

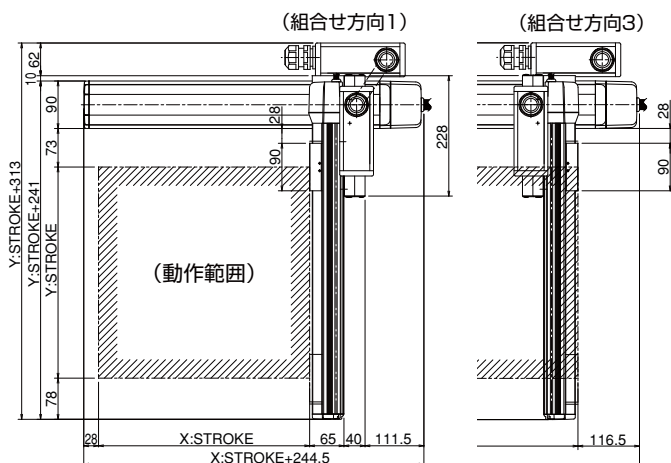
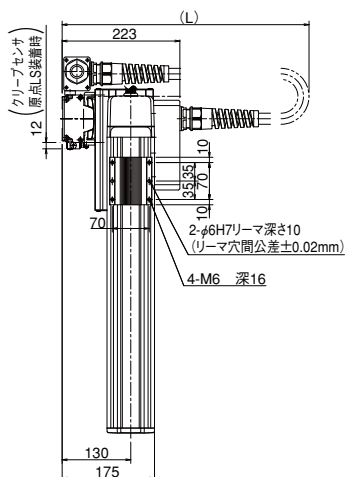
ICSA2 [ICSPA2] -BA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

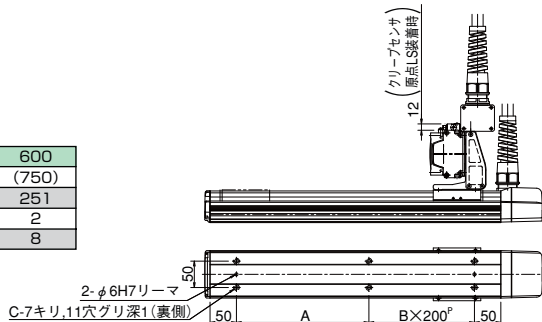
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



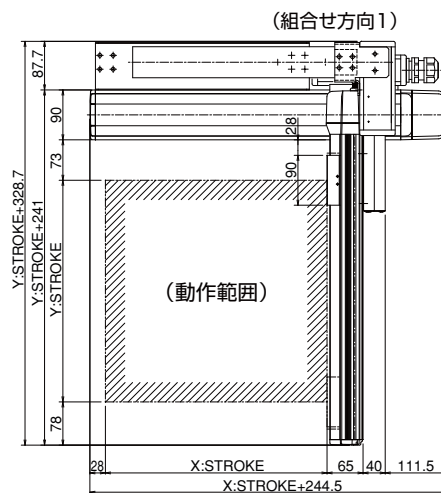
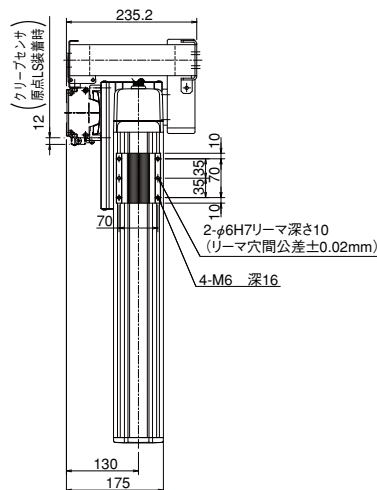
ICSA2 [ICSPA2] -BA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

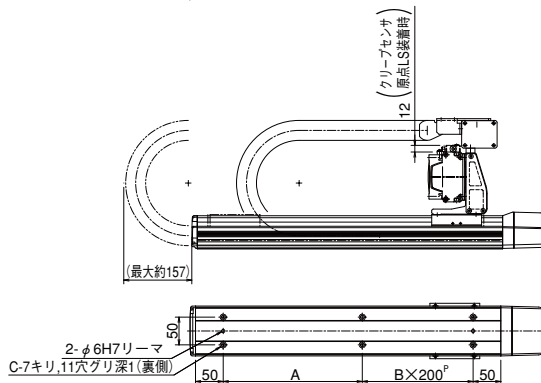
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



ICSA2 [ICSPA2] -BA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

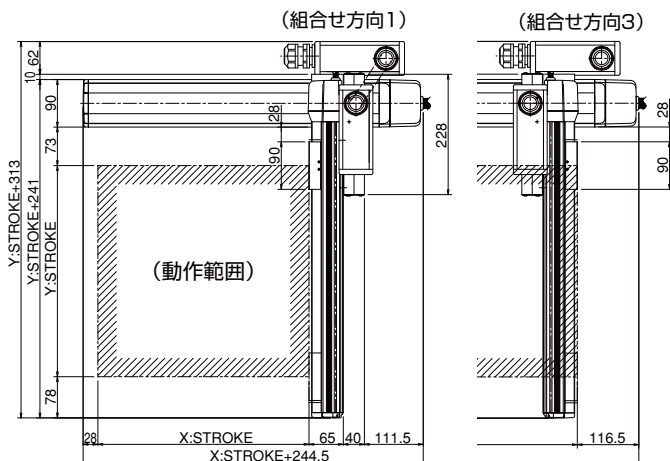
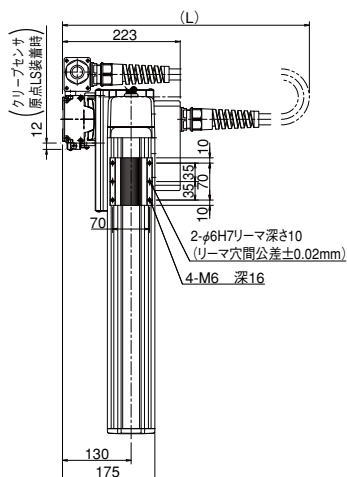
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

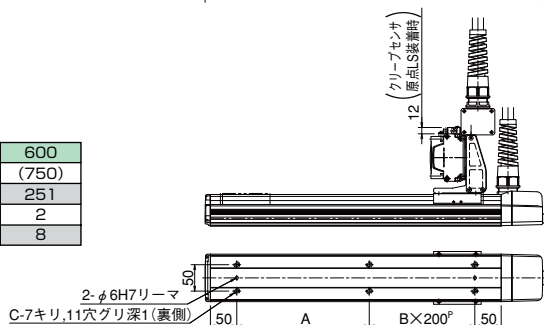
2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



