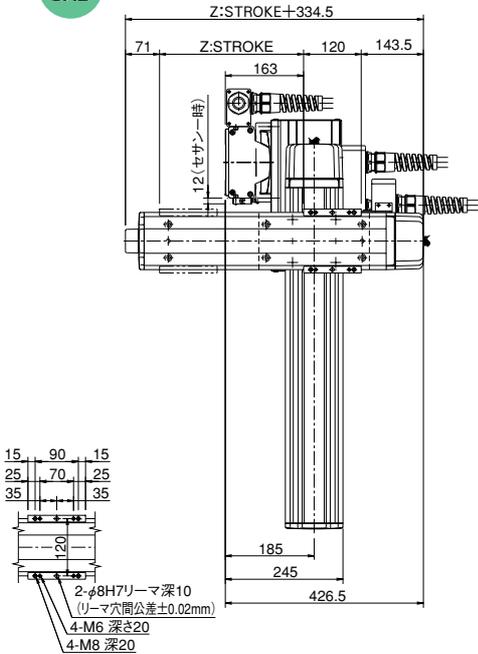
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	1000					830	690	-	-
Y軸	-	1000							-	-	-
Z軸	500			-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

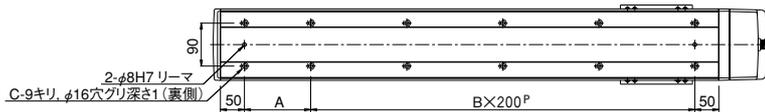
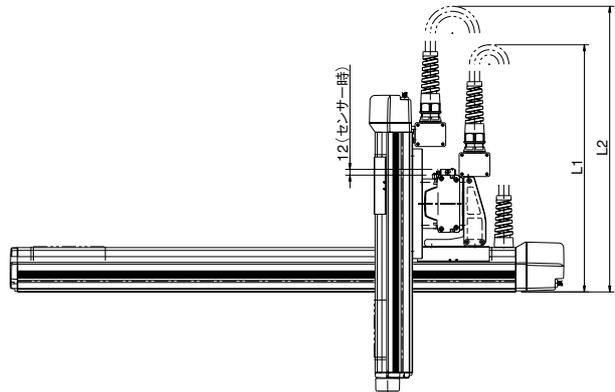
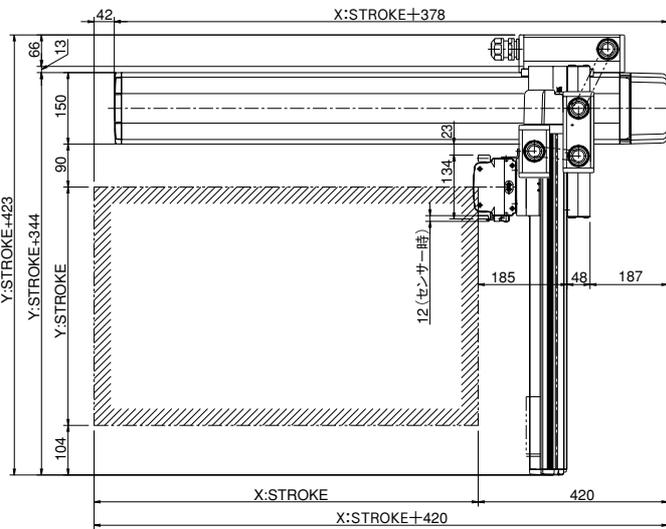
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



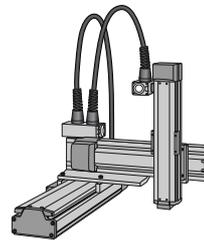
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

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

# ICSA3-BE MB2 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 MB2 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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート	30:300mm	下記	20:200mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル
ICSPA3高精度仕様	参照	出	100:1000mm	オプション表	70:700mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CT:ケーブルペア(標準)
		I:インクリメンタル	100:1000mm	参照	70:700mm	参照	SSEL	□L:長さ指定	CTM:ケーブルペアMサイズ
		出	(100mm毎)		(100mm毎)		XSEL-P/Q		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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※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
		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
	2	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
		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
		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
	2	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
		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。

※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

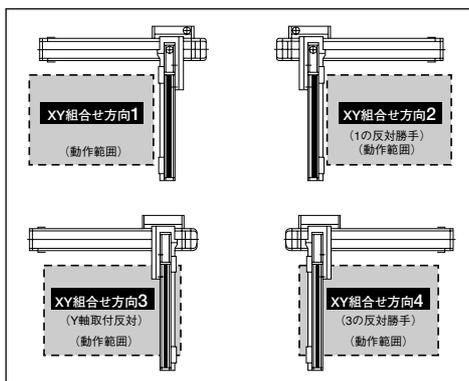
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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。

### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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

IA単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチュエータ  
対応  
クリーンルーム

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**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**

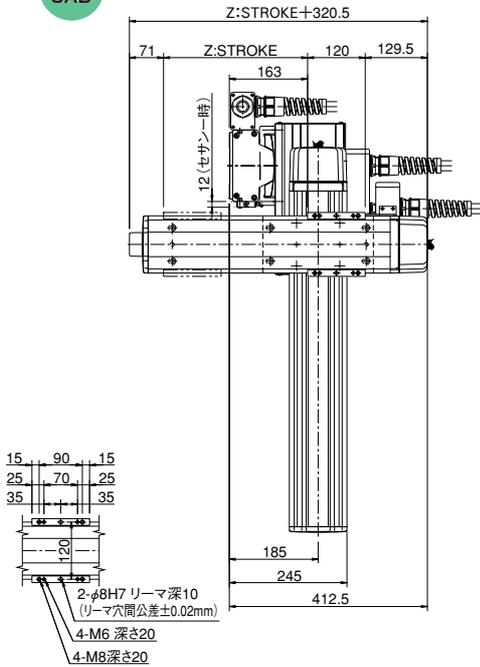
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	500				470	385	320		
Y軸	-	500				480	-	-	-		
Z軸	250		-	-	-	-	-	-			

**寸法図**

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

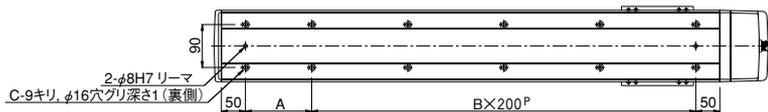
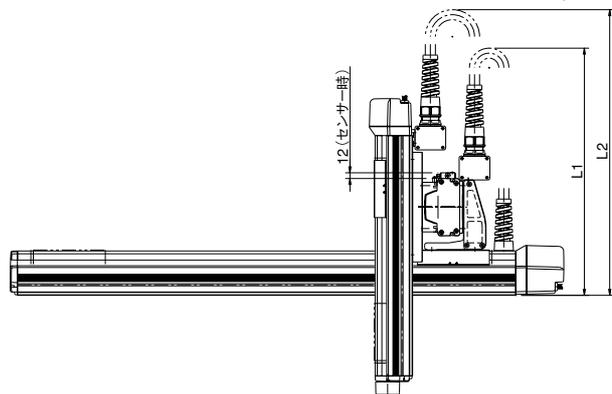
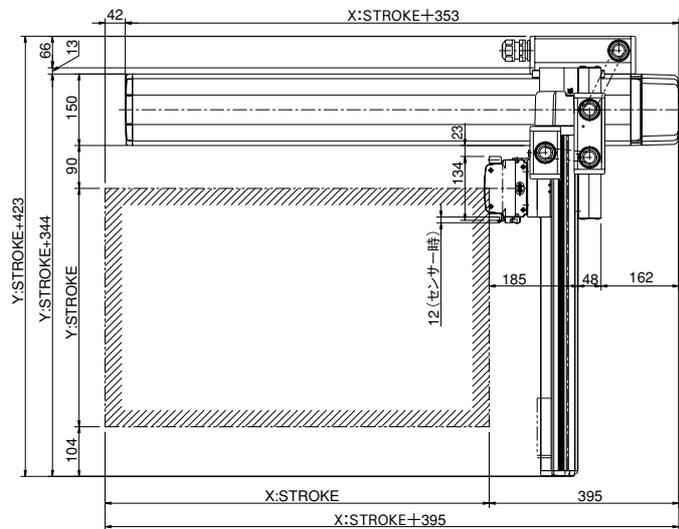
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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更する場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

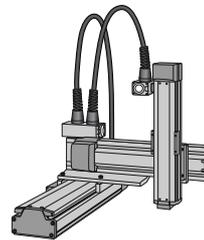


X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

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-Z3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-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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アリアリット 出 I:インクリメンタル 出	30:300mm 参照	20:200mm オプション表 参照	10:100mm オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m	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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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。

※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。

※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。

### 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

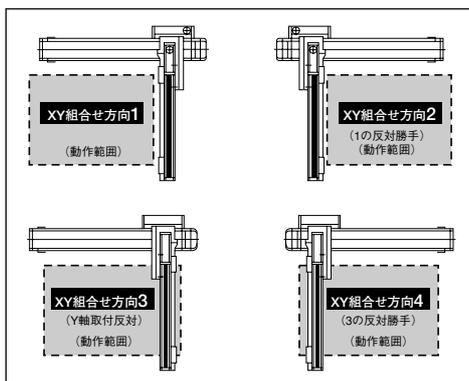
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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-□-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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

## 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

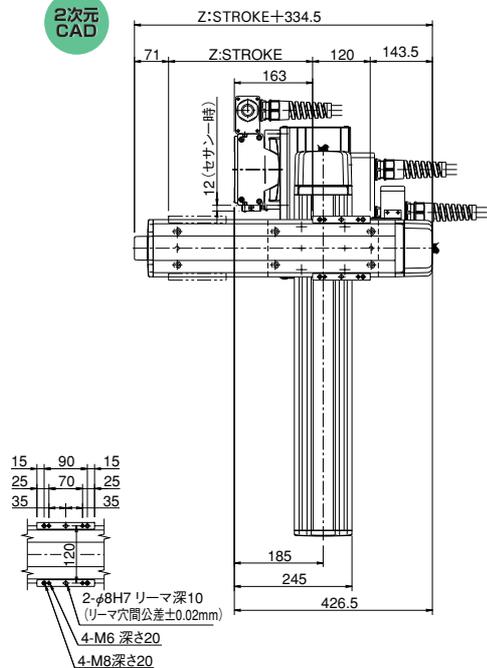
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	500				470	385	320		
Y軸	-	500				480	-	-	-		
Z軸	500		-	-	-	-	-	-			

## 寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

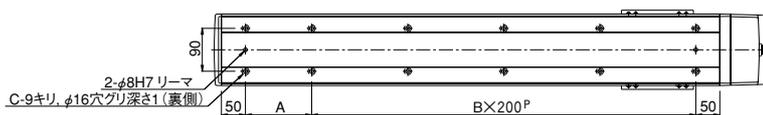
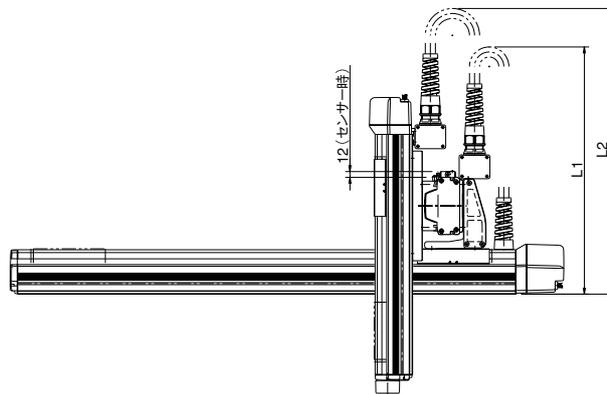
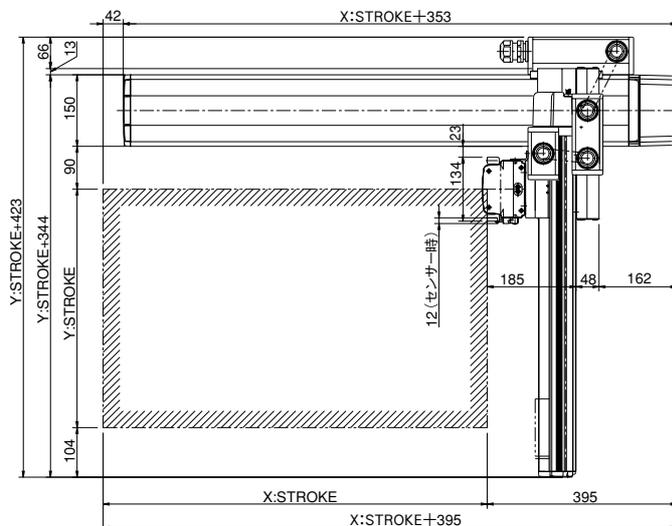
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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)

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

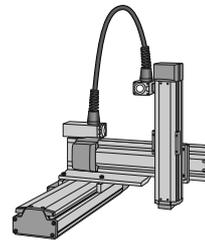




# ICSA3-BF□HB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

## 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□HB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	制御コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アナログ	100:1000mm	20:200mm	10:100mm	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル	CT:ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	250:2500mm (100mm毎)	70:700mm (100mm毎)	50:500mm (100mm毎)	T2:SCON	5L:5m	CTM:ケーブルベアMサイズ	CTL:ケーブルベアLサイズ
						SSEL	□L:長さ指定	CTLX:ケーブルベアXLサイズ	
						XSEL-P/Q			

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

#### 型式内容

※【 】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】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2M-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2L-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2H-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2M-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2L-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2H-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2M-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2L-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2H-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2M-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2L-A-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2H-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2M-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2L-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2H-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2M-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2L-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2H-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2M-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2L-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2H-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2M-I-【1】-【2】-【3】B-【4】-【5】-【6】
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2L-I-【1】-【2】-【3】B-【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)	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。

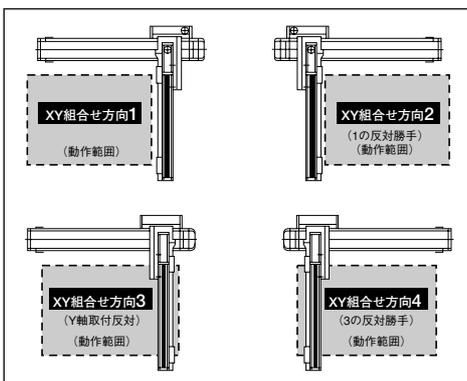
※3 BF□HB2□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

#### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

#### 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] -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(アプソ)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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

#### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1スパスラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注3)**

**BF□HB2H**

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

**BF□HB2M**

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

**BF□HB2L**

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

軸	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**

軸	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**

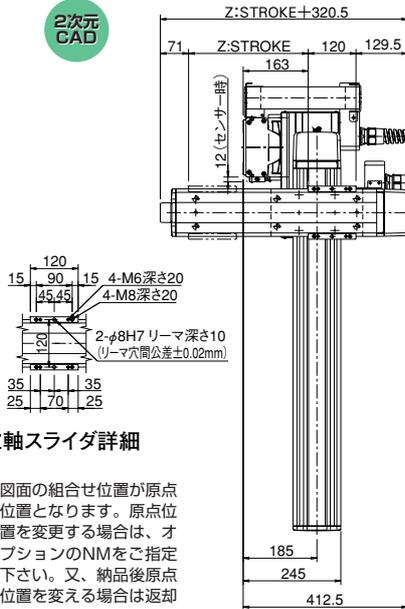
軸	ストローク															
	100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	250		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**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

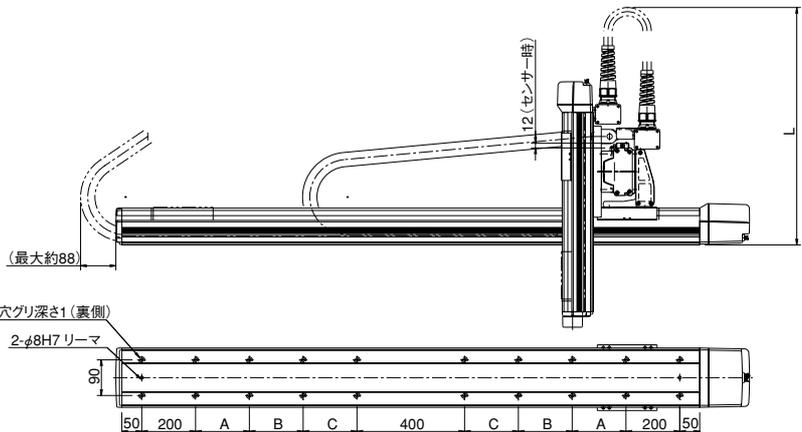
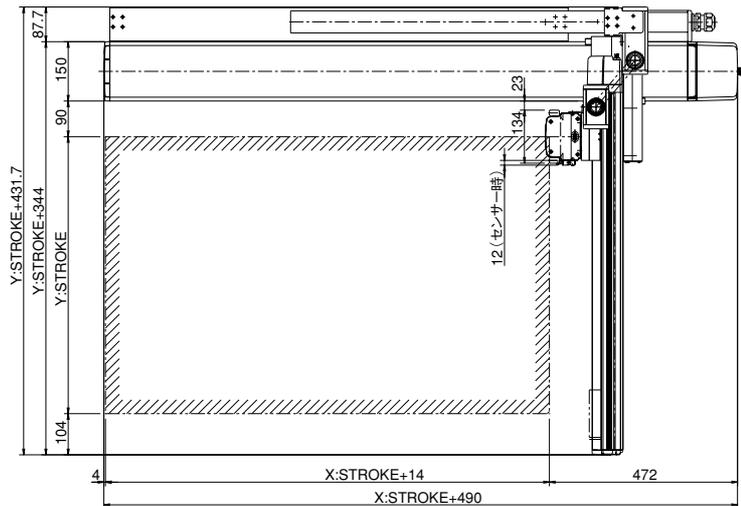


**Z軸スライダ詳細**

※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。

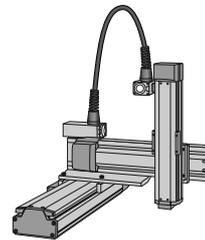
X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

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



# ICSA3-BF□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-BF□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



■型式項目 □ - BF□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル		
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アリアリット	100:1000mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC : 自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	250:2500mm	参照	70:700mm	参照	50:500mm	参照	T2:SCON	5L:5m	CT : ケーブルベア (標準)
			(100mm毎)		(100mm毎)		(100mm毎)		SSEL	□L:長さ指定	CTM: ケーブルベアMサイズ
									XSEL-P/Q		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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-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 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。

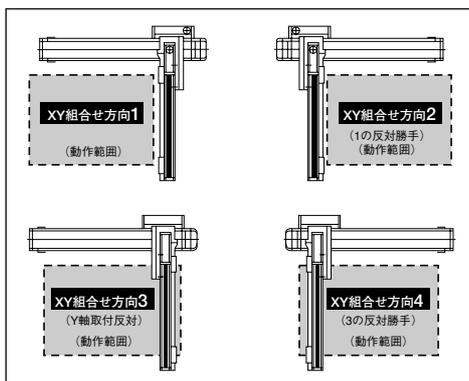
※3 BF□HB3□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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] -BF□HB3□