ICSA2 [ICSPA2] -BA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

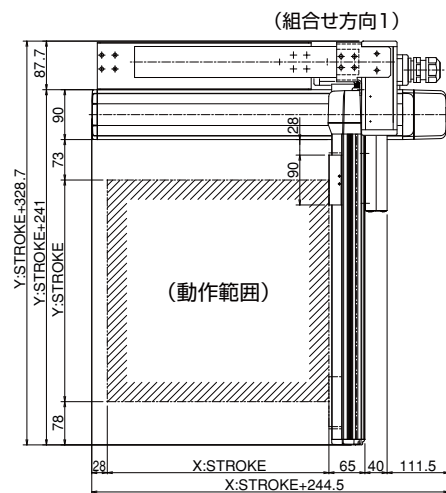
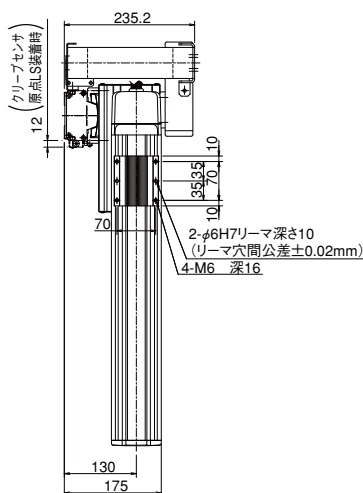
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

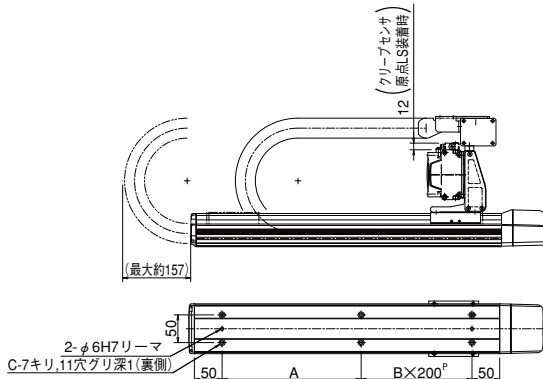
2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



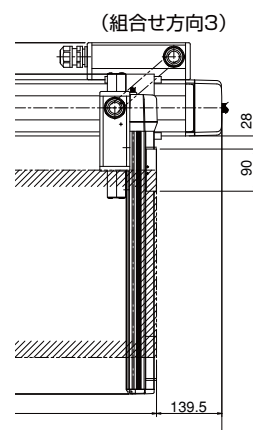
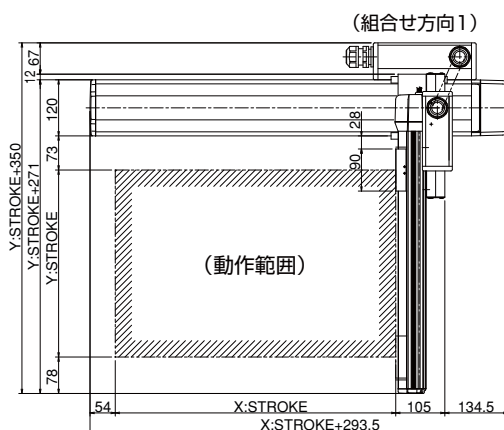
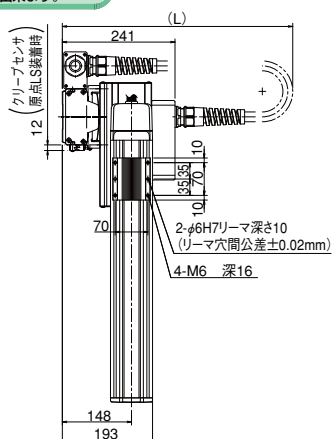
ICSA2 [ICSPA2] -BB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

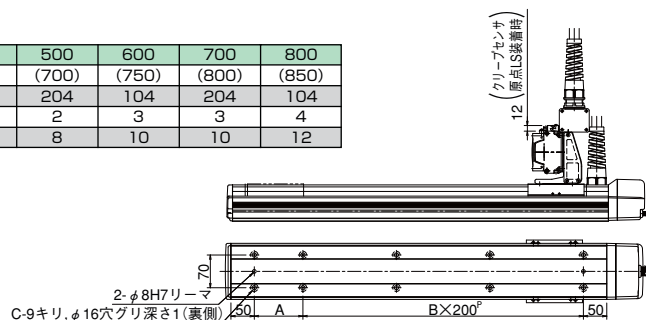
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

ICSA2 [ICSPA2] -BB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

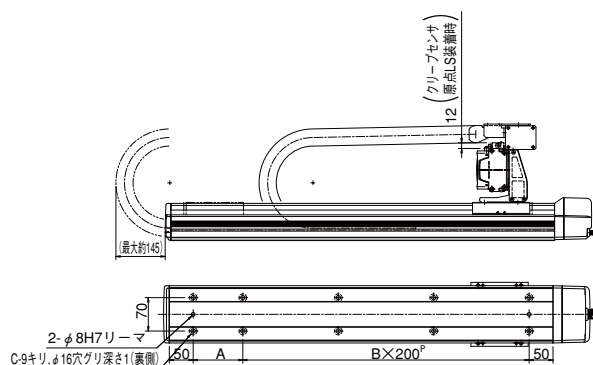
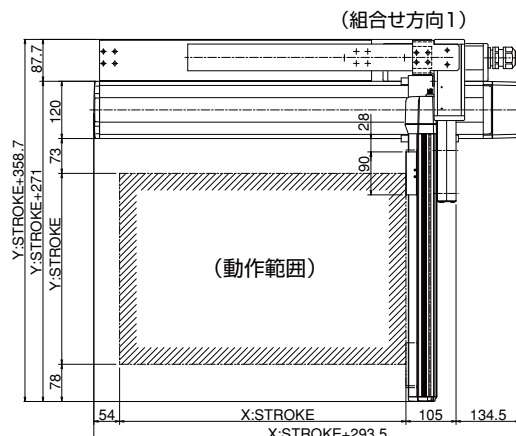
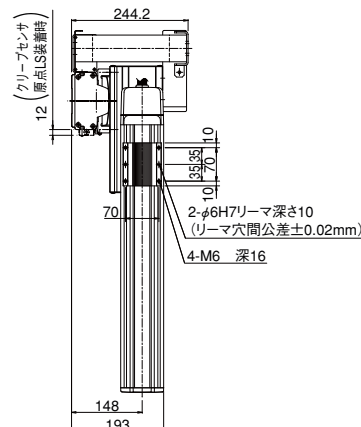
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



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

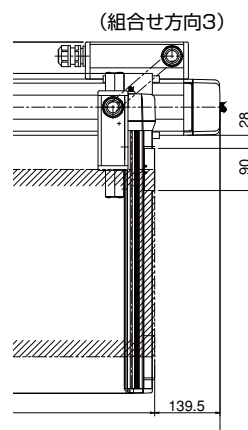
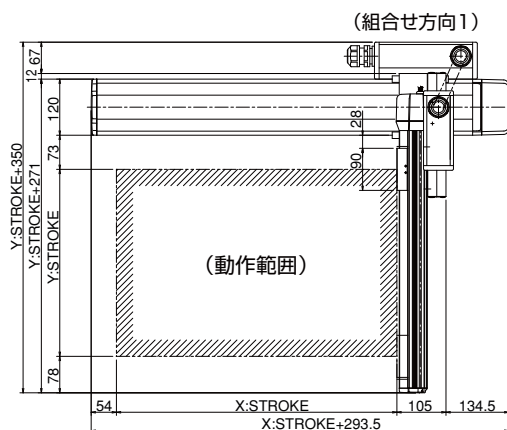
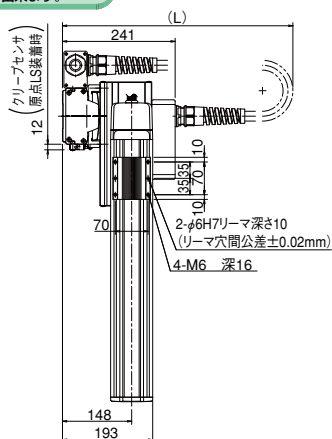
ICSA2 [ICSPA2] -BB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

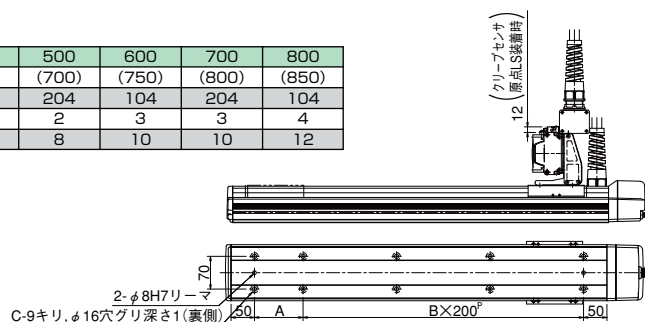
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

ICSA2 [ICSPA2] -BB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

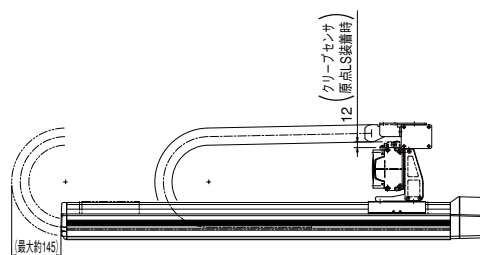
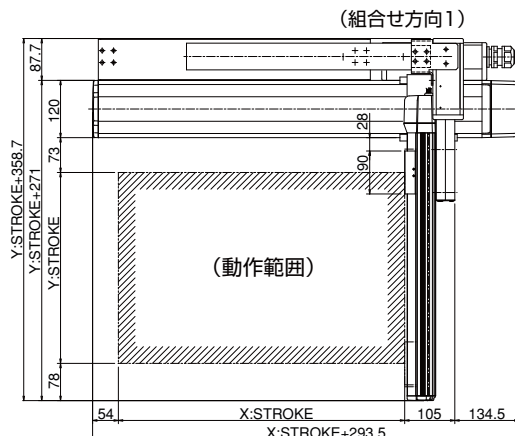
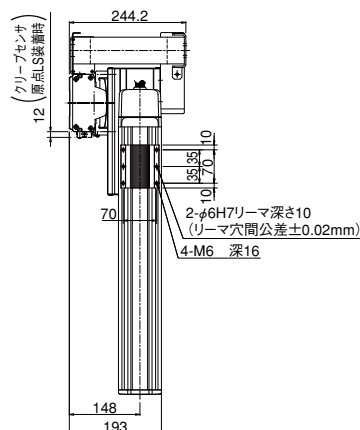
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

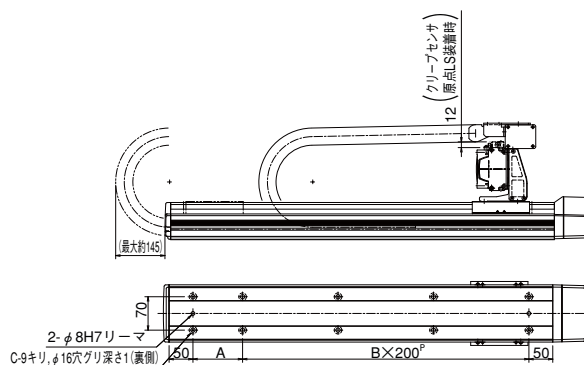
2次元
CAD

RoHS

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



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



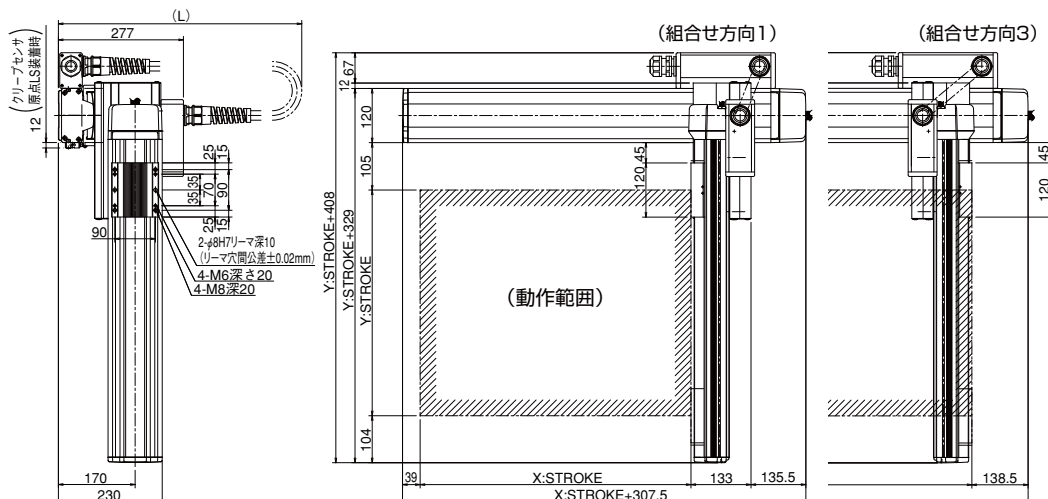
ICSA2 [ICSPA2] -BC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