IA単軸  
ロボット  
リアアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2

ICSPA2

ICSA3

ICSPA3

ICSA4

ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

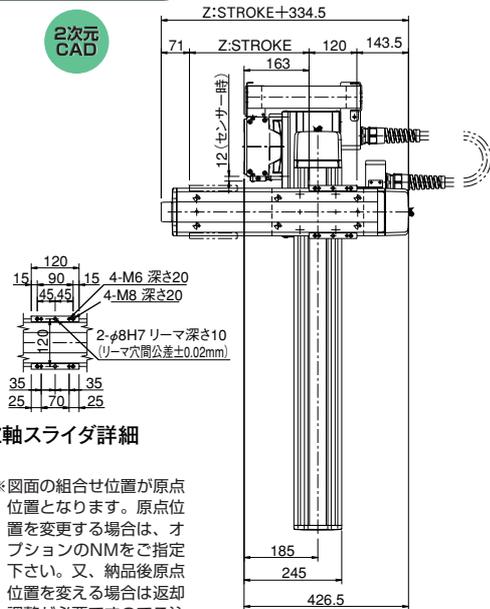
	ストローク															
	100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**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

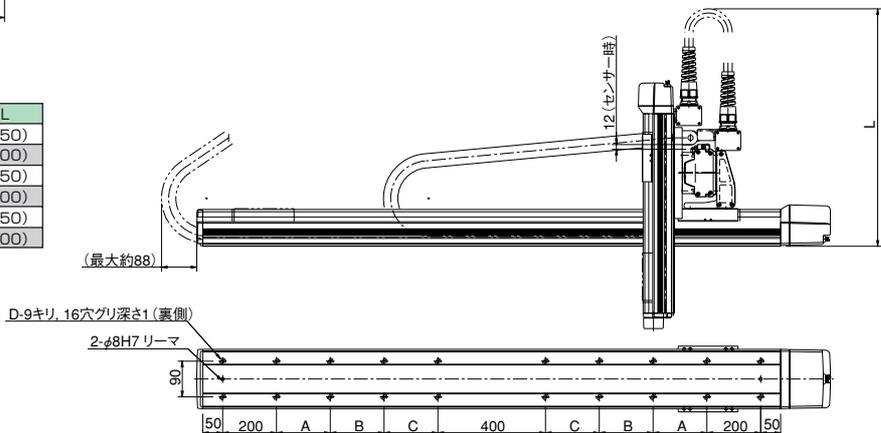
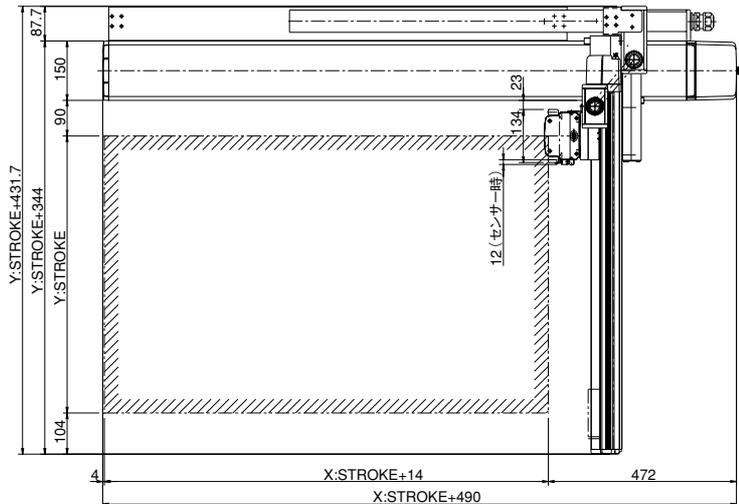


**Z軸スライダ詳細**

※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更す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

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





# ICSPA3-B1N□HB3□

## 可搬質量 (kg)

### ■B1N□HB3H

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

### ■B1N□HB3M

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

## ストローク別最高速度 (mm/s)

### ■B1N□HB3H

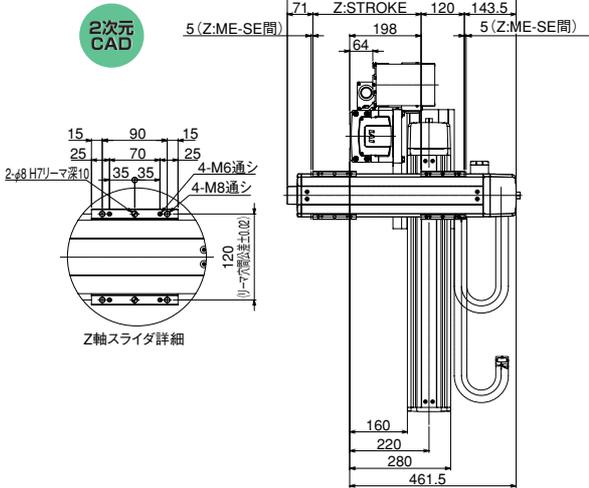
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800~2200	
X軸	-	-	-	-	2400				-
Y軸	-	1200					-	-	-
Z軸	1200			-	-	-	-	-	

### ■B1N□HB3M

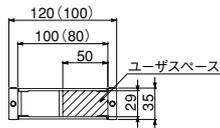
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800~2200	
X軸	-	-	-	-	2400				-
Y軸	-	1200					-	-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

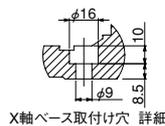
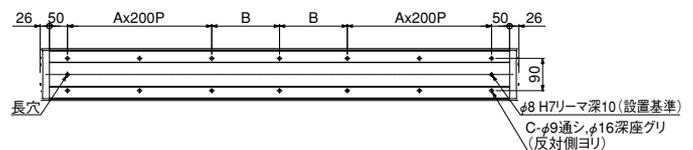
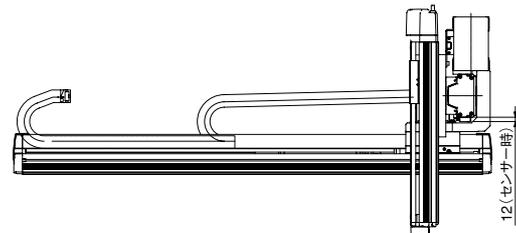
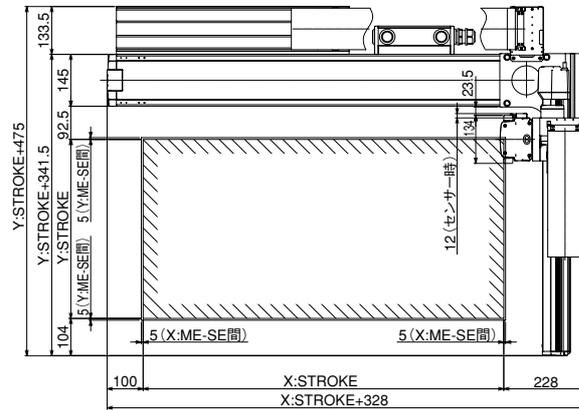


Z軸スライダ詳細

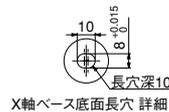


ケーブルベア断面図  
※ ( ) 寸法はYZ間のケーブルベア

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

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

防滴対応

直交  
ロボット

テールトップ型  
ロボット

IAスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSPA3-B1N MB3

## 可搬質量 (kg)

### ■B1N MB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0				8.9	
	~200	9.0				7.9	
	~300	9.0				6.9	
	~400	9.0				5.9	
	~500	9.0			8.5	4.8	

### ■B1N MB3M

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

## ストローク別最高速度 (mm/s)

### ■B1N MB3H

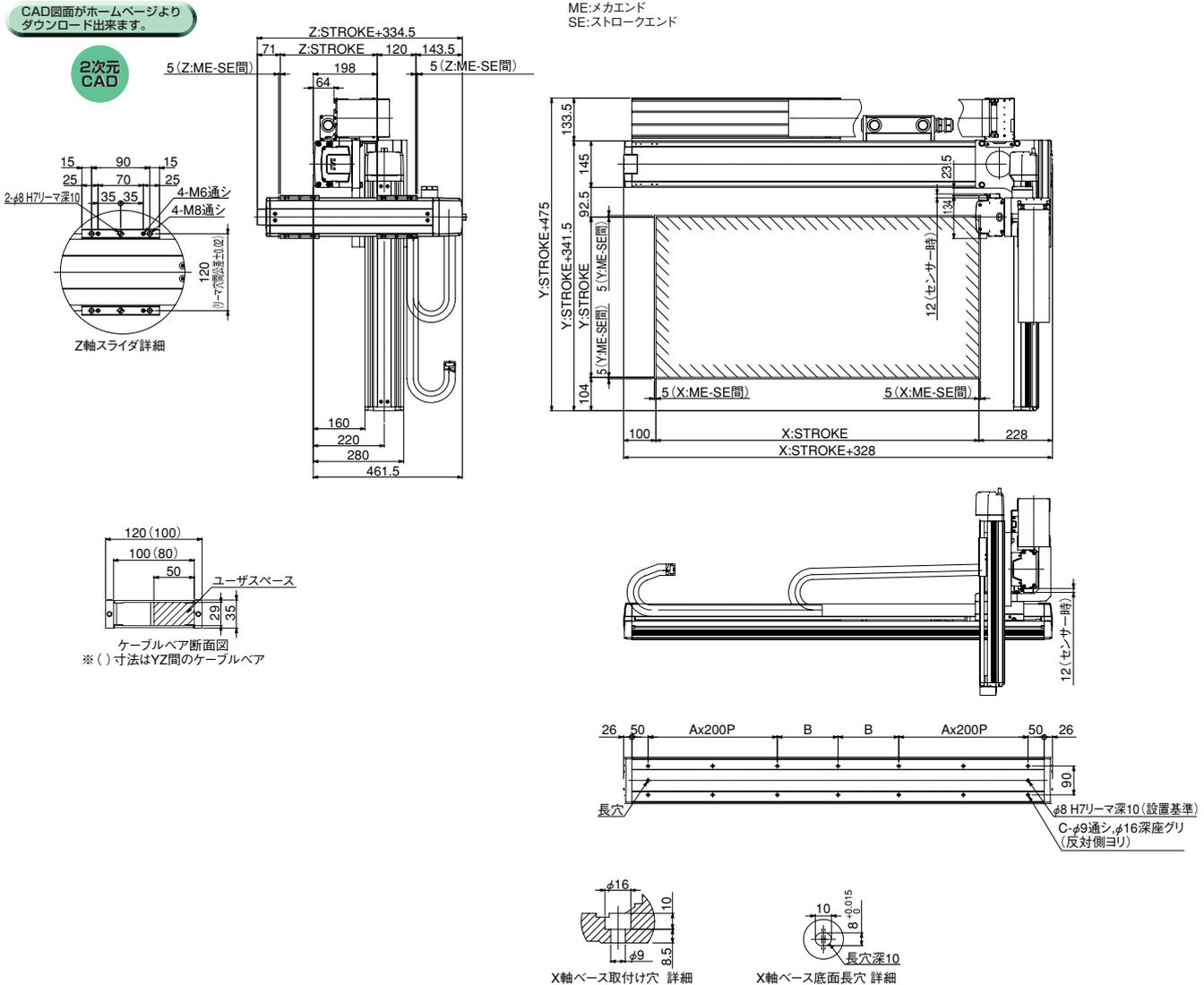
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800~2200	
X軸	-	-	-	-	1300				-
Y軸	-	1200					-	-	-
Z軸	1200			-	-	-	-	-	

### ■B1N MB3M

	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800~2200	
X軸	-	-	-	-	1300				-
Y軸	-	1200					-	-	-
Z軸	600			-	-	-	-	-	

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

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

IK2  
IK3  
ICSA2  
ICSPA2  
ICSA3  
ICSPA3  
ICSA4  
ICSPA4  
ICSPA6



# ICSPA3-B2N□HB3□

## 可搬質量 (kg)

### ■B2N□HB3H

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

### ■B2N□HB3M

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

## ストローク別最高速度 (mm/s)

### ■B2N□HB3H

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	2400
Y軸	-	1200						-
Z軸	1200			-	-	-	-	-

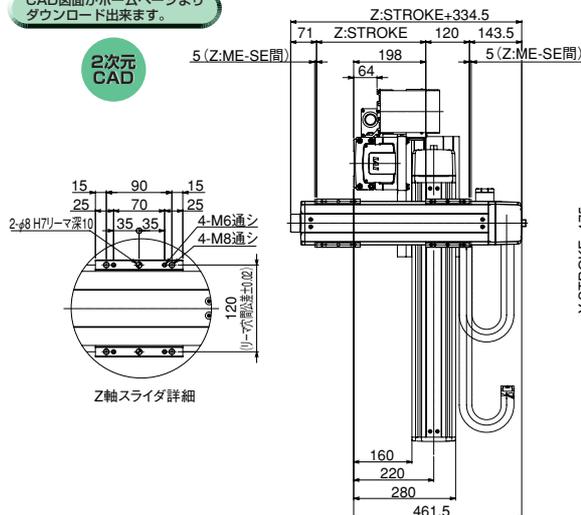
### ■B2N□HB3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	2400
Y軸	-	1200						-
Z軸	600			-	-	-	-	-

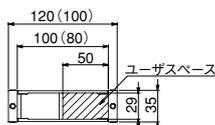
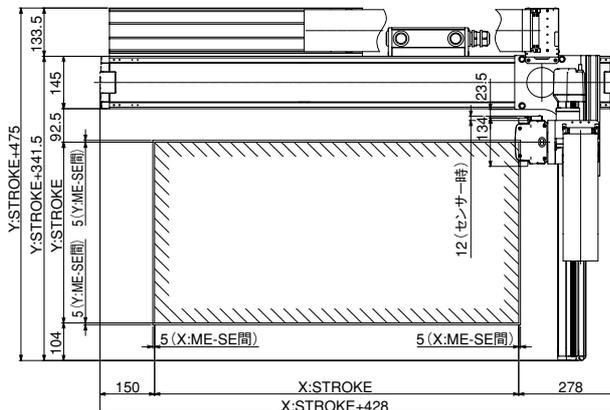
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

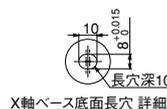
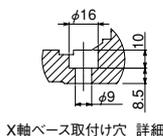
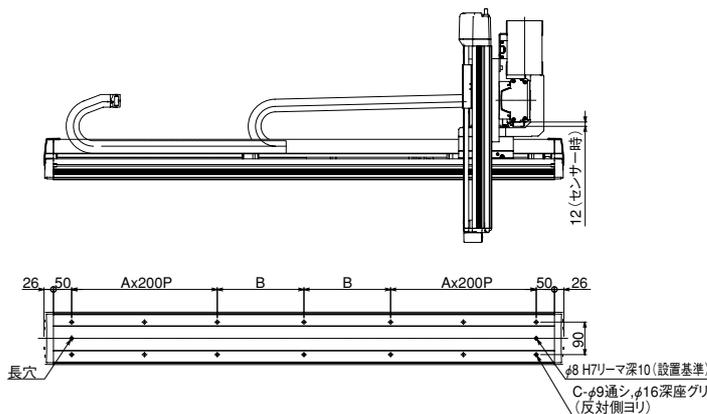
2次元 CAD



ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



ケーブルヘッド断面図  
※ ( ) 寸法はYZ間のケーブルヘッド



Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

1-A単軸  
ロボット

リアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト型

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSPA3-B2N□MB3□

## 可搬質量 (kg)

### ■B2N□MB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0				8.9	
	~200	9.0				7.9	
	~300	9.0				6.9	
	~400	9.0				5.9	
	~500	9.0			8.5	4.8	

### ■B2N□MB3M

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

## ストローク別最高速度 (mm/s)

### ■B2N□MB3H

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	1300
Y軸	1200							-
Z軸	1200			-	-	-	-	

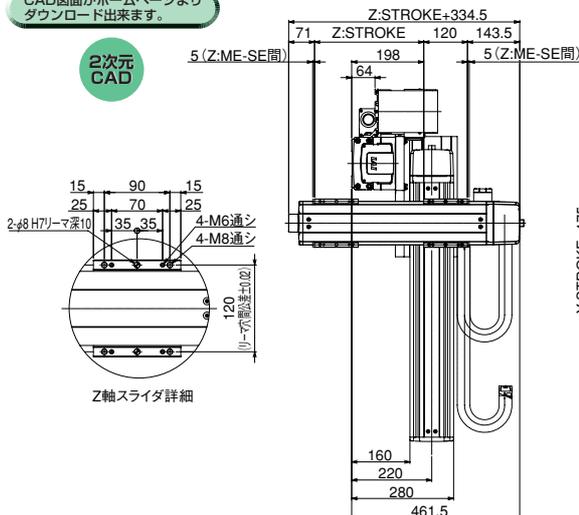
### ■B2N□MB3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	1300
Y軸	1200							-
Z軸	600			-	-	-	-	

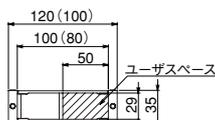
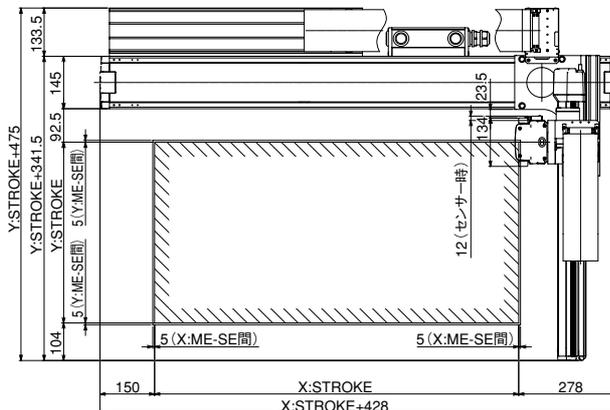
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

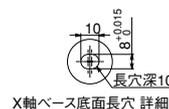
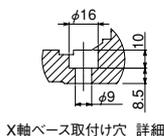
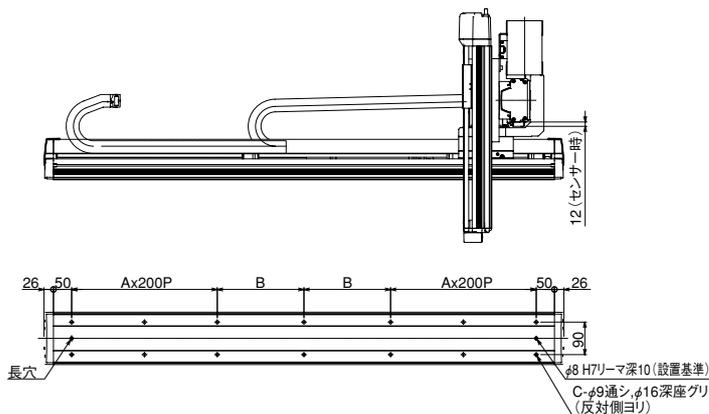
2次元 CAD



ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



ケーブルヘッド断面図  
※ ( ) 寸法はYZ間のケーブルヘッド



Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

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

防滴対応

直交  
ロボット

テールトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6







# 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				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

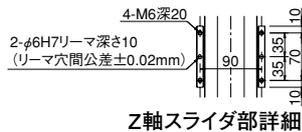
## G1JHB1L

	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				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