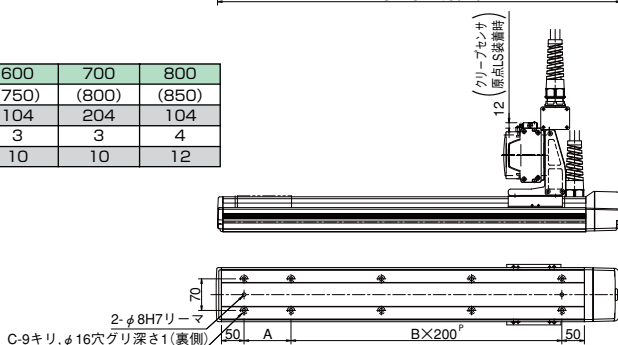
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

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



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



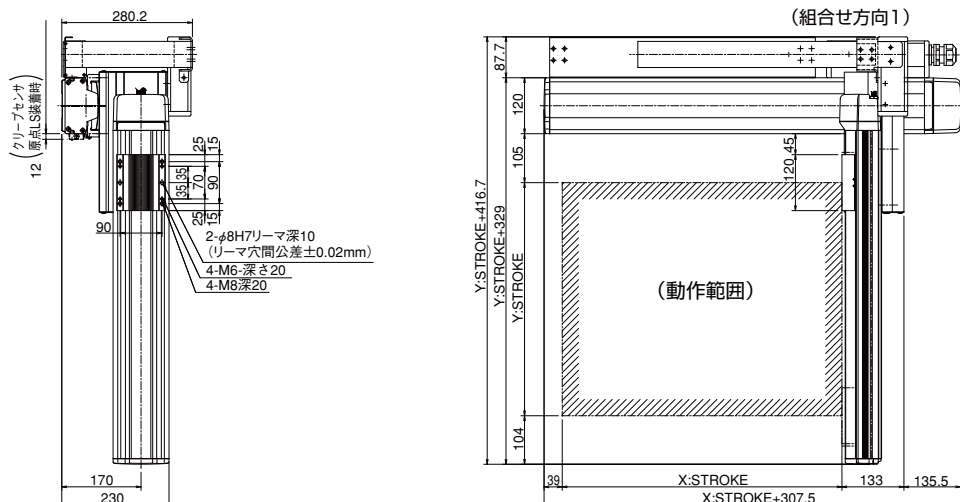
ICSA2 [ICSPA2] -BC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

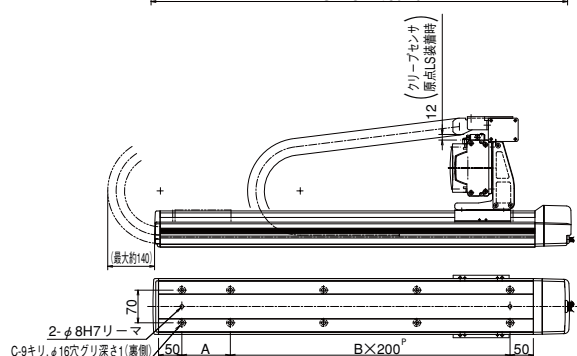
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

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



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



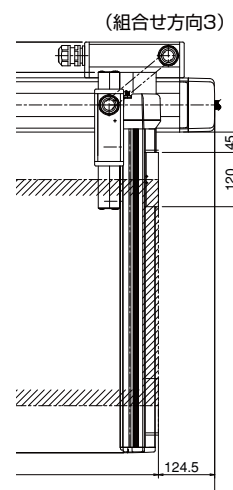
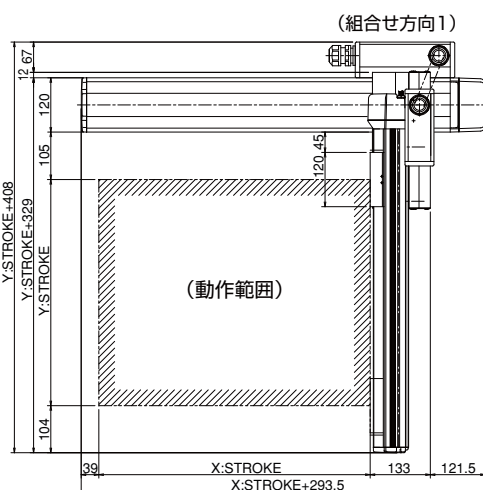
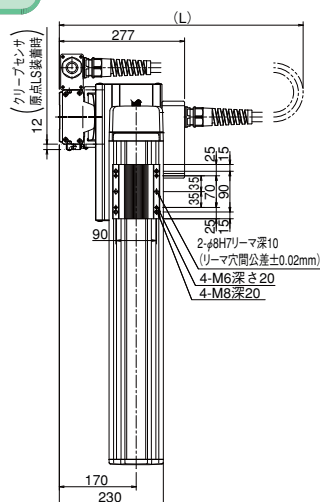
ICSA2 [ICSPA2] -BC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

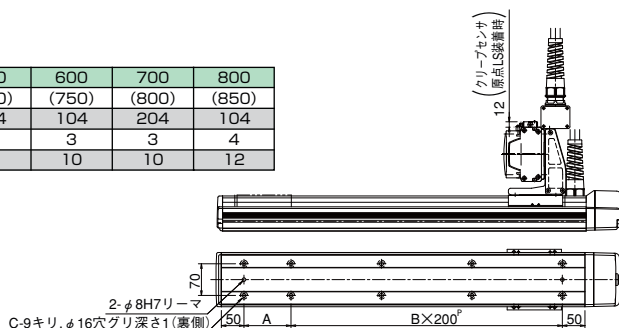
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



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

ICSA2 [ICSPA2] -BC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

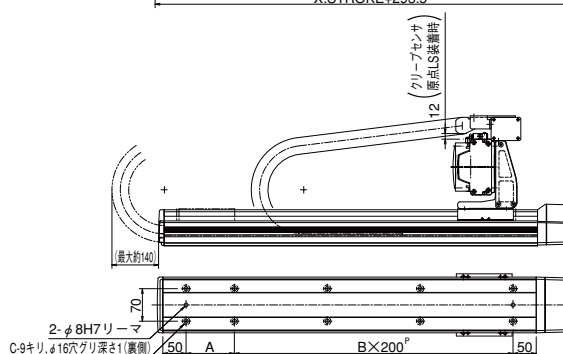
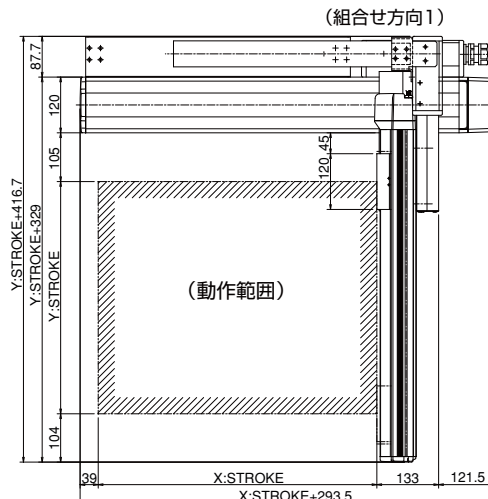
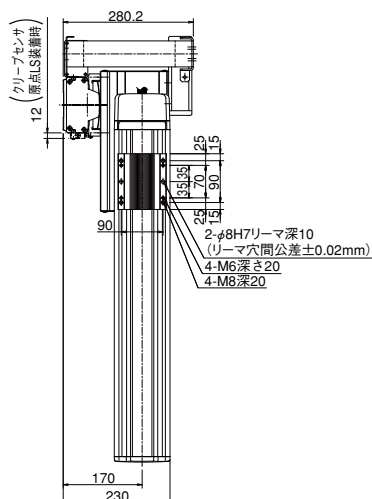
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



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

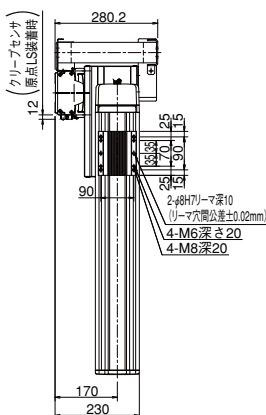
ICSA2 [ICSPA2] -BD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

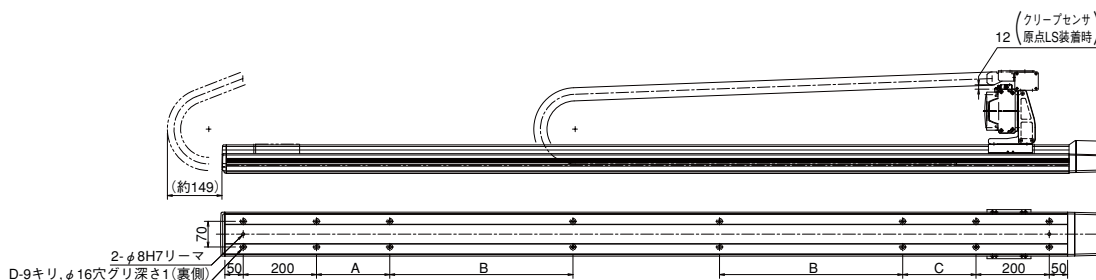
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



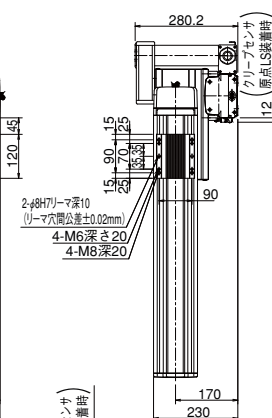
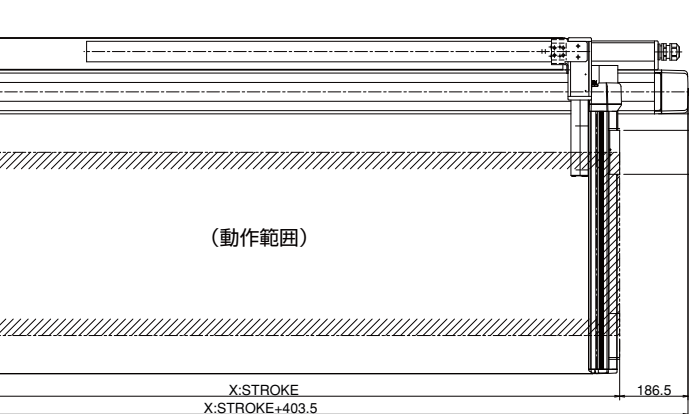
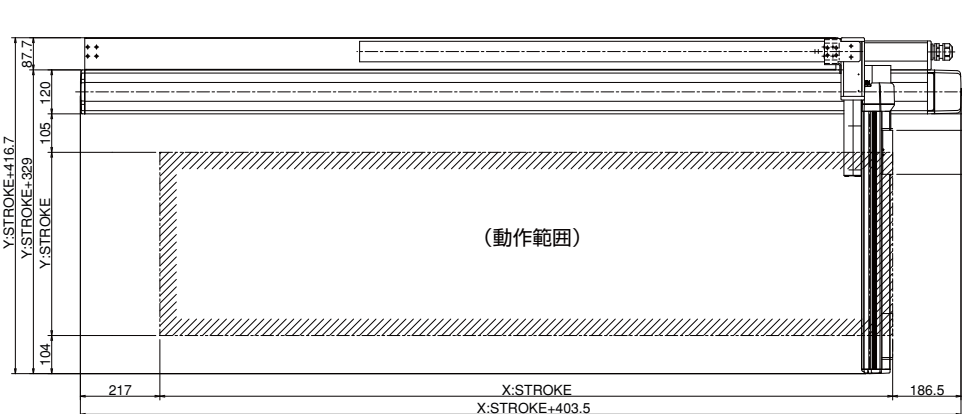
Xストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

寸法図 (組合せ方向3)

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

RoHS



Xストローク	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

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

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

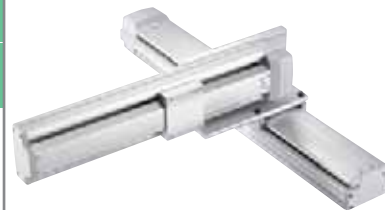
ICSPA2-BE□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アプリュー+付 I: インクリメンタル付	30: 300mm 下記 オプション表 100: 1000mm (100mm 毎)	20: 200mm 下記 オプション表 70: 700mm (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 291 ページをご参照下さい。

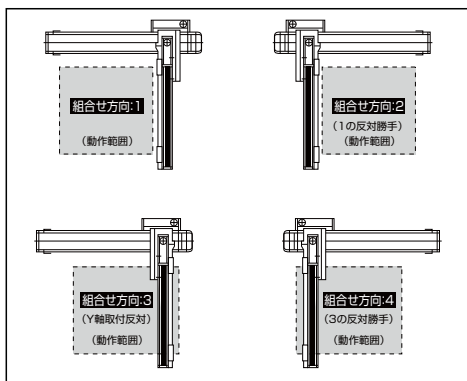


型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤

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

XY 組合せ方向



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	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル CT: ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTXL: ケーブルベア XL サイズ

※上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	200	300~700	800	900	1000
X 軸	—	600	—	460	380
Y 軸	600	—	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