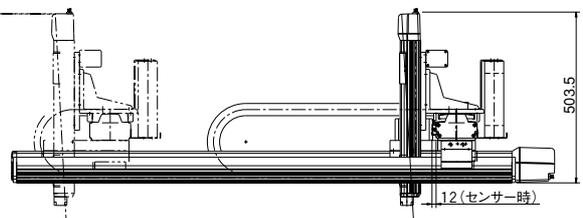
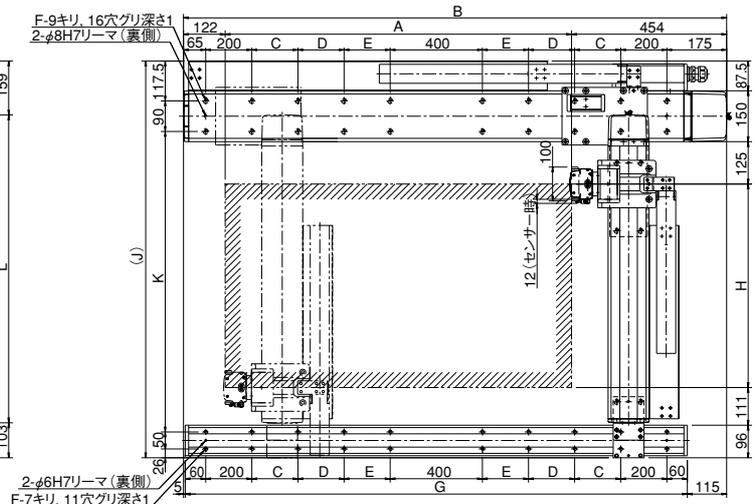
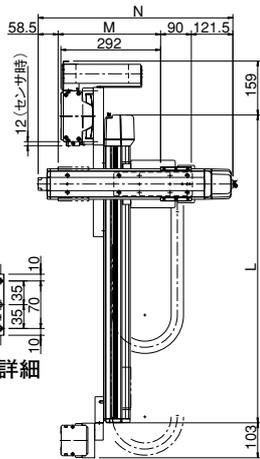
### 寸法図

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更す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

Y軸ストローク	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	20	20	2570
2200	2214	2790	875	0	20	20	2670
2300	2314	2890	925	0	20	20	2770
2400	2414	2990	975	0	20	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	20	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	370
200	200	470
300	570	300
400	400	670
500	500	770
600	600	870



# ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1x1x1型  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

1x1x1型  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

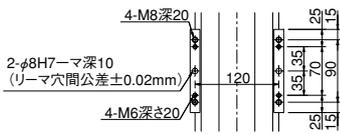
	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	250				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

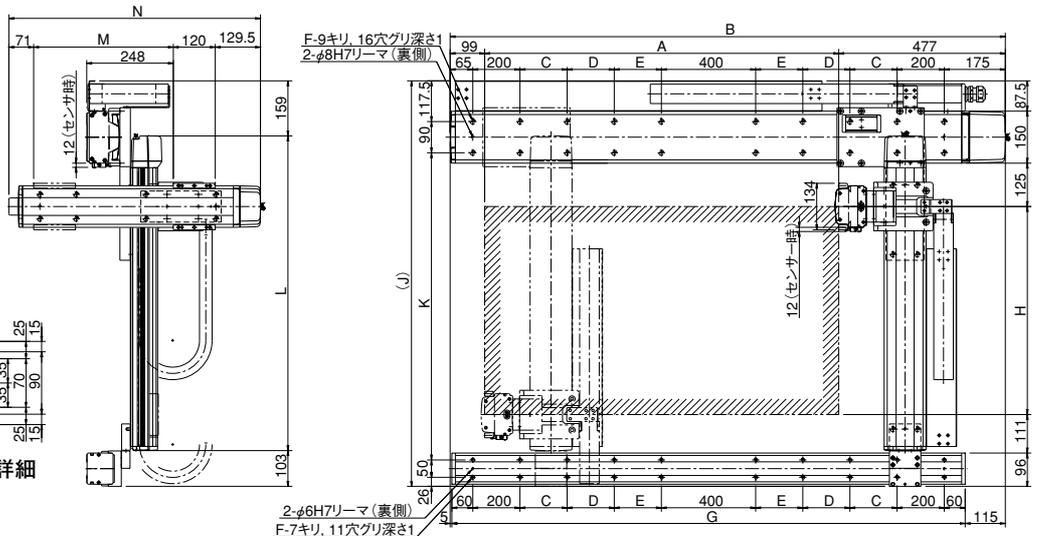
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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**

Y軸ストローク	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	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
100	100	420.5
200	200	520.5
300	570	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5







# 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

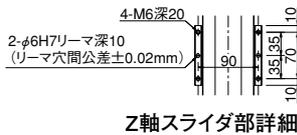
	ストローク														
	100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### 寸法図

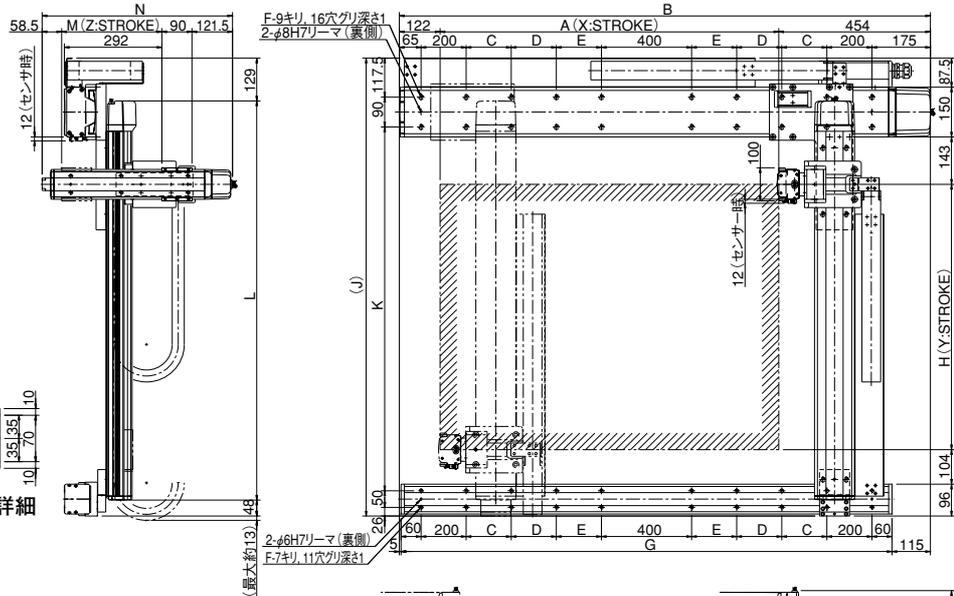
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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

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	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
100	100	370
200	200	470
300	570	570
400	400	670
500	500	770
600	600	870



# 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

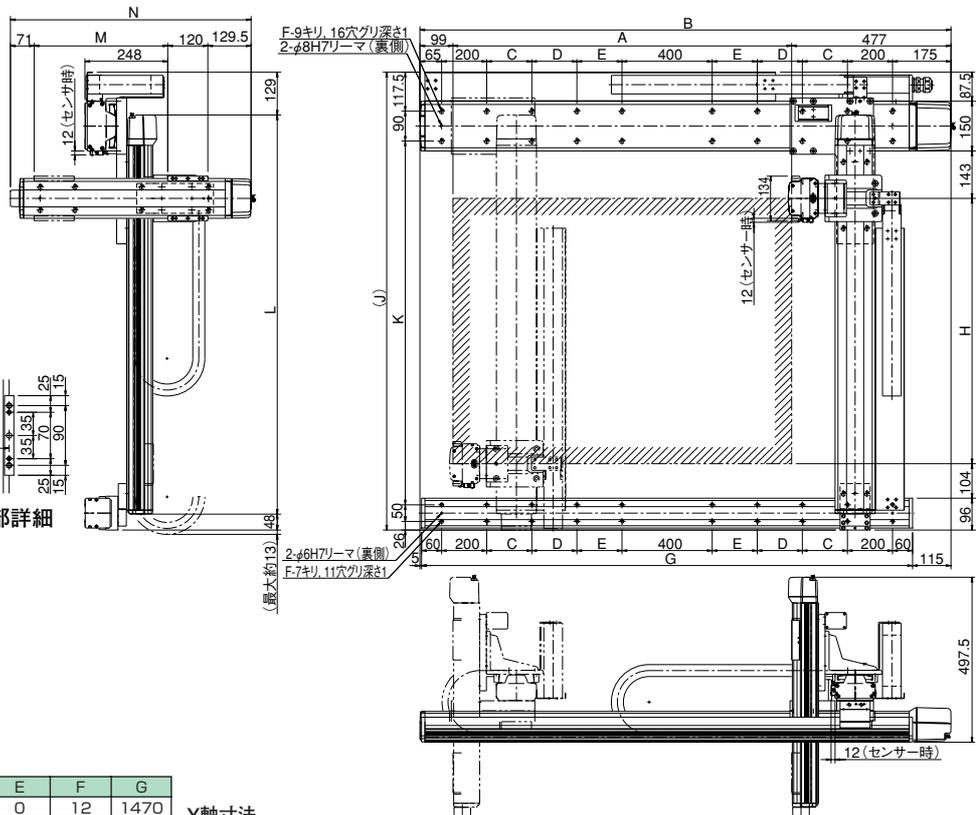
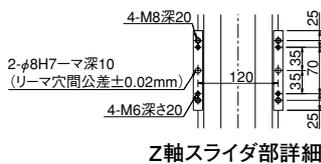
	ストローク														
	100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	250	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 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更す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

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	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
100	100	420.5
200	200	520.5
300	570	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5



# ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

リニアローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

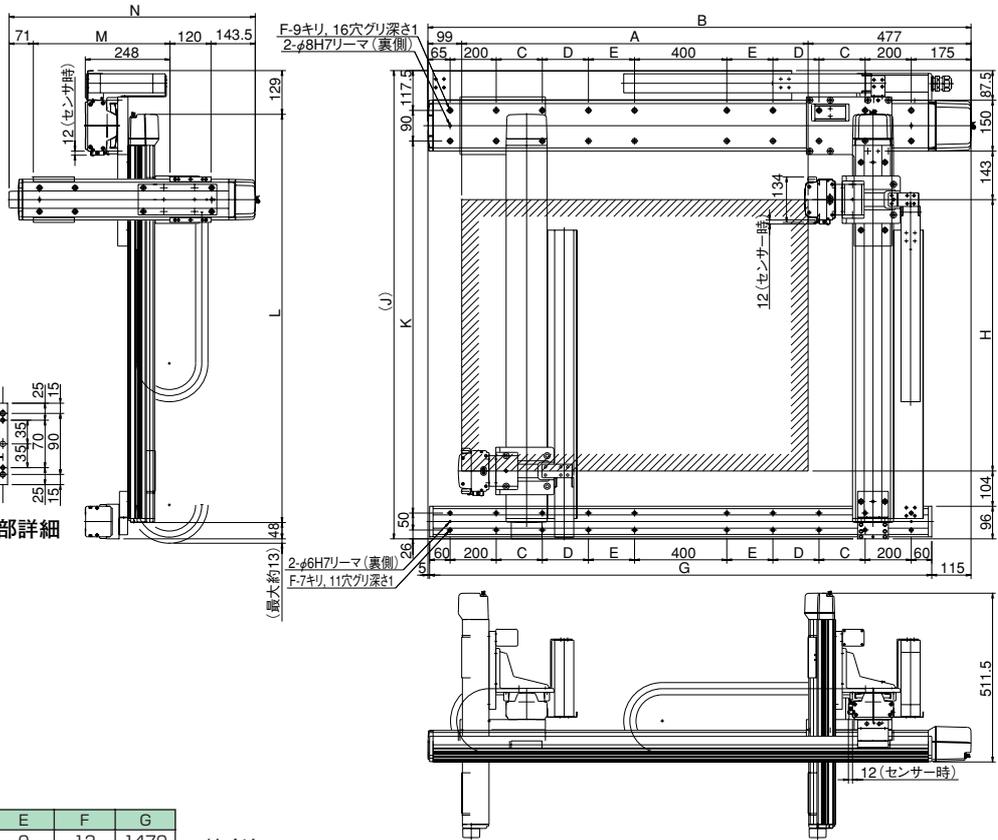
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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下さい。



Z軸スライダ部詳細



**X軸寸法**

Y軸ストローク	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	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
100	100	434.5
200	200	534.5
300	570	634.5
400	400	734.5
500	500	834.5
600	600	934.5

# ICSA3-BA□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-BA□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 □ - BA□MS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アクリリット	10:100mm 下記	10:100mm 下記	10:100mm 下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル	
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	60:600mm (100mm毎) 参照	40:400mm (100mm毎) 参照	30:300mm (100mm毎) 参照	T2:SCON	5L:5m		
									□:長さ指定
									XSEL-P/Q

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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] -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。

※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)	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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

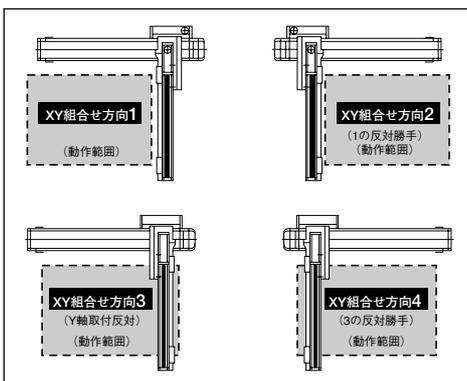
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。

### XY組合せ方向



### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM□-60-8 (ストローク)	→P15
Y軸	ISA [ISPA] -SYM□-60-8 (ストローク)	→P16
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] -BA□MS1□

## 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

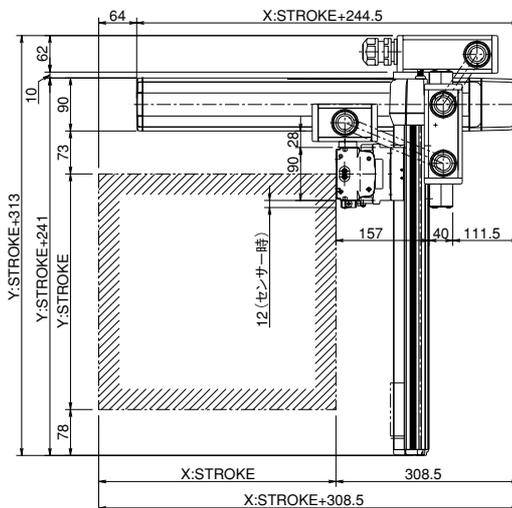
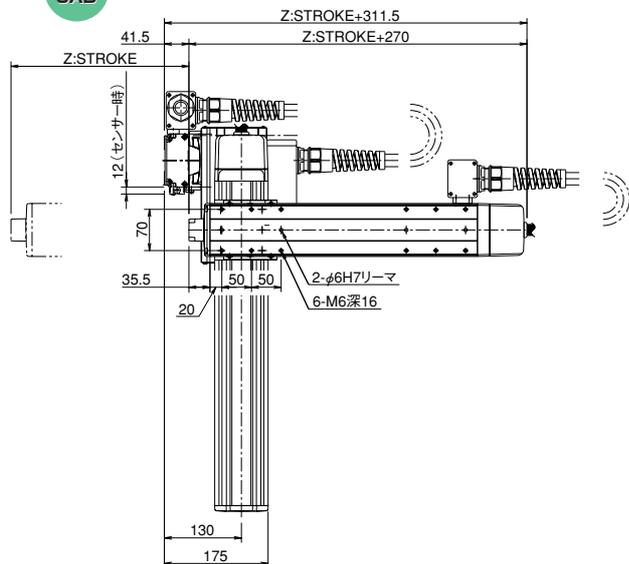
	ストローク					
	100	200	300	400	500	600
X軸	400					
Y軸	400		-	-		
Z軸	200		-	-	-	

## 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

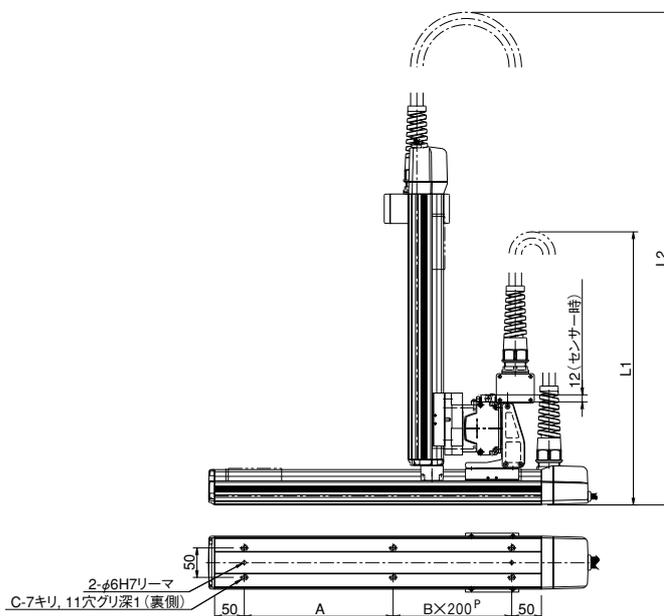


※図面の組合せ位置が原点位置となります。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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

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



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

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

# 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	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アブリュート 出	20:200mm 出	10:100mm 出	10:100mm 出	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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

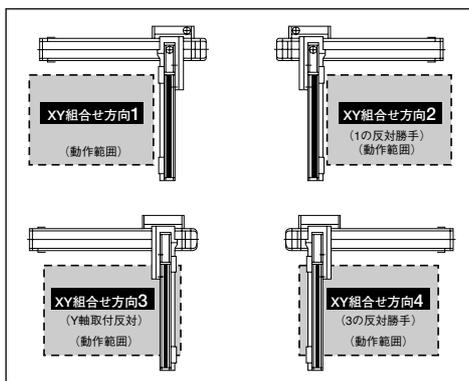
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。

### XY組合せ方向



### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA]-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16
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] -BB□HS1□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 可搬質量 (kg) (注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

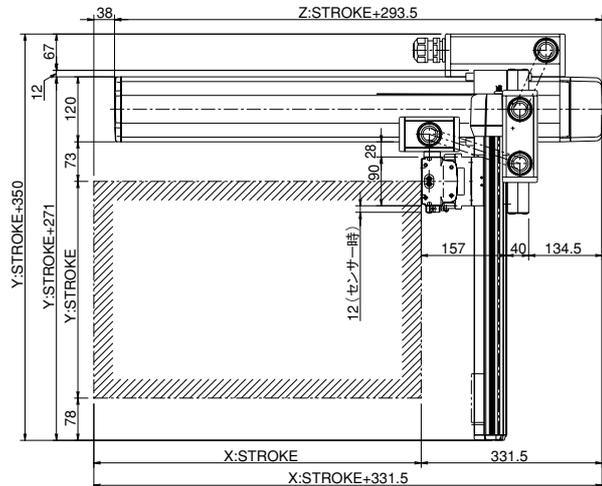
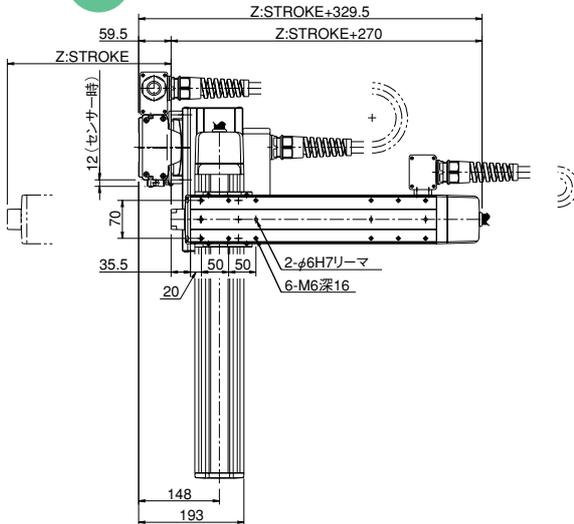
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	1000							795	
Y軸	800		-	-	-	-	-	-	
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