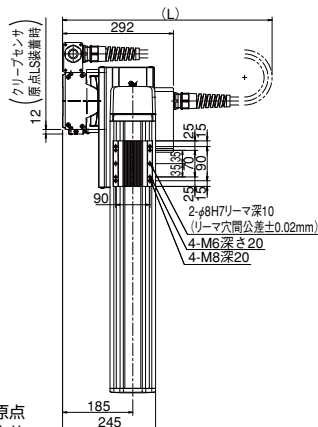
ICSA2 [ICSPA2] -BE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

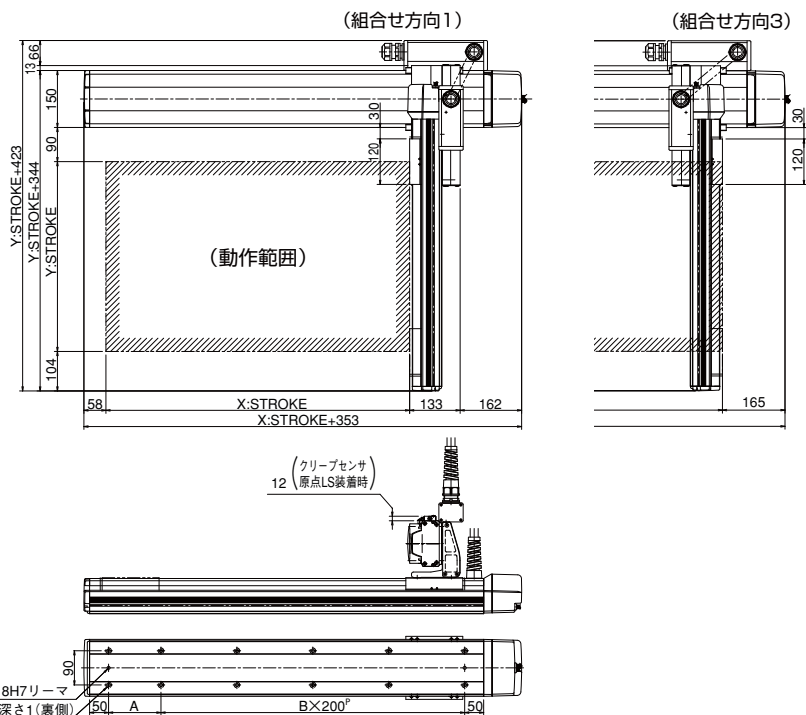
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

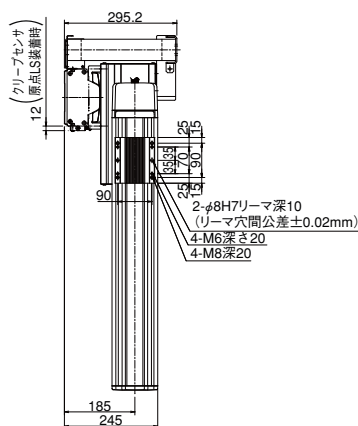
ICSA2 [ICSPA2] -BE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

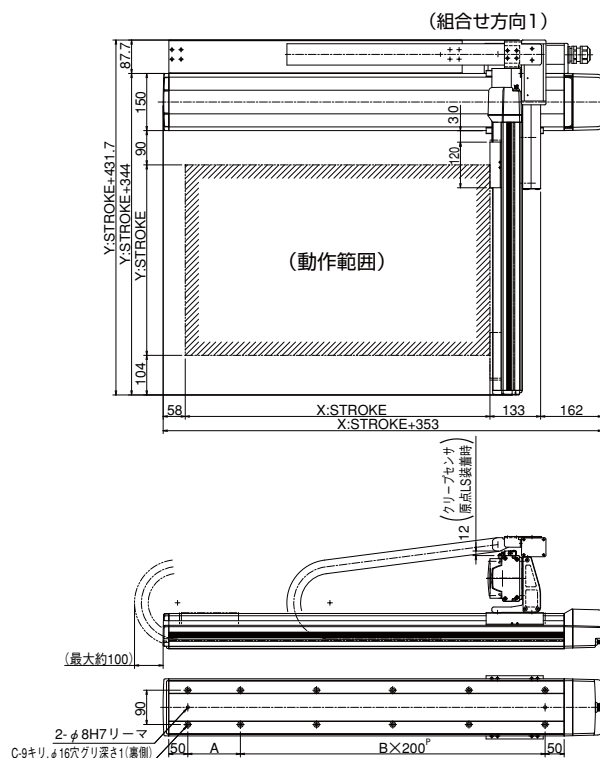
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

ICSA2【ICSPA2】-BF □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

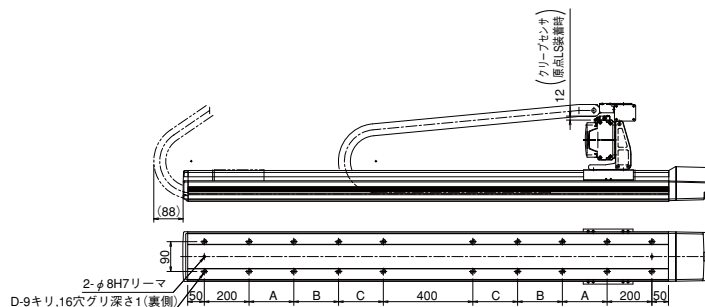
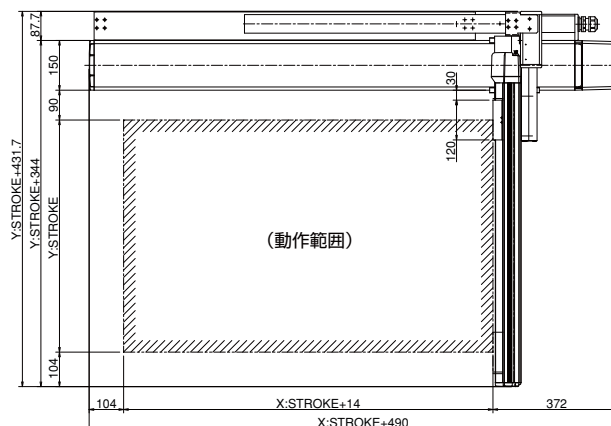
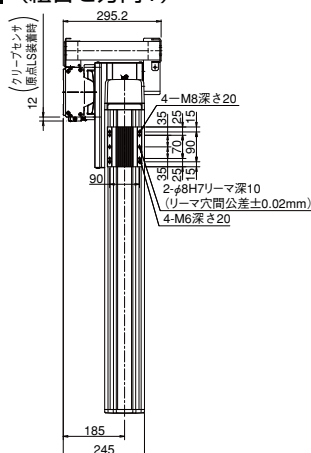
(組合せ方向1)

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

RoHS

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



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

寸法図

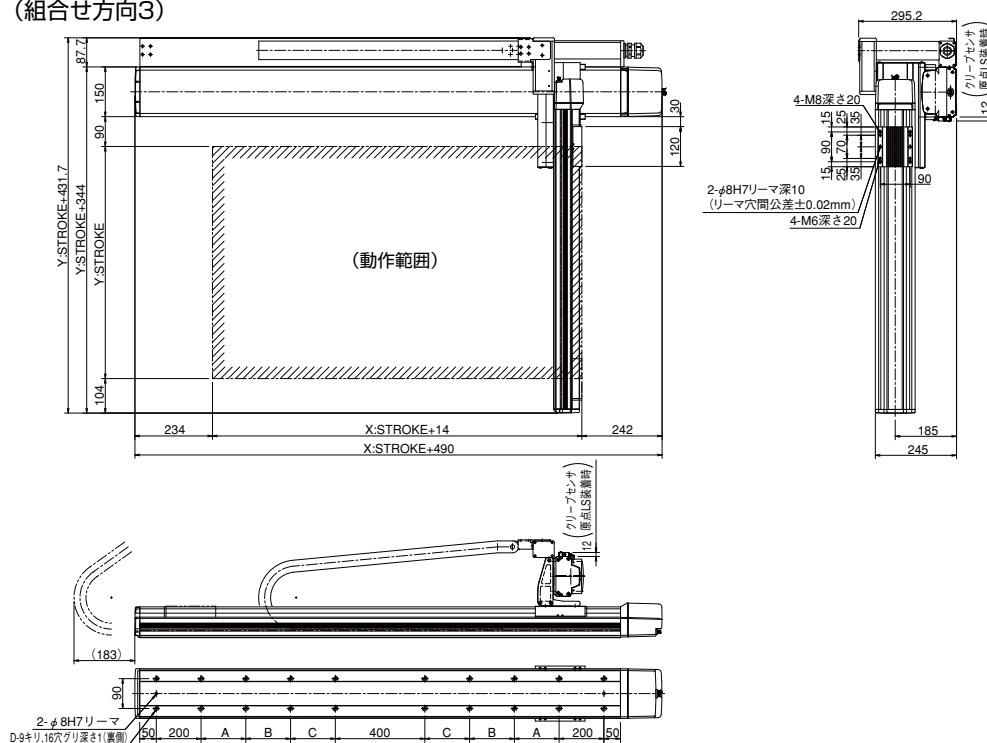
(組合せ方向3)

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

RoHS

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



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

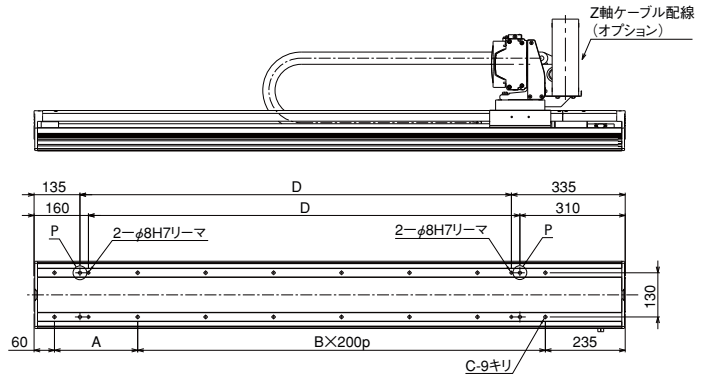
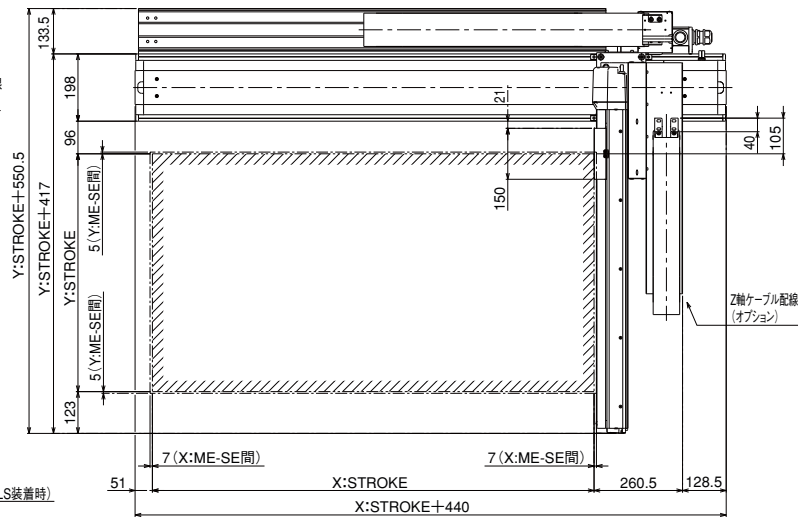
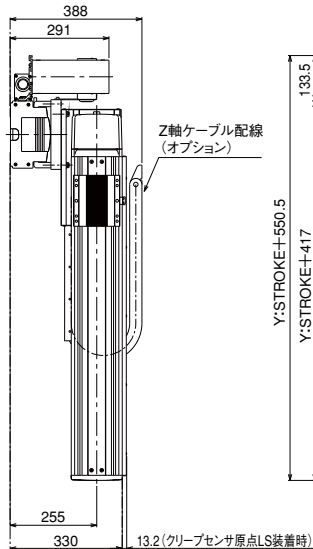
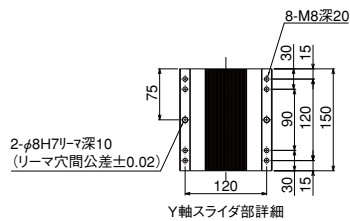
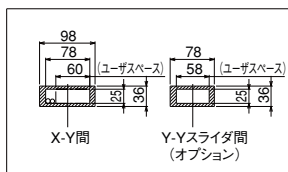
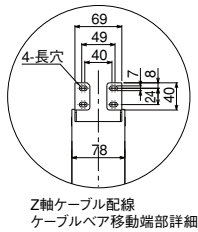
ICSA2【ICSPA2】-BK □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付け付けたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IAA準拠
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
ロボットデフレクトプル
ロボットI-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