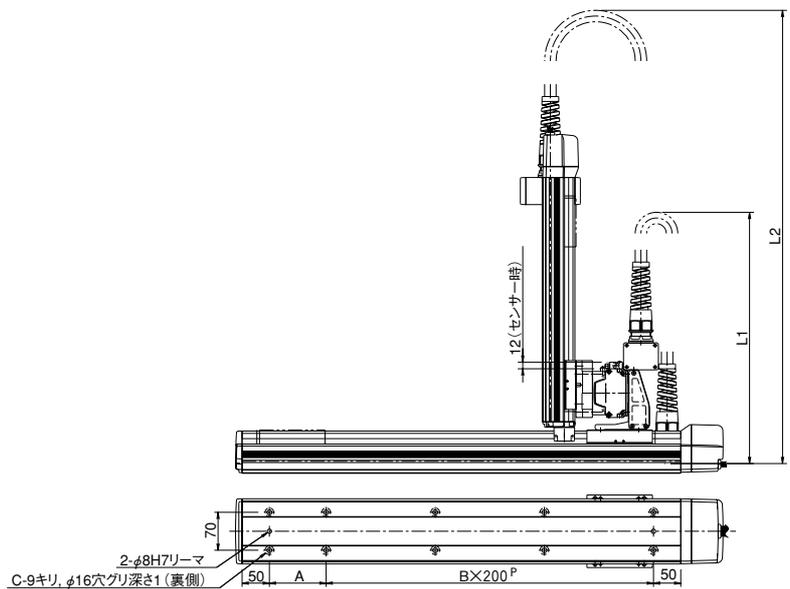
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準  
で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降  
した位置を原点にしたい場合は、原点逆  
(NM) の指定をはずして下さい。又、納  
品後原点位置を変える場合は返却調整が  
必要ですのでご注意下さい。



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

## L2寸法

Z STROKE	Y STROKE			
	100	200	300	400
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	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アリアリット	20:200mm 下記	10:100mm 下記	10:100mm 下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル	
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	出	出	オプション表	オプション表	T2:SCON	5L:5m		
		I:インクリメンタル	80:800mm 参照	40:400mm 参照	30:300mm 参照	SSEL	L:長さ指定		
		出	(100mm毎)	(100mm毎)	(100mm毎)	XSEL-P/Q			

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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]-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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

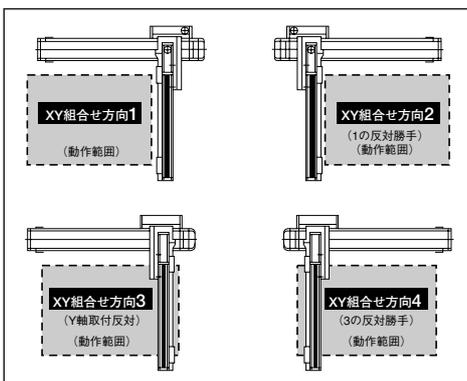
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。

### XY組合せ方向



### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA]-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
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] -BB□MS1□

## 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

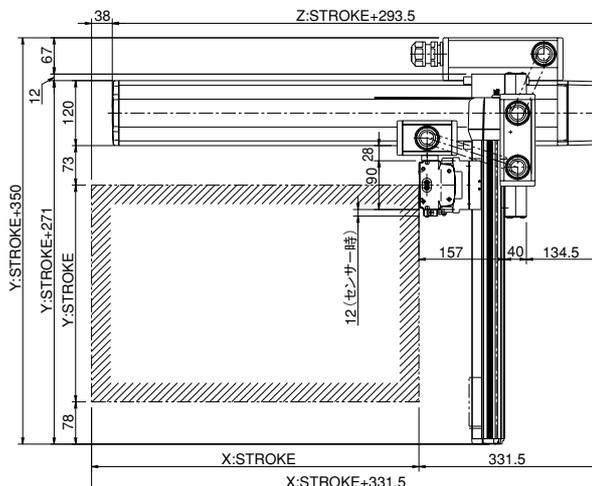
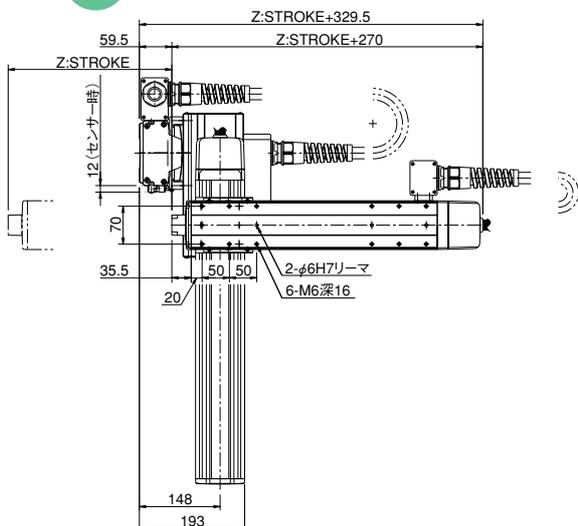
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	500			480		380		
Y軸	400		-					
Z軸	200	-						

## 寸法図

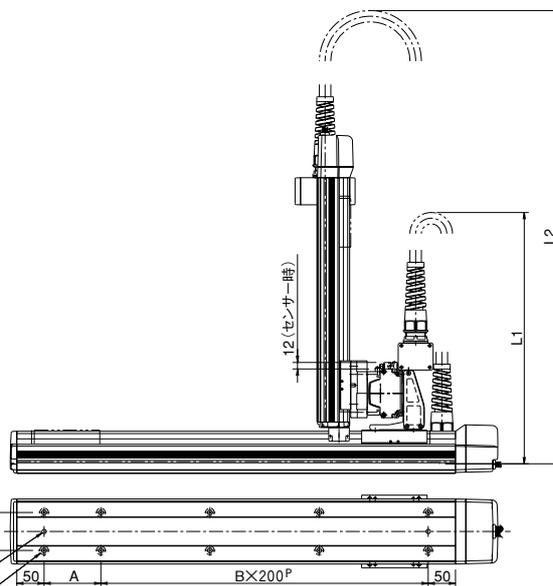
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



## 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)

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- デュアルトップ型ロボット
- 1xスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料

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

# 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 □ - BC□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アブソリュート 出せ I:インクリメンタル 出せ	20:200mm 参照 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照 10:100mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □:長さ指定	SC自立ケーブル	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※[ ]内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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

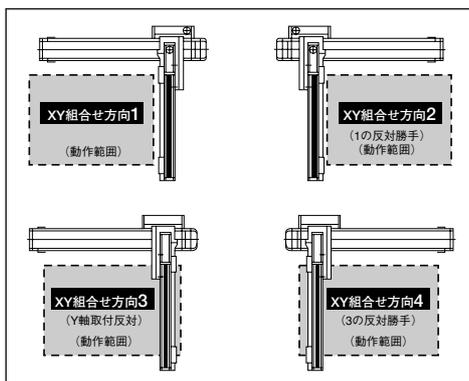
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
 (注3) 定格加速度は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□

**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**

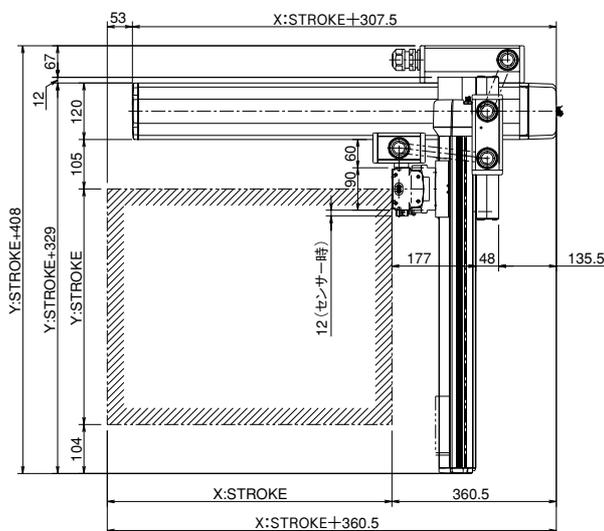
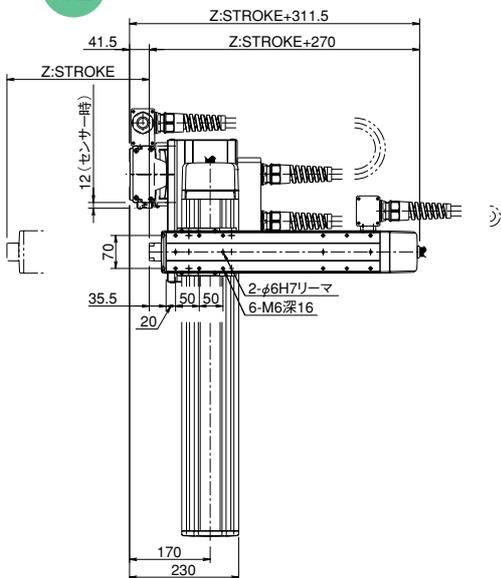
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	1000						795	
Y軸	1000				-	-	-	-	-
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	

**寸法図**

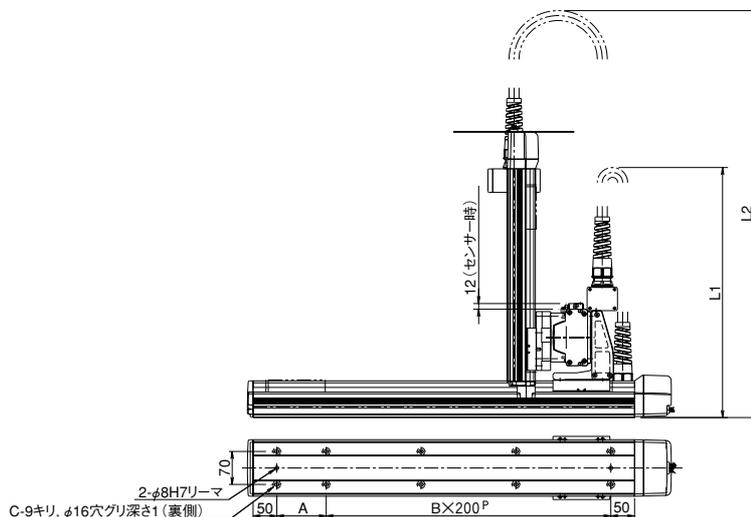
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。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

**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)

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSA3-BC□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-BC□HS3M 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	制御コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様	下記型式内容表	A:アブソリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル
ICSPA3高精度仕様	参照	出	オプション表	オプション表	オプション表	T2:SCON	5L:5m		
		I:インクリメンタル	80:800mm	参照	50:500mm	参照	SSEL	□L:長さ指定	
		出	(100mm毎)		30:300mm	参照	XSEL-P/Q		

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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

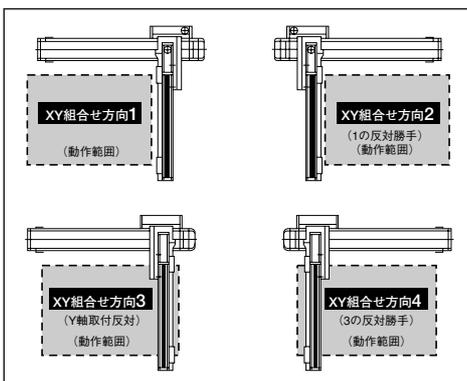
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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らべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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

## 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

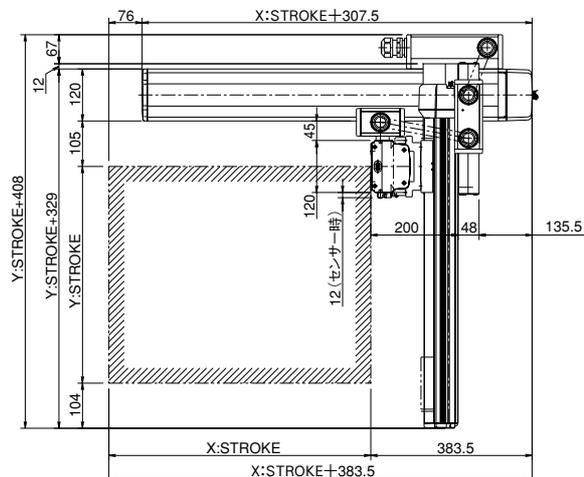
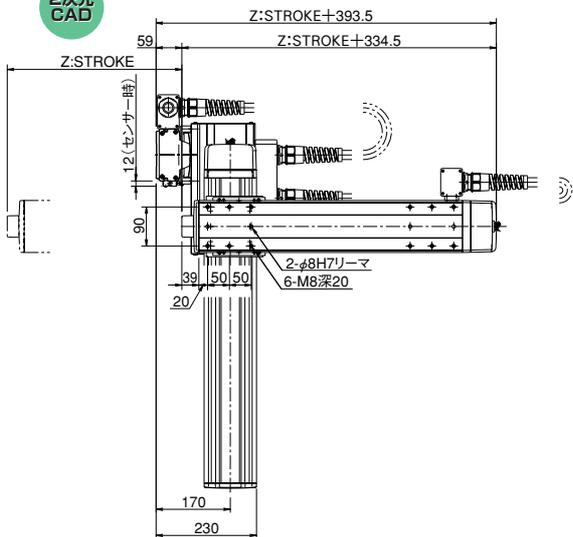
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	1000						795	
Y軸	1000					-	-	-	-
Z軸	500	-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

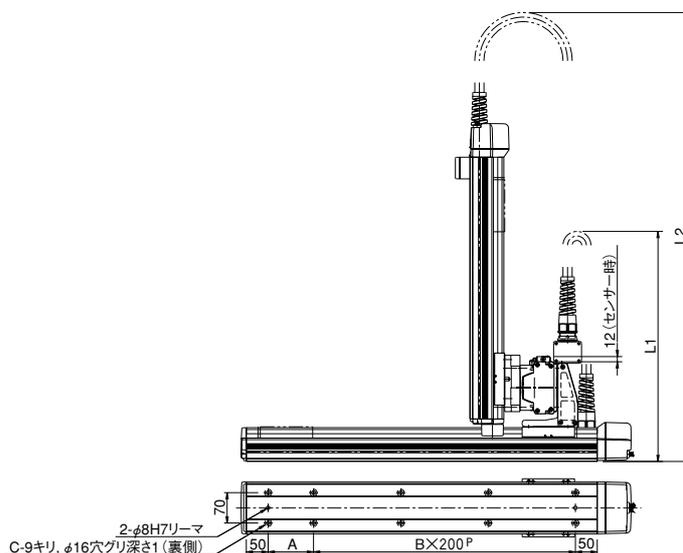
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元  
CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



## 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)

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSA3-BC□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-BC□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 □ - BC□MS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	80:800mm	オプション表	50:500mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	
			(100mm毎)		30:300mm		SSEL		
					(100mm毎)		XSEL-P/Q		

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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

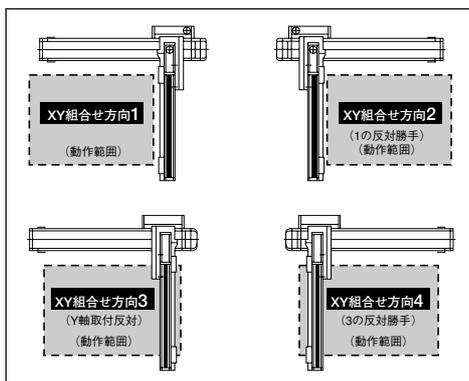
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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。

### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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	-	-	-	-	-	-	-	

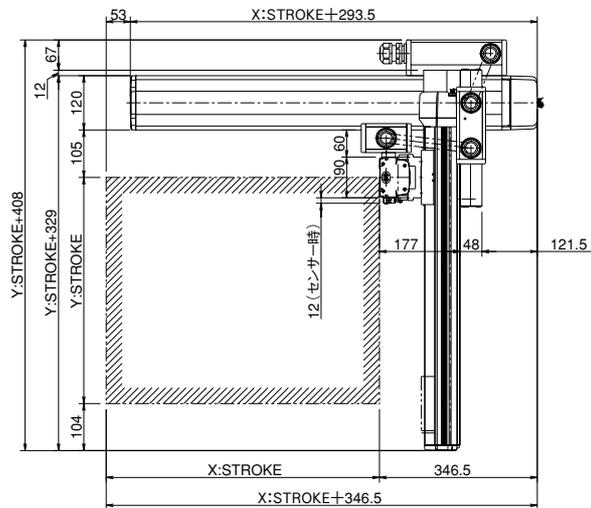
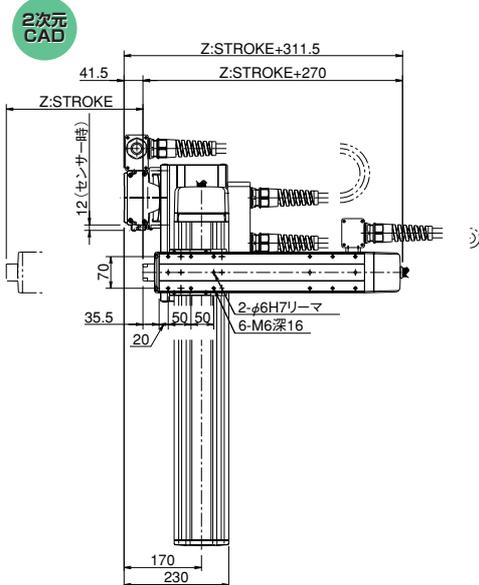
**BC□MS1L**

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

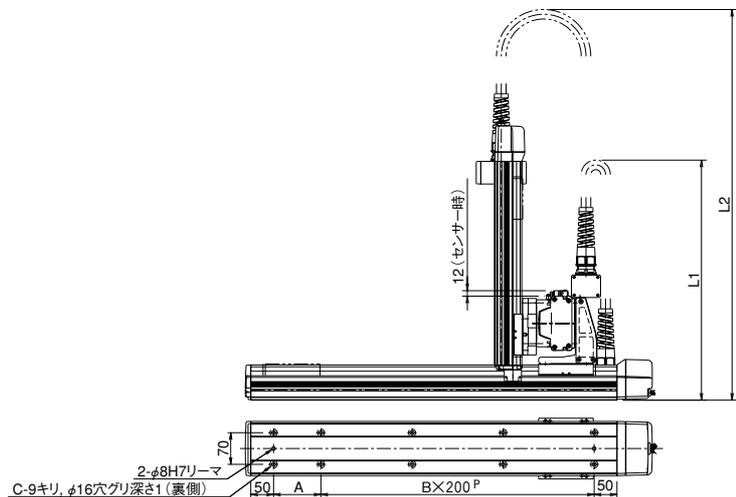
**寸法図**

※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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

**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-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 □ - BC□MS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様 ICSPA3高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 出 20:200mm I:インクリメンタル 出 80:800mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 50:500mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 30:300mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 30:300mm (100mm毎)	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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	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。

※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)	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

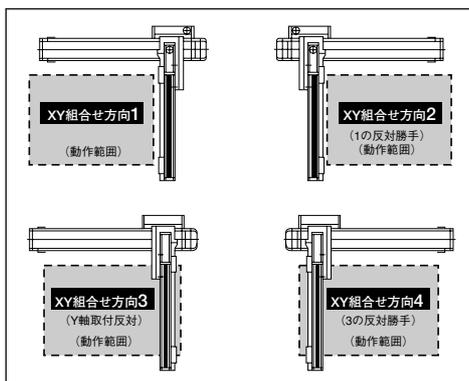
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### XY組合せ方向



### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
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
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm (M)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-10-(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。



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□MS3M

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

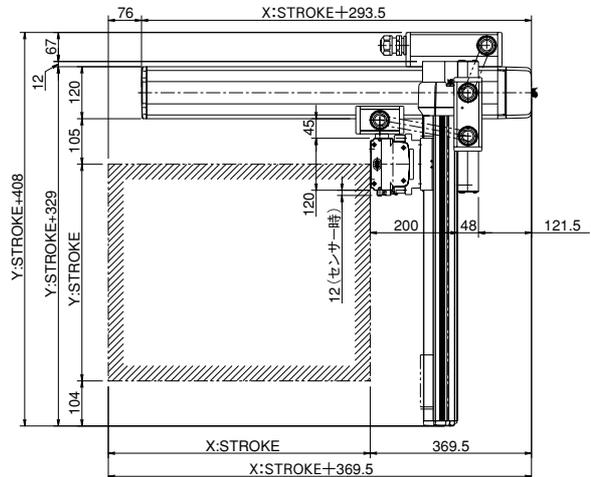
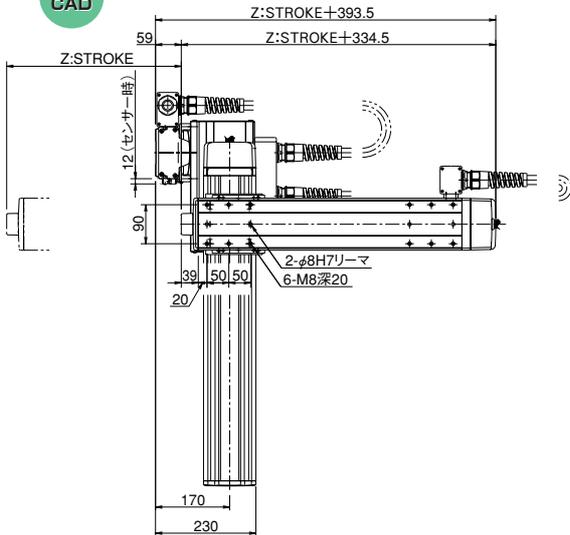
	ストローク								
	100	200	300	400	500	600	700	800	
X軸	-	500				480	380		
Y軸	500					-	-	-	
Z軸	500	-	-	-	-	-	-	-	

**寸法図**

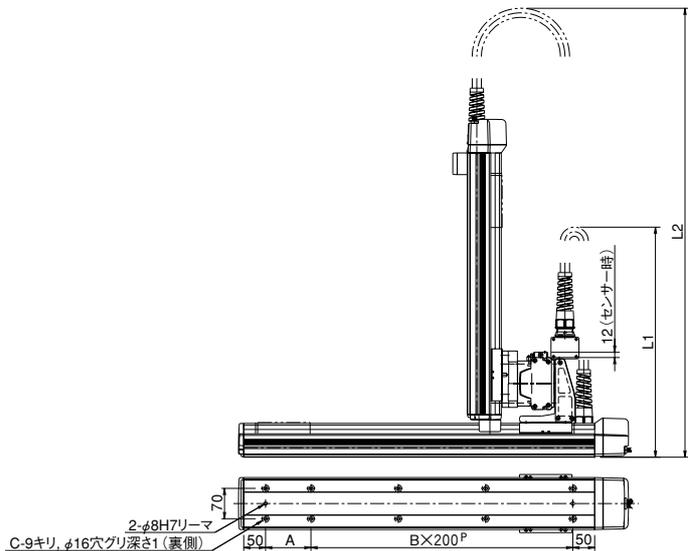
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



**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	500	
100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)	
200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)	
300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)	



# ICSA3 [ICSPA3] -BD□HS1□

## 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

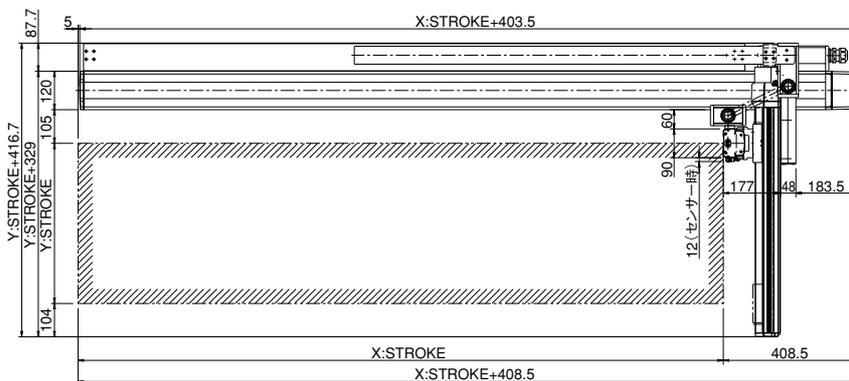
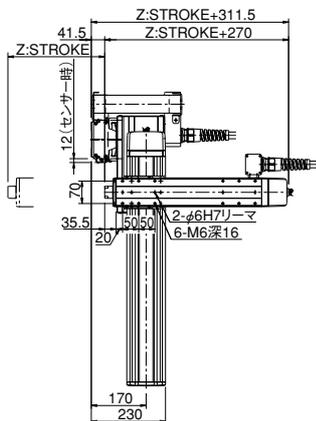
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

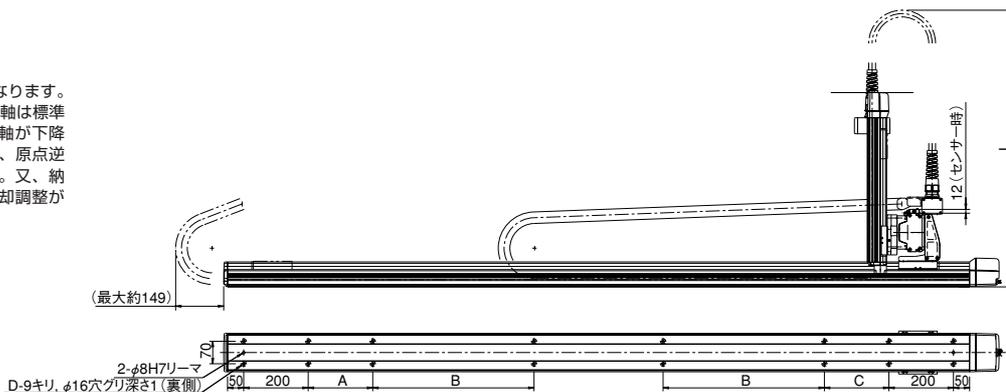
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

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

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Xスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

1D1トローリ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

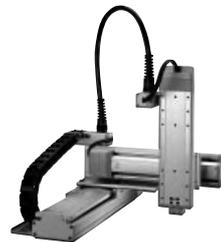
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSA3-BD 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-BD HS3M 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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様 ICSPA3高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 出 80:800mm I:インクリメンタル 出 200:2000mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 50:500mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 30:300mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 30:300mm (100mm毎)	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 CTXL : ケーブルベアXLサイズ	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※ [ ] 内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向 (※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アブソ	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。

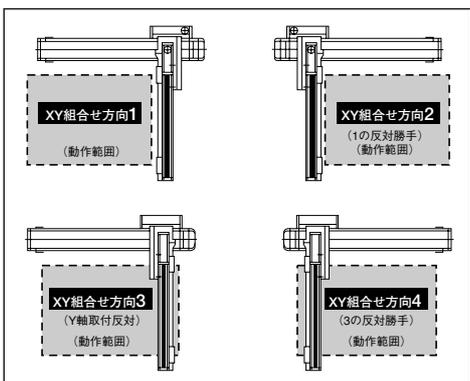
※1 BD HS3MのY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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
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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

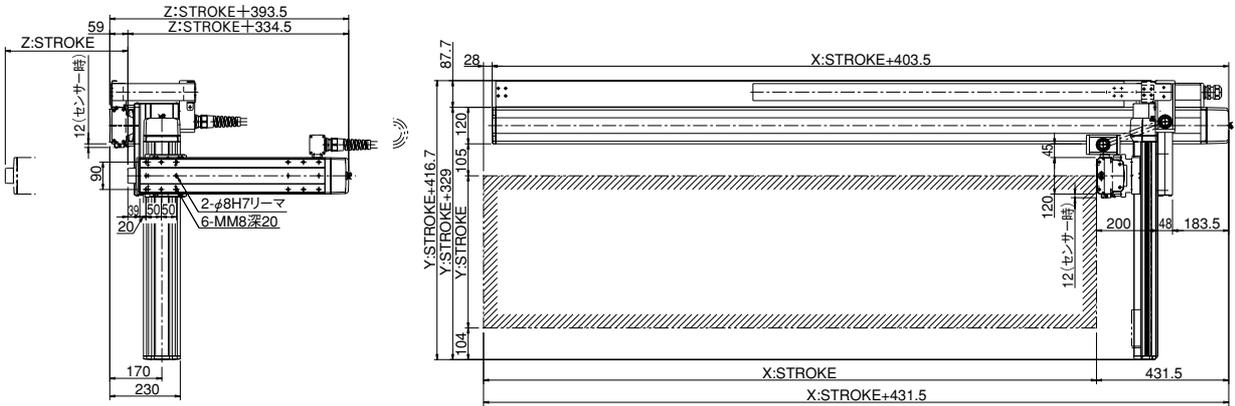
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**寸法図**

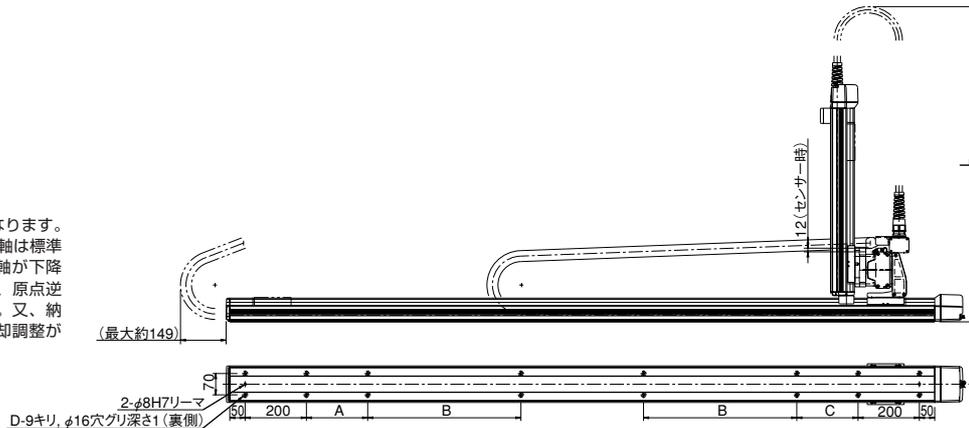
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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)

# 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□ 高精度仕様



■型式項目 □ - BE□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アリアリット	30:300mm	下記	20:200mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	出	100:1000mm	オプション表	70:700mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	
		I:インクリメンタル	100:1000mm	参照	70:700mm	参照	SSEL	□:長さ指定	
		出	(100mm毎)		(100mm毎)		XSEL-P/Q		

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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] -BE1HS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1 L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1 L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1 L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1 L-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

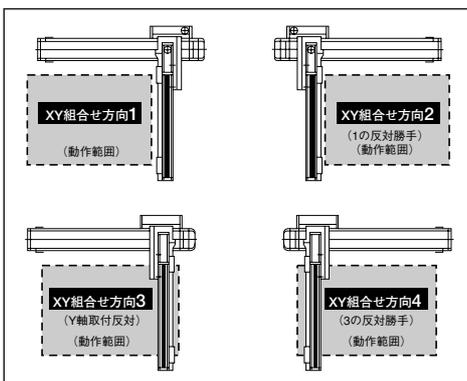
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

1.0メートル  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

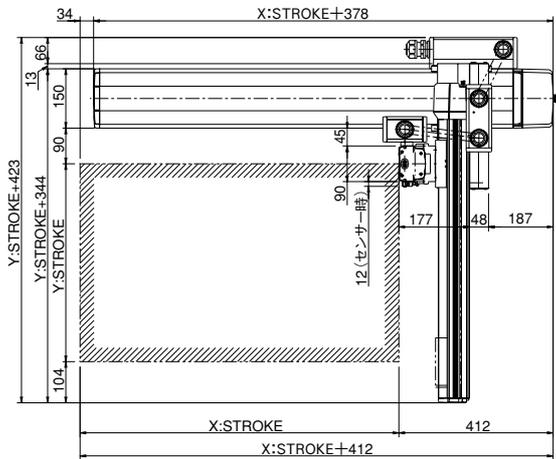
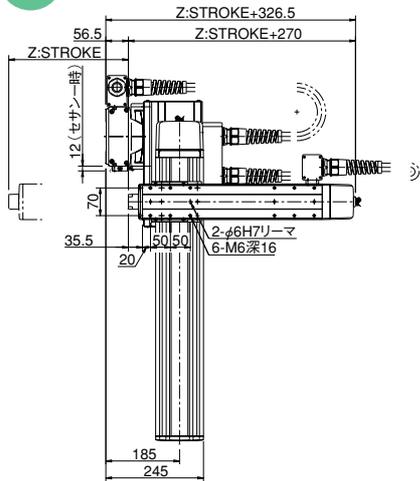
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	1000						830	690	
Y軸	-	1000						-	-	-	
Z軸	200			-	-	-	-	-	-	-	

**寸法図**

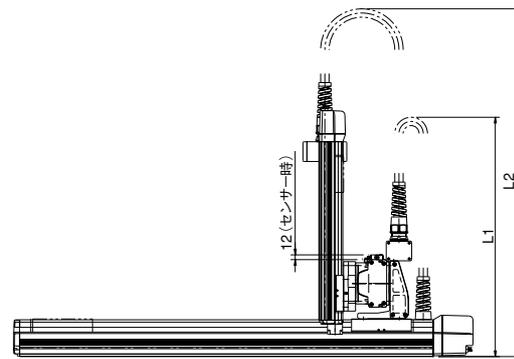
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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**

Z STROKE	Y STROKE						
	200	300	400	500	600	700	
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 □ - BE□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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準仕様	下記型式内容表	A:アブリュート	30:300mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K 3L:3m
ICSPA3高精度仕様	参照	出	オプション表	オプション表	オプション表	T2:SCON	5L:5m	SC自立ケーブル	
		I:インクリメンタル	100:1000mm (100mm毎)	参照	70:700mm (100mm毎)	参照	40:400mm (100mm毎)	参照	SSEL □L:長さ指定 XSEL-P/Q

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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] -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。

※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 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

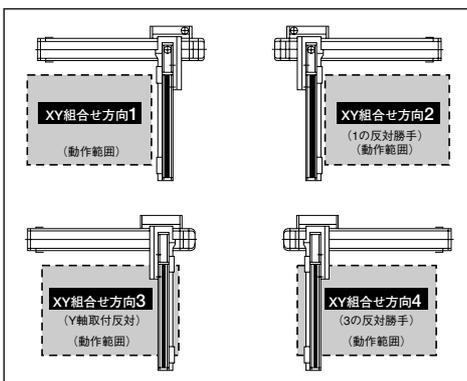
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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上げてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリアセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### XY組合せ方向



### 共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
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

P551のシステム構成をご参照下さい。

### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -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] -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

## 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)

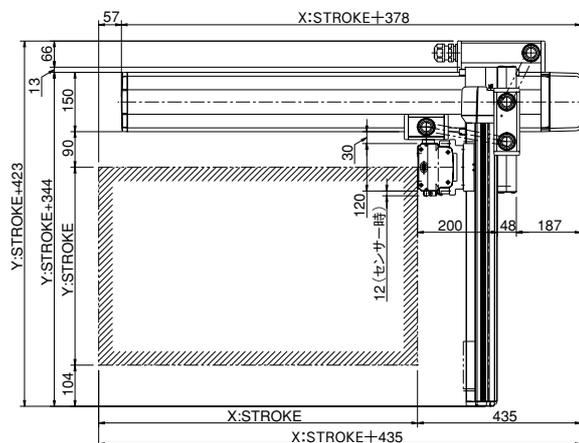
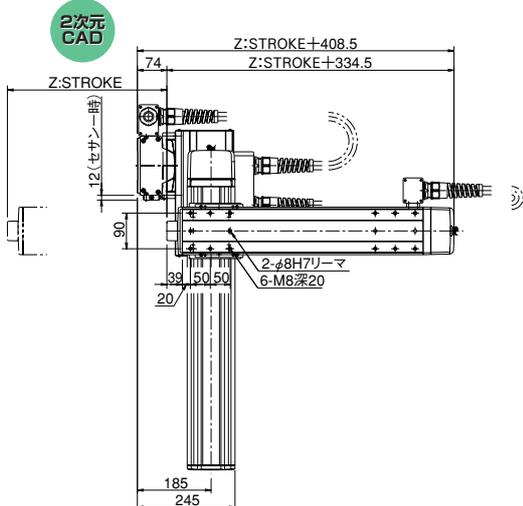
### BE□HS3M

	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		-	-	-	-	-	-	-	-	

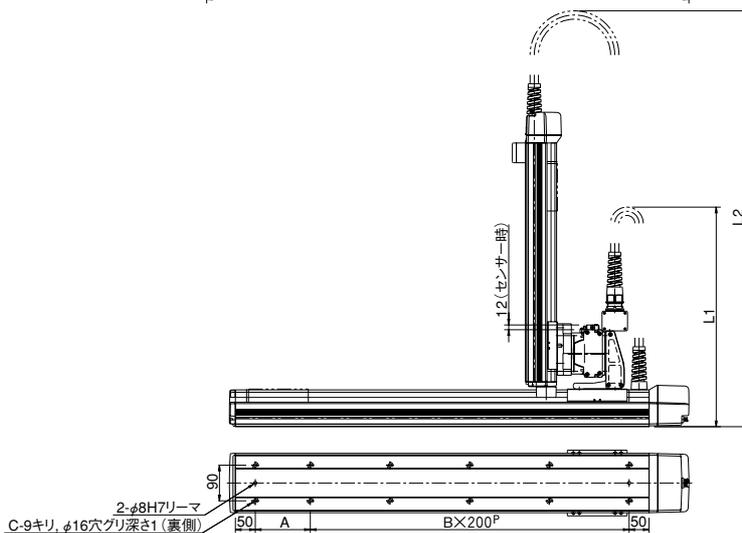
## 寸法図

※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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

Z STROKE	Y STROKE						
	200	300	400	500	600	700	
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)	

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

リフトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSA3-BE 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-BE 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	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	高コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アリアリット	30:300mm	下記	20:200mm	下記	T1: XSEL-J/K	3L: 3m	SC自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	出	100:1000mm	オプション表	70:700mm	オプション表	T2: SCON	5L: 5m	
		I:インクリメンタル	100:1000mm	参照	70:700mm	参照	SSEL	□:長さ指定	
		出	(100mm毎)		(100mm毎)		XSEL-P/Q		

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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] -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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

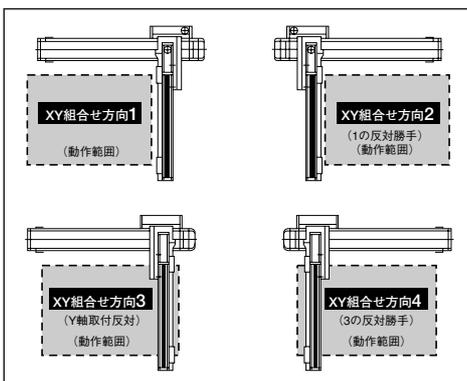
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。

### XY組合せ方向



### 軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-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] -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] -BE□MS1□

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

リニアローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

## 可搬質量 (kg) (注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

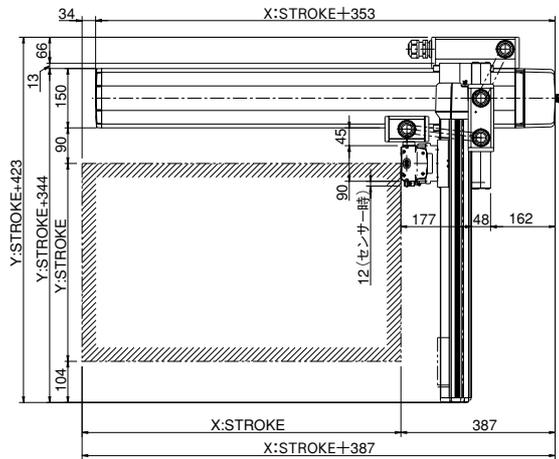
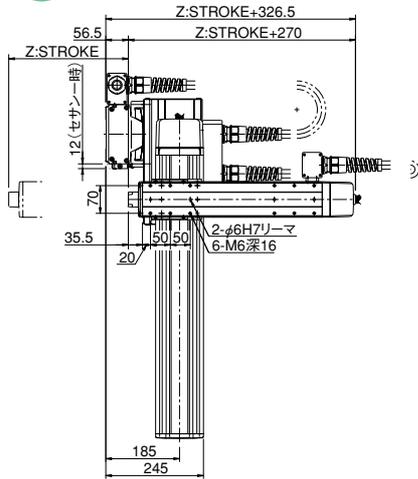
	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	-	-	500					470	385	320	
Y軸	-	500					480	-	-	-	
Z軸	200		-	-	-	-	-	-	-	-	

## 寸法図

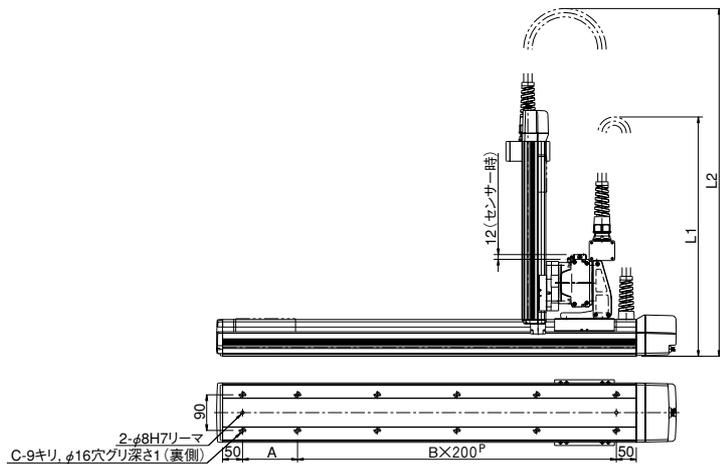
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準  
で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降  
した位置を原点にしたい場合は、原点逆  
(NM) の指定をはずして下さい。又、納  
品後原点位置を変える場合は返却調整が  
必要ですのでご注意下さい。



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

Z STROKE	Y STROKE						
	200	300	400	500	600	700	
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-Z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-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□MS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アブリュート	30:300mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K 3L:3m
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	出	100:1000mm	オプション表	70:700mm	参照	40:400mm	参照	T2:SCON 5L:5m
		I:インクリメンタル	100:1000mm	参照	70:700mm	参照	40:400mm	参照	SSEL □L:長さ指定
		出	(100mm毎)		(100mm毎)		(100mm毎)		XSEL-P/Q

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】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] -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。

※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 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

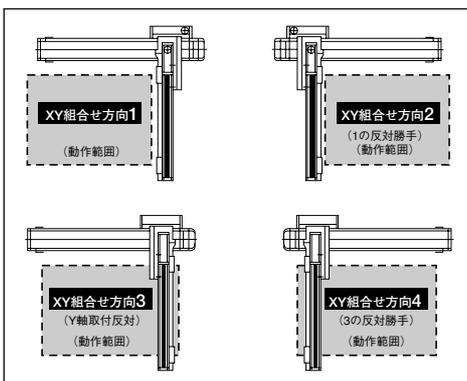
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

### 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上げてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	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

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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

## 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)

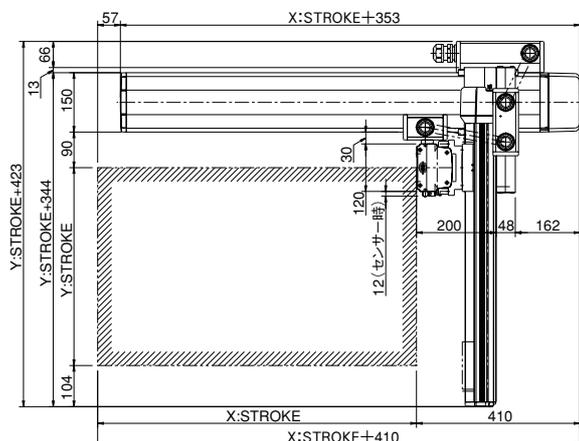
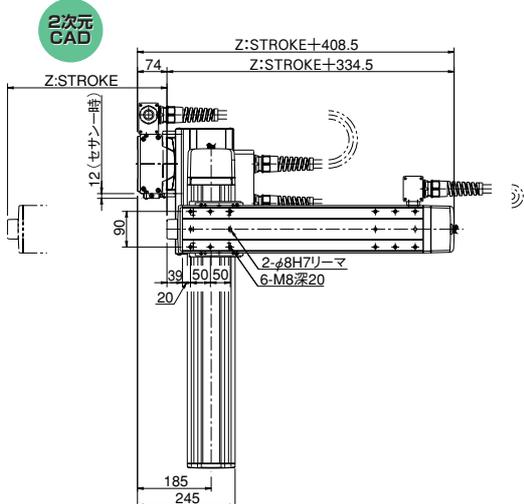
### BE□MS3M

		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		-	-	-	-	-	-	-		

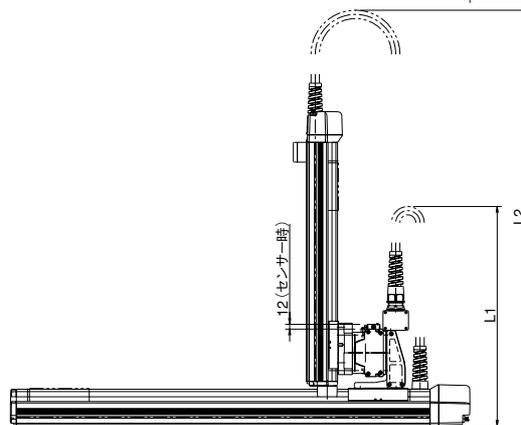
## 寸法図

※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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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)

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

リニアローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

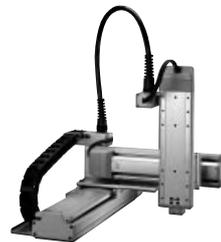
ICSPA6

# ICSA3-BF□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-BF□HS1□ 高精度仕様

■型式項目 □ - BF□HS1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	高コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アパリユート	100:1000mm	下記	20:200mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	250:2500mm	参照	70:700mm	参照	T2:SCON	5L:5m	CT:ケーブルベア(標準)
			(100mm毎)		(100mm毎)				CTM:ケーブルベアMサイズ
					40:400mm	参照	SSEL		CTL:ケーブルベアLサイズ
							XSEL-P/Q		CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※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。

※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)	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。

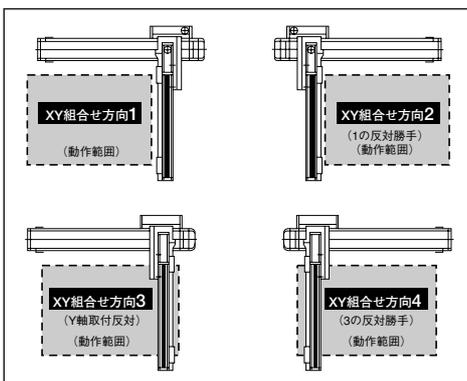
※1 BF□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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] -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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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□

## 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

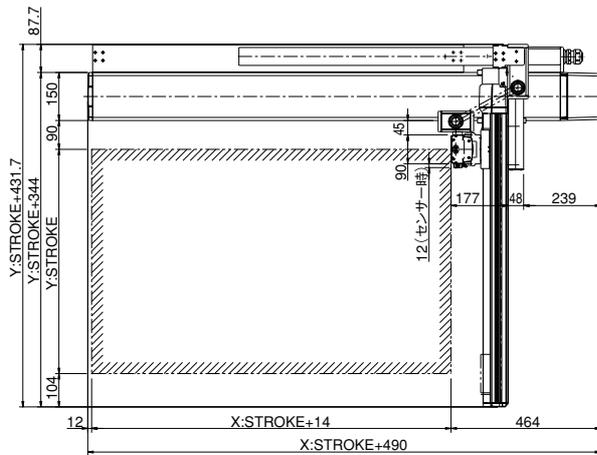
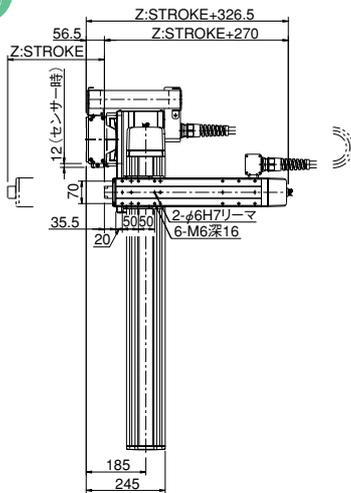
	ストローク																
	100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	-	1000					-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z軸	200		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 寸法図

\*下図はXY組合せ方向1の図面です。

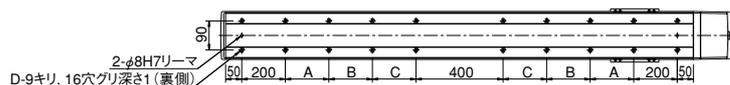
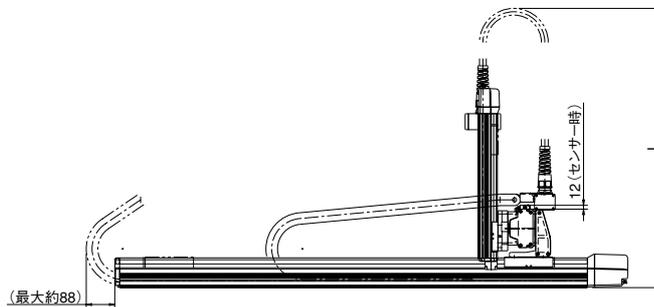
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



※図面の組合せ位置が原点位置となります。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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

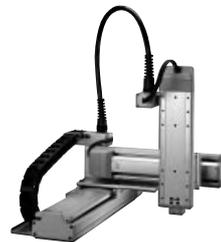
		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

# ICSA3-BF□HS3M 直交ロボット X-Y-Z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-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 □ - BF□HS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸ケーブル	Z軸ケーブル
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 出 250:2500mm (100mm毎)	下記 20:200mm オプション表 70:700mm (100mm毎)	下記 20:200mm オプション表 40:400mm (100mm毎)	下記 10:100mm オプション表 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m	□: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241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※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。

※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)	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。

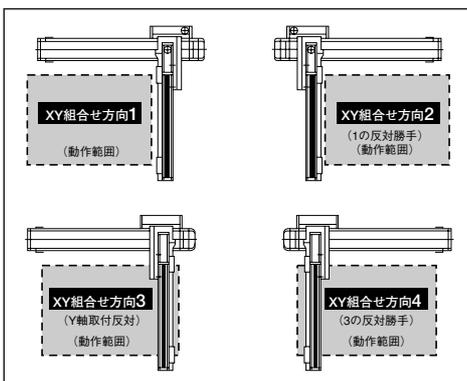
※1 BF□HS3□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

### 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 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]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は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

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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**

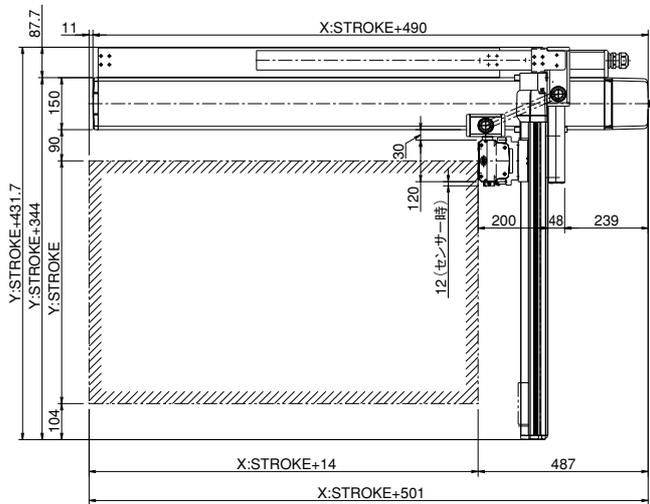
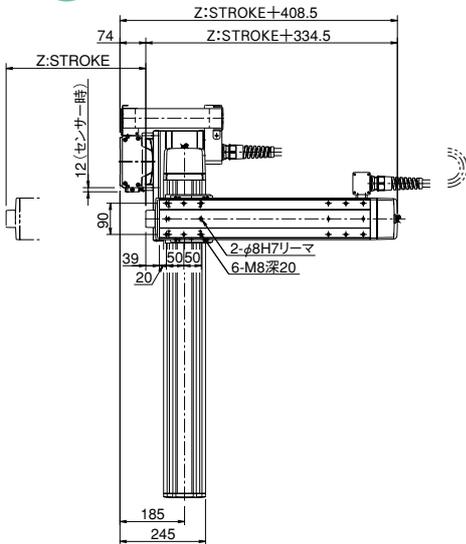
	ストローク															
	100	200~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	-	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z軸	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

**寸法図**

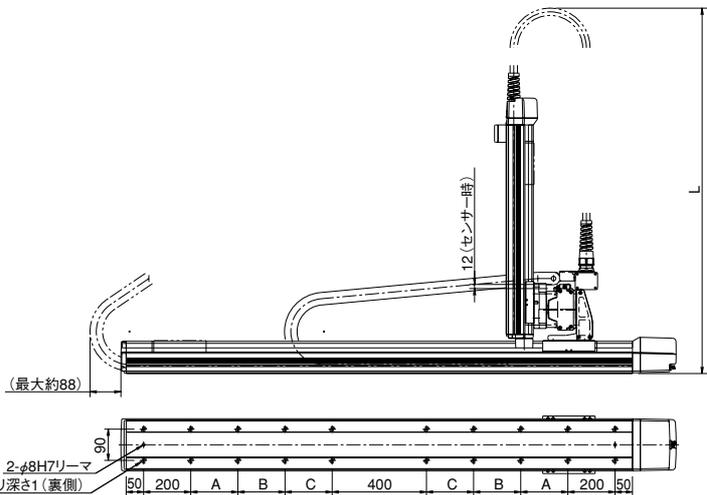
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



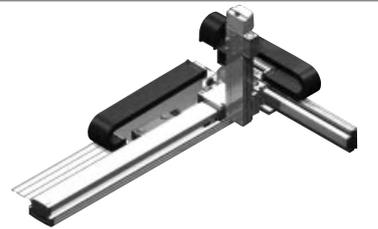
X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

**L2寸法**

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(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)

# ICSPA3-B1N□HS3M

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ  
X軸高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA3-B1N□HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - X軸ストロークオプション - Y軸ストロークオプション - Z軸ストロークオプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル長 - Z軸ケーブル長

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照

A: アプリュート	50:500mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)
出値	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	SSEL	5L:5m	
I: インクリメンタル	220:2200mm	参照	70:700mm	参照	40:400mm	参照	XSEL:P/Q	□L:長さ指定	
仕様	(50mm毎)		(50mm毎)		(50mm毎)				

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

## 型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA3-B1N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B1N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

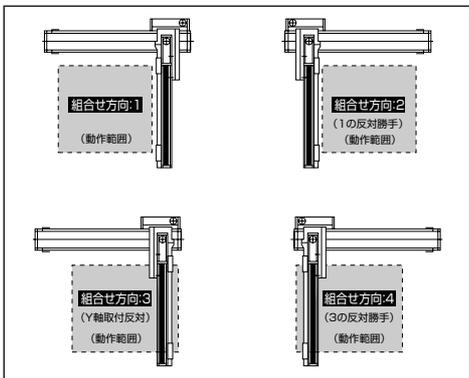
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。  
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm } 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向



## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリーブセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベアスー一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)が I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に入ります

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に入ります

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし (NT1またはNT2)の仕様となります。

## 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

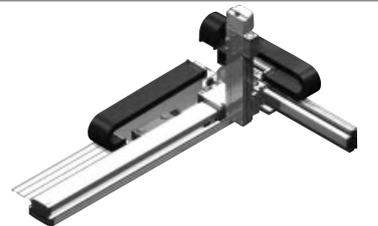


(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
(注3)定格加速度は0.3Gです。最大1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。



# ICSPA3-B1N□MS3M

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ  
X軸中速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA3-B1N□MS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - X軸ストロークオプション - Y軸ストロークオプション - Z軸ストロークオプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル - Z軸ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照

A: アプリュート	50:500mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T2:SCON	3L:3m	CTケーブルベア(標準)
出値	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	オプション表	SSEL	5L:5m	
I: インクリメンタル	220:2200mm	参照	70:700mm	参照	40:400mm	参照	XSEL:P/Q	□L:長さ指定	
仕様	(50mm毎)		(50mm毎)		(50mm毎)				

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

## 型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA3-B1N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B1N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

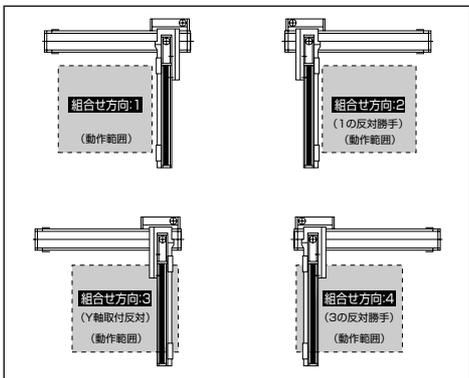
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。  
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm } 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向



## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリーブセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベース一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に入ります

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に入ります

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3)定格加速度は0.3Gです。最大1Gまで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

# ICSPA3-B1N□MS3M

## 可搬質量 (kg)

### ■B1N□MS3M

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

## ストローク別最高速度(mm/s)

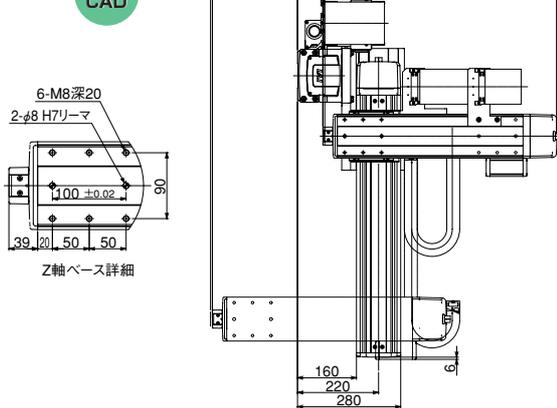
### ■B1N□MS3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	-	-	-	-	1300			
Y軸	-	1200						-
Z軸	600		-	-	-	-	-	-

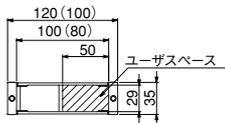
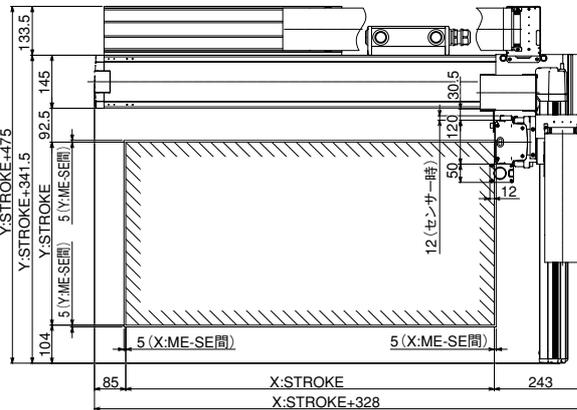
## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

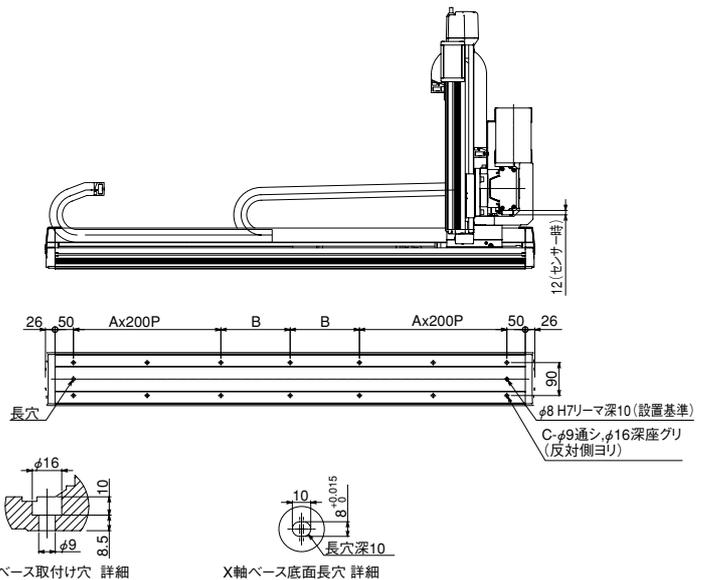


ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



※ ( ) 寸法はYZ間のケーブルヘッド

※図面の組合せ位置が原点位置となります。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



X軸ベース取付け穴 詳細

X軸ベース底面長穴 詳細

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

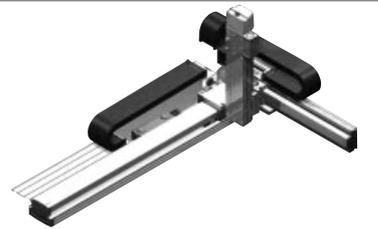
ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

# ICSPA3-B2N□HS3M

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ  
X軸ロングストローク高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA3- B2N□HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - X軸ストロークオプション - Y軸ストロークオプション - Z軸ストロークオプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル長 - Z軸ケーブル長

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照 A:アクリレート 225/2250mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

出値 \$ オプション表 \$ オプション表 \$ オプション表 SSEL 5L:5m

I:インクリメンタル 300/3000mm 参照 70/700mm 参照 40/400mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定

仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

## 型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA3-B2N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B2N2HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B2N3HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B2N4HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B2N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B2N2HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B2N3HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B2N4HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

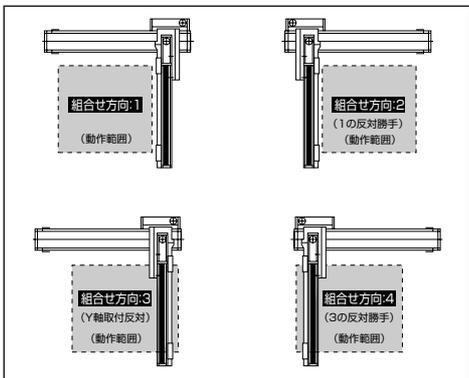
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。  
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm } 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向



## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベアスー体型	
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/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)が I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。



ご注意

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

# ICSPA3-B2N□HS3M

## 可搬質量 (kg)

### ■B2N□HS3M

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

## ストローク別最高速度(mm/s)

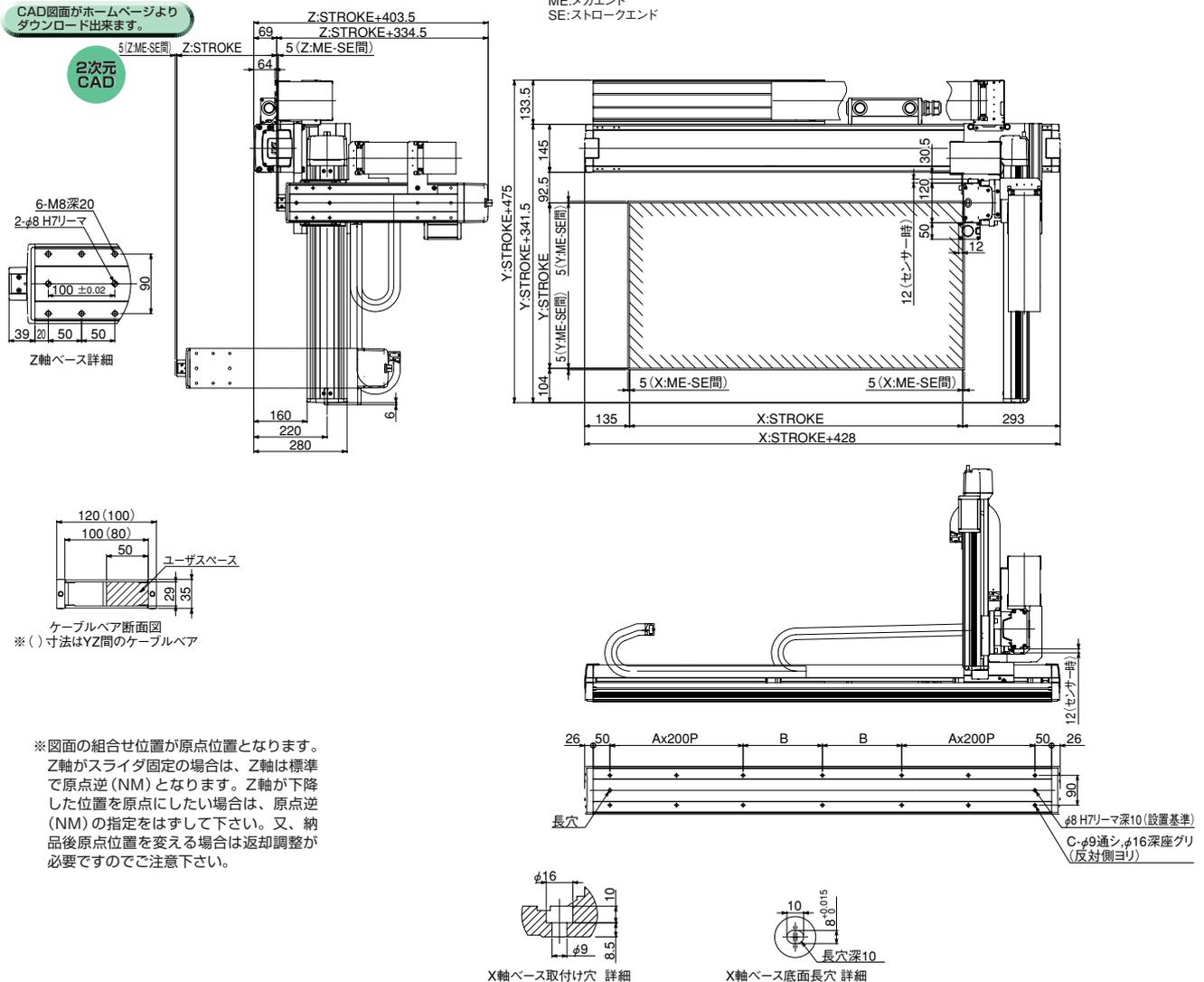
### ■B2N□HS3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	2400
Y軸	-	1200						-
Z軸	600			-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD

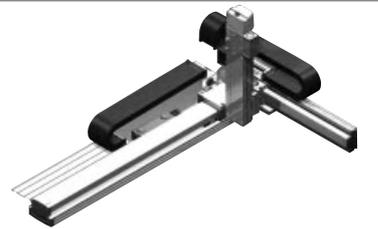


Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テールトップ型ロボット
- 1Xスカラーロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンパクトローラ
- 技術資料ダウンロード
- IK2
- IK3
- ICSA2  
ICSPA2
- ICSA3  
ICSPA3
- ICSA4  
ICSPA4
- ICSPA6

# ICSPA3-B2N MS3M

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ  
X軸ロングストローク高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA3-B2N MS3M - □ - □ - □ - □ - □ - □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - X軸ストロークオプション - Y軸ストロークオプション - Z軸ストロークオプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル長 - Z軸ケーブル長

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照 A:アクリレート 225/2250mm 下記 20/200mm 下記 10/100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

出径 〃 オプション表 〃 オプション表 〃 オプション表 SSEL 5L:5m

I:インクリメンタル 300/3000mm 仕様 70/700mm 仕様 40/400mm 仕様 XSEL:P/Q □L:長さ指定 仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

## 型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA3-B2N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B2N2MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B2N3MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B2N4MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B2N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B2N2MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B2N3MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B2N4MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

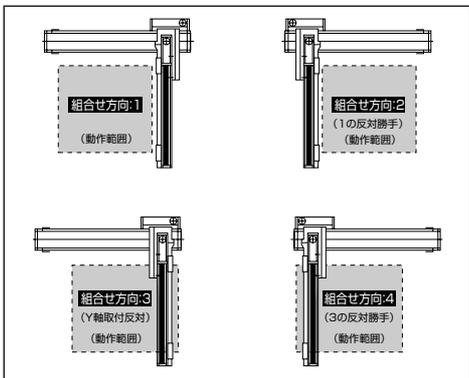
※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。  
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

## 型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm } 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

## XY組合せ方向



## オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。  
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリーブセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジ	転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.02mm以下	
ガイド	ベアスー一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

## 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

## 構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)が I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。  
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。  
(注3)定格加速度は0.3Gです。Y軸は最大1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。(Y軸の加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

# ICSPA3-B2N□MS3M

## 可搬質量 (kg)

### ■B2N□MS3M

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

## ストローク別最高速度(mm/s)

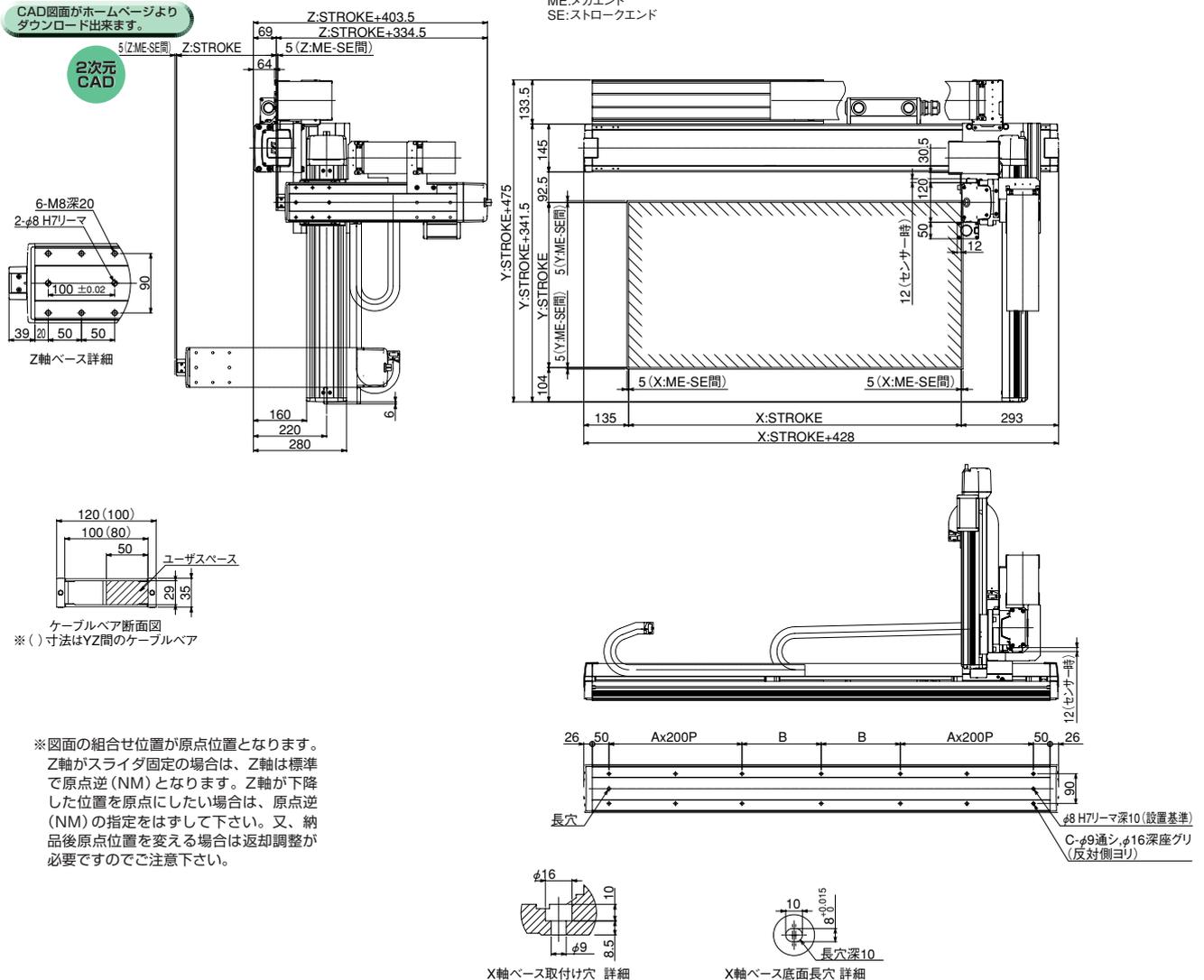
### ■B2N□MS3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	-	-	-	-	-	-	-	1300
Y軸	-	1200						-
Z軸	600			-	-	-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元  
CAD



Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSPA3-B1L□HS3M

## 可搬質量 (kg)

### ■B1L□HS3M

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

## ストローク別最高速度(mm/s)

### ■B1L□HS3M

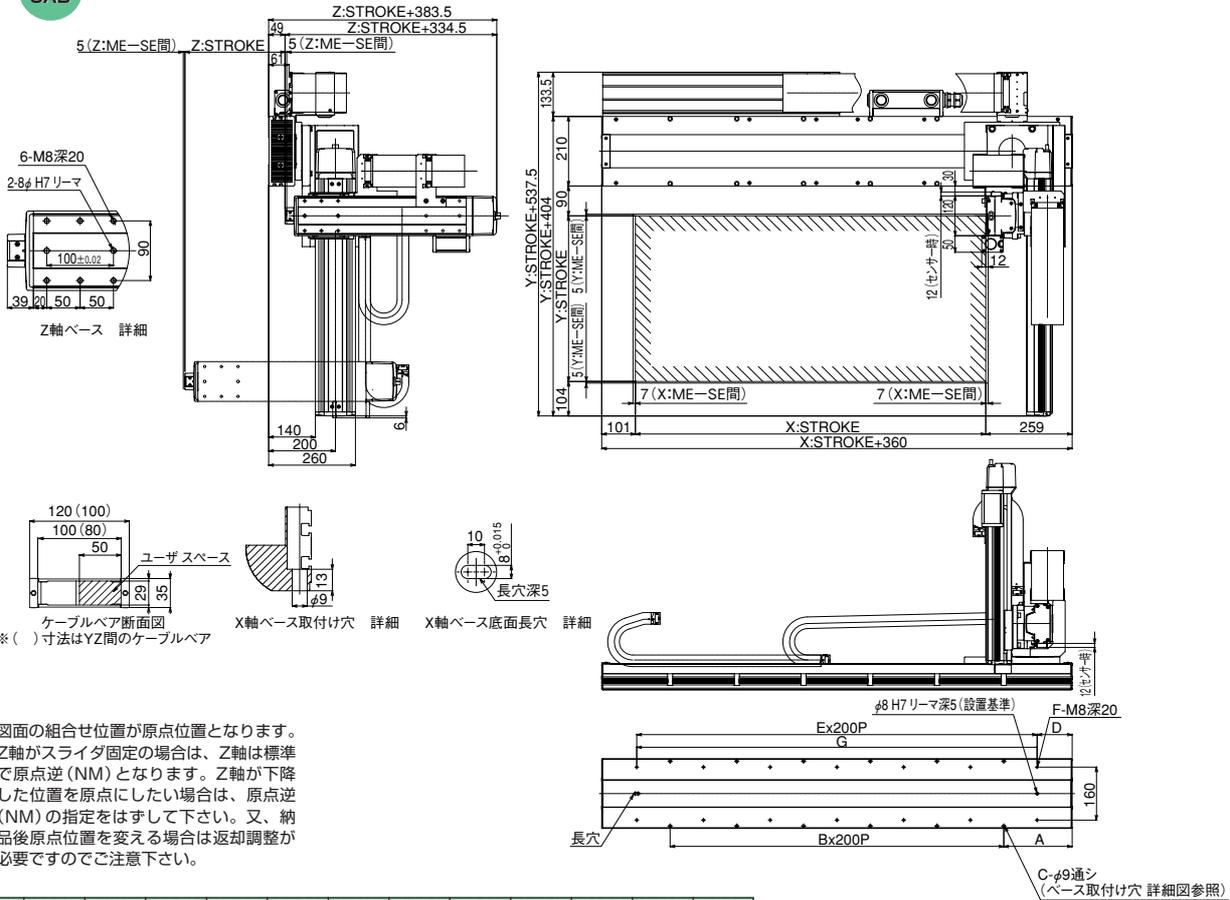
	ストローク				
	100	200	300	400	1050~4155
X軸	-	-	-	-	2500
Y軸	-	1200			-
Z軸	600		-	-	-

## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド

2次元  
CAD



Xストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xストローク	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IAスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1 □

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスキャナ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクト  
ロボット

技術資料

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

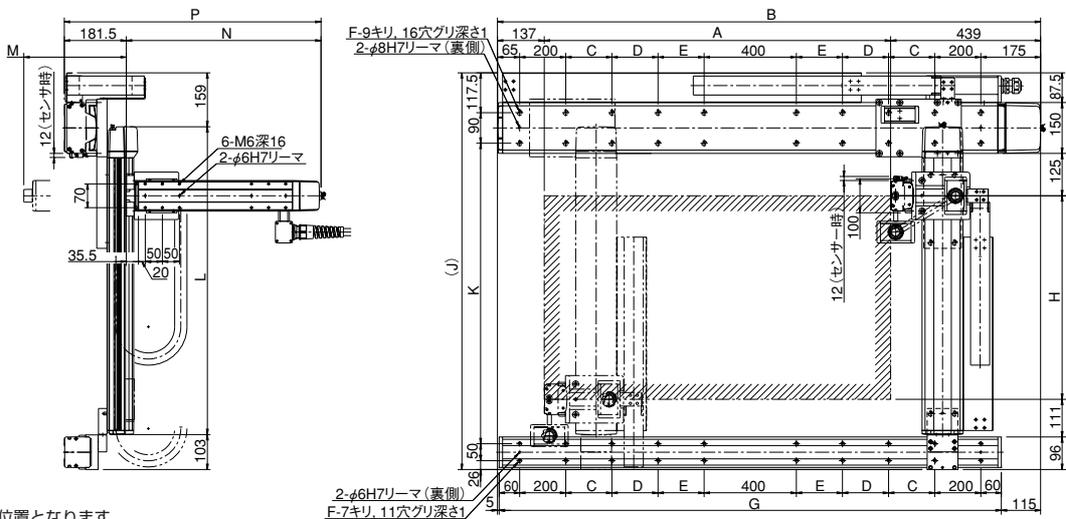
**■G1JHS1L**

	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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

**X軸寸法**

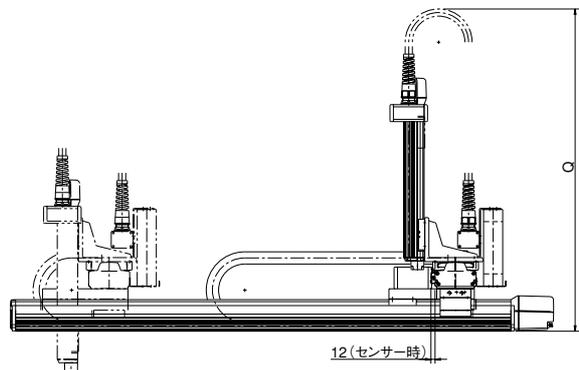
選定ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	
1800	1814	2390	675	0	16	2270	
1900	1914	2490	725	0	16	2370	
2000	2014	2590	775	0	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

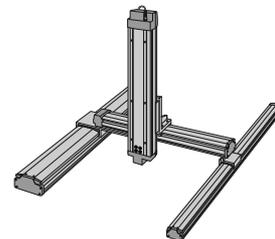
**Z軸寸法**

Z軸ストローク	M	N	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

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
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 \$ オプション表	50:500mm \$ オプション表	10:100mm \$ オプション表	T1:XSEL-J/K T2:SCON	3L:3m 5L:5m	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	
		I:インクリメンタル 出	250:2500mm (100mm毎) 参照	70:700mm (100mm毎) 参照	40:400mm (100mm毎) 参照	SSEL XSEL-P/Q			

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※[ ]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]-[③]BNM-[④]-[⑤]-[⑥]
インクリ	—	L	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHS2L-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 \$ 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 \$ 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、ケーブルベアのみを設定となります。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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

※[ ]内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

### 軸構成

※[ ]内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
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] -G1 JHS2L

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
対応  
クリンルーム

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注3)**

**G1 JHS2L**

		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)**

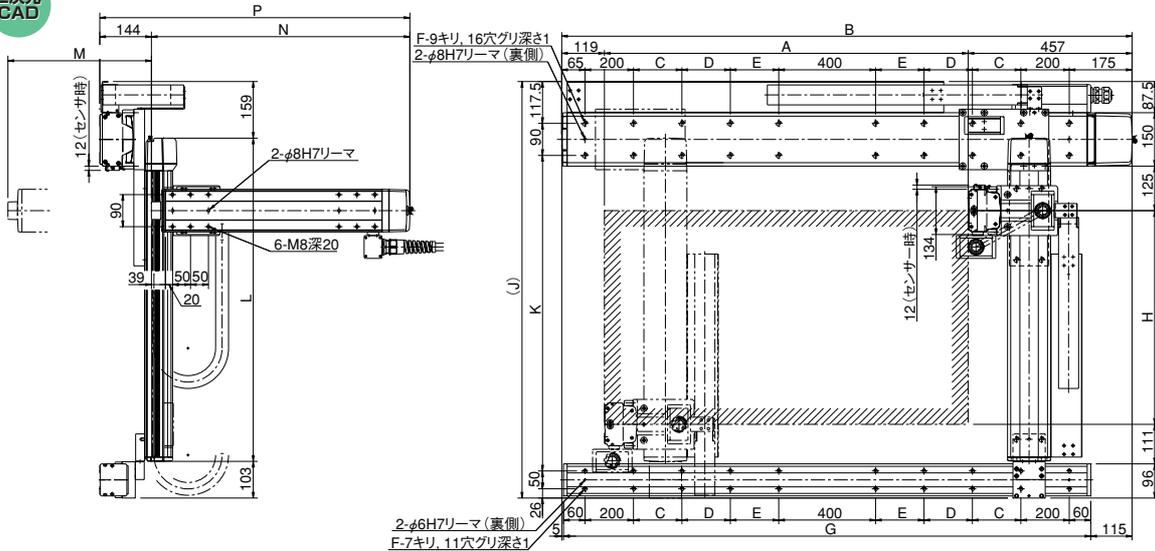
**G1 JHS2L**

	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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

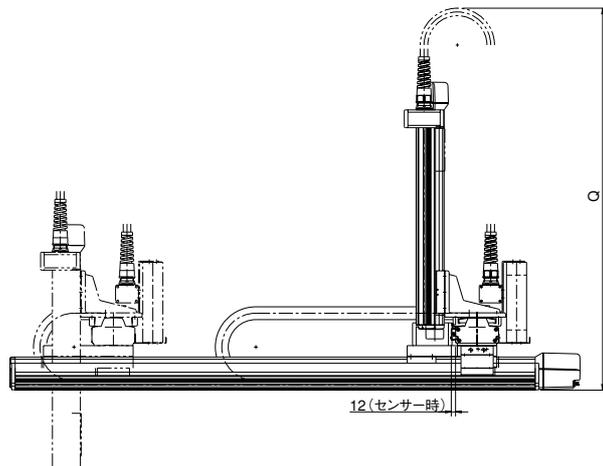
**寸法図**

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



**X軸寸法**

Y軸ストローク	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	2170	
1800	1814	2390	675	0	16	2270	
1900	1914	2490	725	0	16	2370	
2000	2014	2590	775	0	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

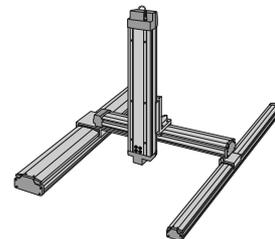
**Z軸寸法**

Z軸ストローク	M	N	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

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線	
ICSA3標準2軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アナログ出力 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表	50:500mm 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表	10:100mm 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □: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241ページをご参照下さい。

#### 型式内容

※[ ]内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-A-[1]-[2]-[3]BNM-[4]-[5]-[6]
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-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 } 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、ケーブルベアのみを設定となります。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が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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

#### 共通仕様

※[ ]内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

#### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

#### 軸構成

※[ ]内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
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] -G1 JHS3M

可搬質量 (kg) (注3)

## G1 JHS3M

		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		

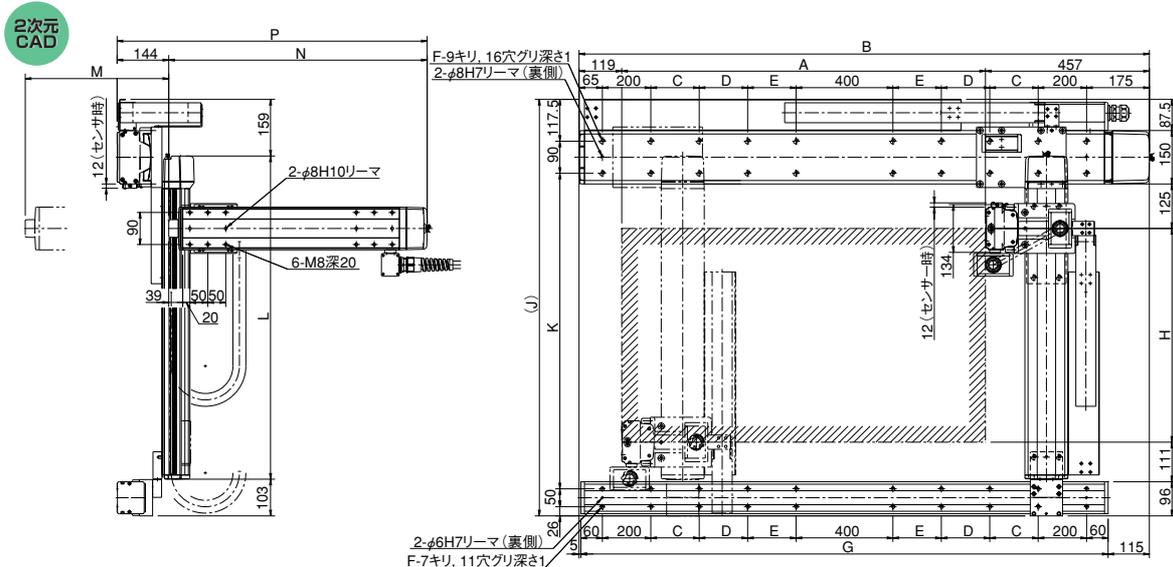
ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

## G1 JHS3M

	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。



※図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

### X軸寸法

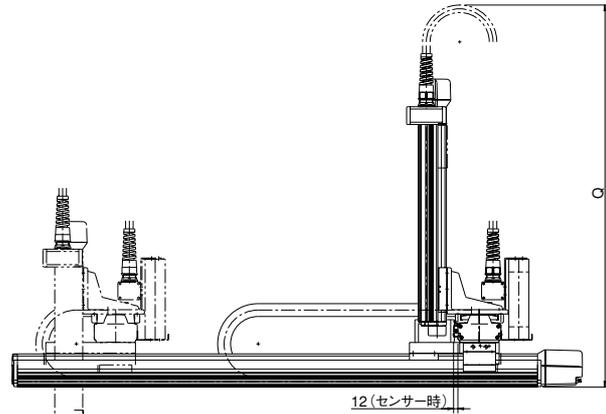
Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	12	2170
1800	1814	2390	675	0	16	12	2270
1900	1914	2490	725	0	16	12	2370
2000	2014	2590	775	0	16	12	2470
2100	2114	2690	825	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	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)



IA単軸  
ロボット

リアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6



# 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

	ストローク														
	100~400	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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

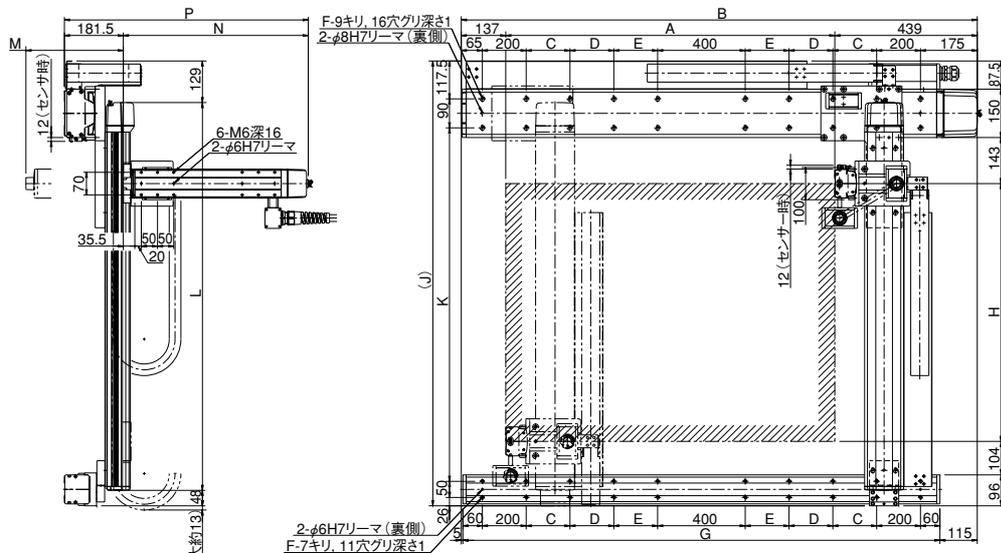
### G2JHS1L

	ストローク														
	100~400	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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

### X軸寸法

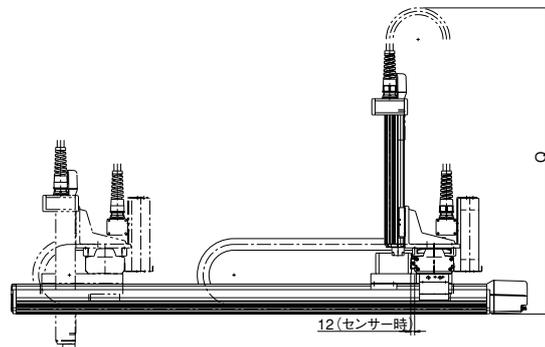
選定ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	
1800	1814	2390	675	0	16	2270	
1900	1914	2490	725	0	16	2370	
2000	2014	2590	775	0	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

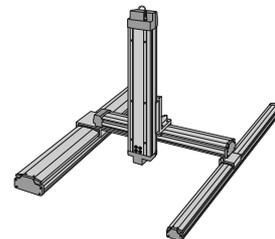
### Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	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

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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z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:アブリュート 出	100:1000mm \$ オプション表	80:800mm \$ オプション表	10:100mm \$ オプション表	T1:XSEL-J/K T2:SCON	3L:3m 5L:5m	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	
		I:インクリメンタル 出	250:2500mm (100mm毎)	120:1200mm (100mm毎)	40:400mm (100mm毎)	SSEL XSEL-P/Q			

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※[ ]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 \$ 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 \$ 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、ケーブルベアのみを設定となります。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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

※[ ]内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm(L)

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

### 軸構成

※[ ]内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA]-LXUWX-[ ]-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
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

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
対応  
クリーンルーム  
防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

IAスライダ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

リニアローラ  
技術資料

技術資料

技術資料

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**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)**

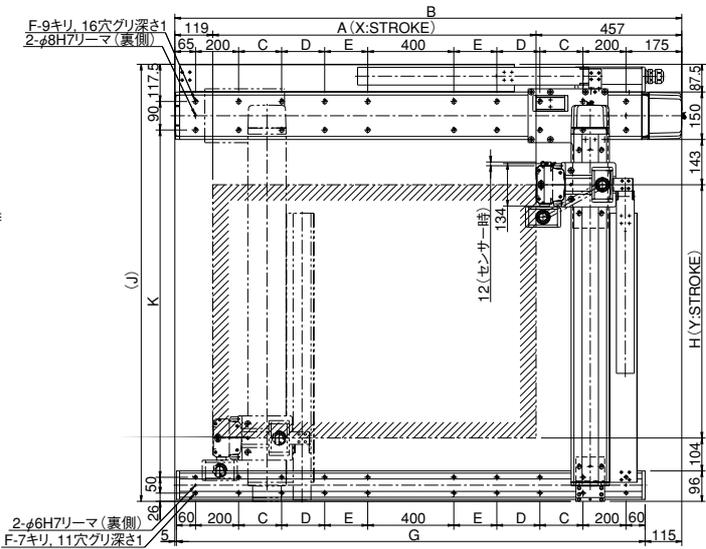
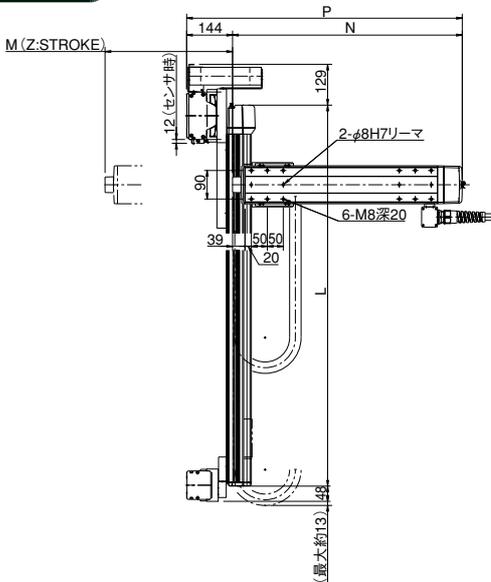
**G2JHS2L**

	ストローク														
	100~400	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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

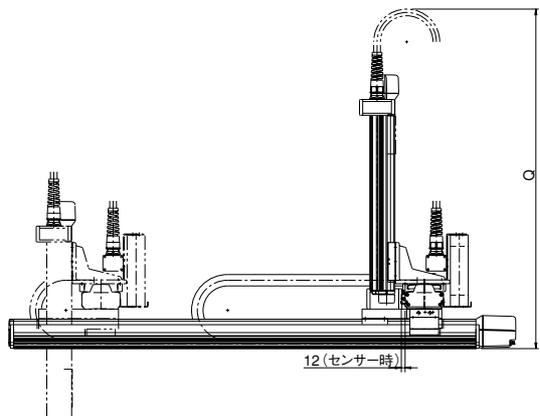
**寸法図**

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。  
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準  
で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降  
した位置を原点にしたい場合は、原点逆  
(NM) の指定をはずして下さい。又、納  
品後原点位置を変える場合は返却調整が  
必要ですのでご注意下さい。



**X軸寸法**

選定ストローク	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

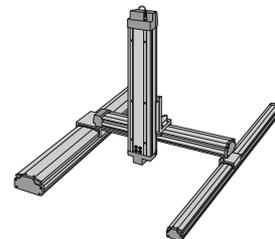
**Z軸寸法**

Z軸ストローク	M	N	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	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	駆動コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
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 \$ オプション表	80:800mm \$ オプション表	10:100mm \$ オプション表	T1:XSEL-J/K T2:SCON	3L:3m 5L:5m	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	
		I:インクリメンタル 出	250:2500mm (100mm毎)	120:1200mm (100mm毎)	50:500mm (100mm毎)	SSEL XSEL-P/Q			

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

### 型式内容

※[ ]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]-[3]BNM-[4]-[5]-[6]
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-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 \$ 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 \$ 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、ケーブルベアのみ設定となります。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が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	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

### 共通仕様

※[ ]内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 駆動C10(駆動C5相当)
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

### 適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

### 軸構成

※[ ]内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -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。



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] -G2JHS3M

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

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルトップ型  
ロボット

1-Aスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2  
ICSPA2

ICSA3  
ICSPA3

ICSA4  
ICSPA4

ICSPA6

**可搬質量 (kg) (注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)**

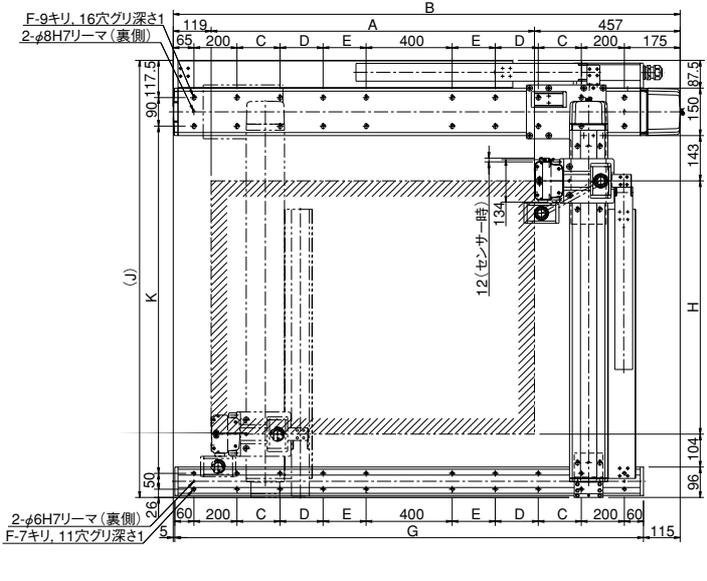
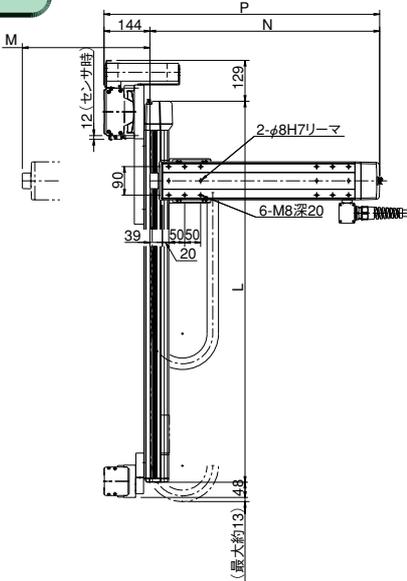
**G2JHS3M**

	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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

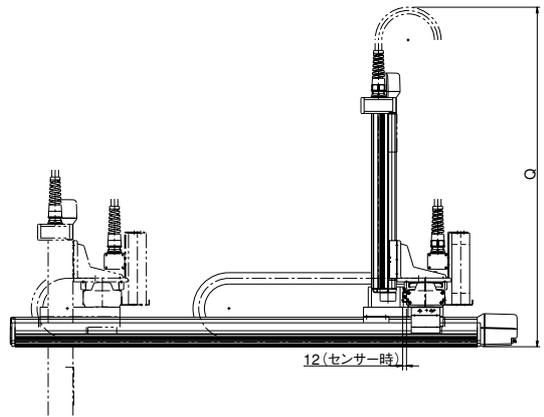
**寸法図**

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。Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



**X軸寸法**

Y軸ストローク	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	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	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)