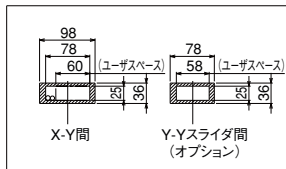
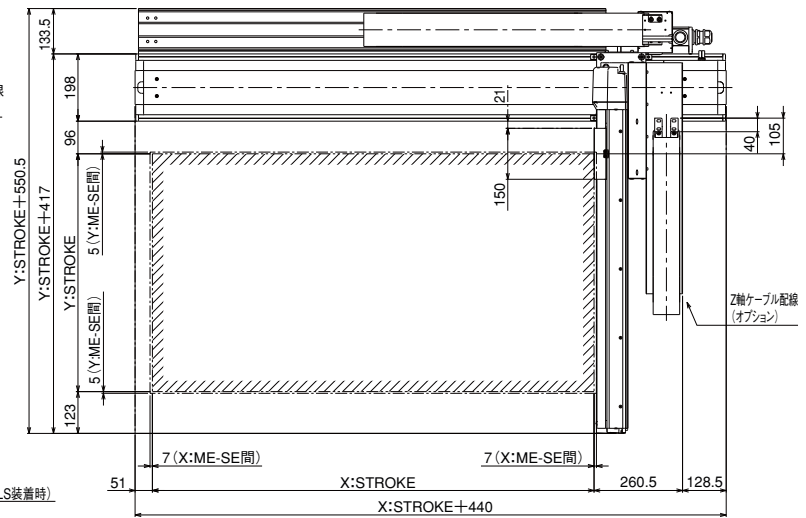
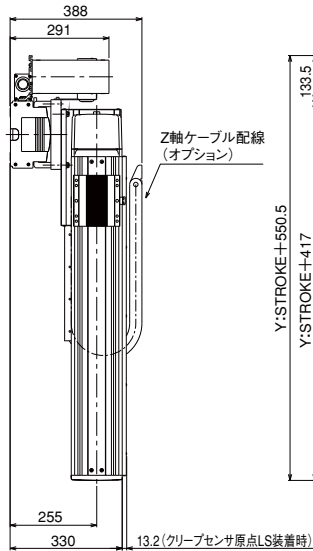
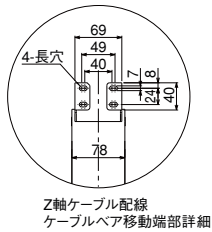
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

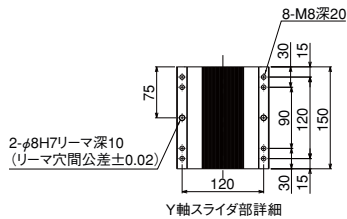
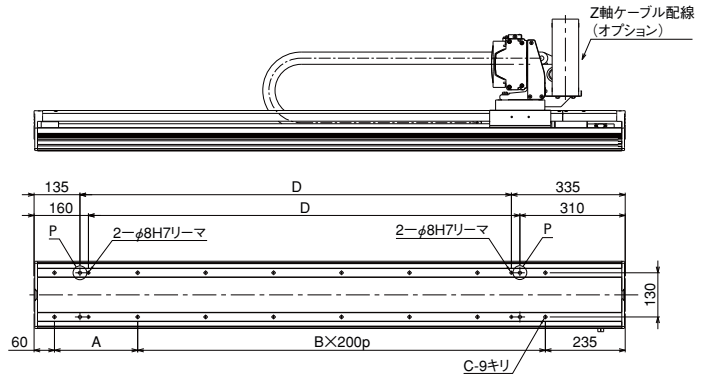
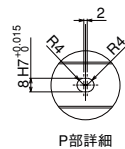
ICSA2【ICSPA2】-BK □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

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 RoHS

ケーブル収納断面図



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IAI 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
ロボットデフレクトアップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

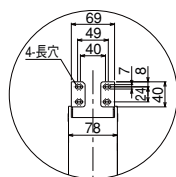
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

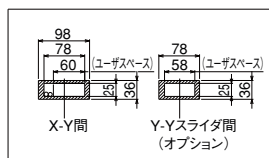
寸法図 (組合せ方向1)

2次元
CAD

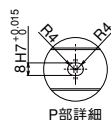
RoHS



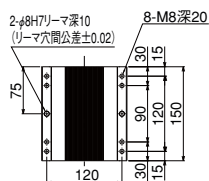
Z軸ケーブル配線
ケーブルペア移動端部詳細



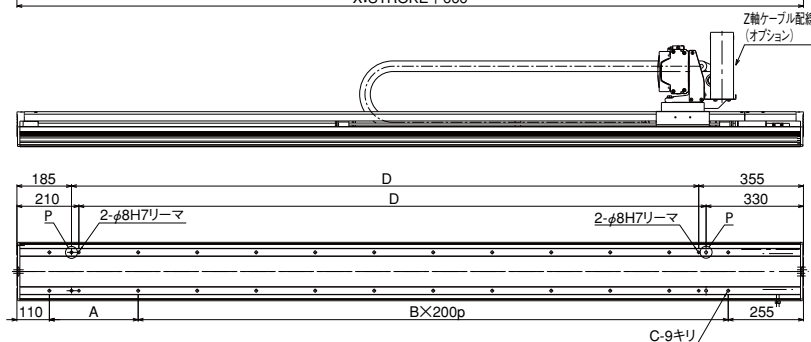
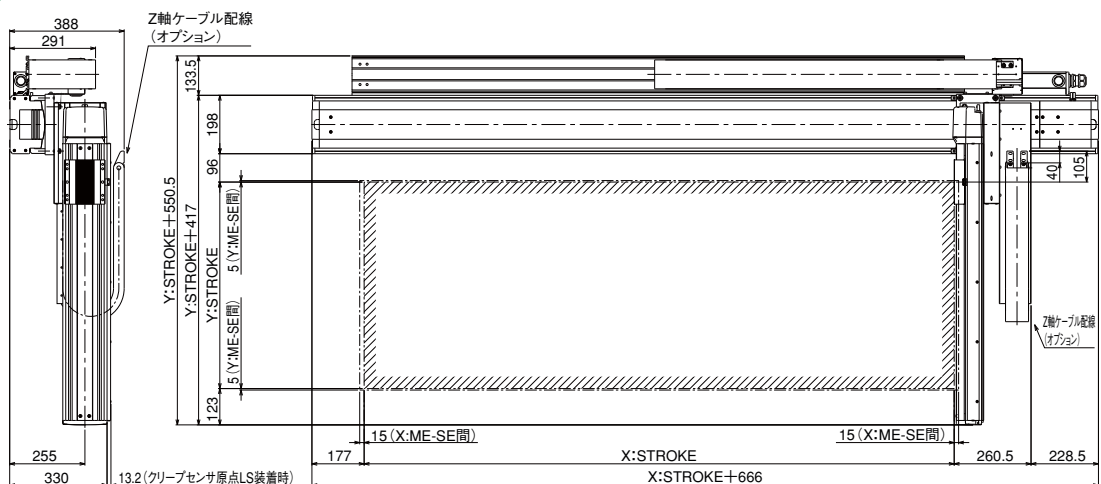
ケーブル収納断面図



P部詳細



Y軸スライダ部詳細



Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダにお客様が取り付けしたプレート等に固定して下さい。

X ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

ICSPA6

ICSA2【ICSPA2】-BL □ M-CT (ケーブルベア仕様)

I 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
ロボットデジタリット
ロボットI X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

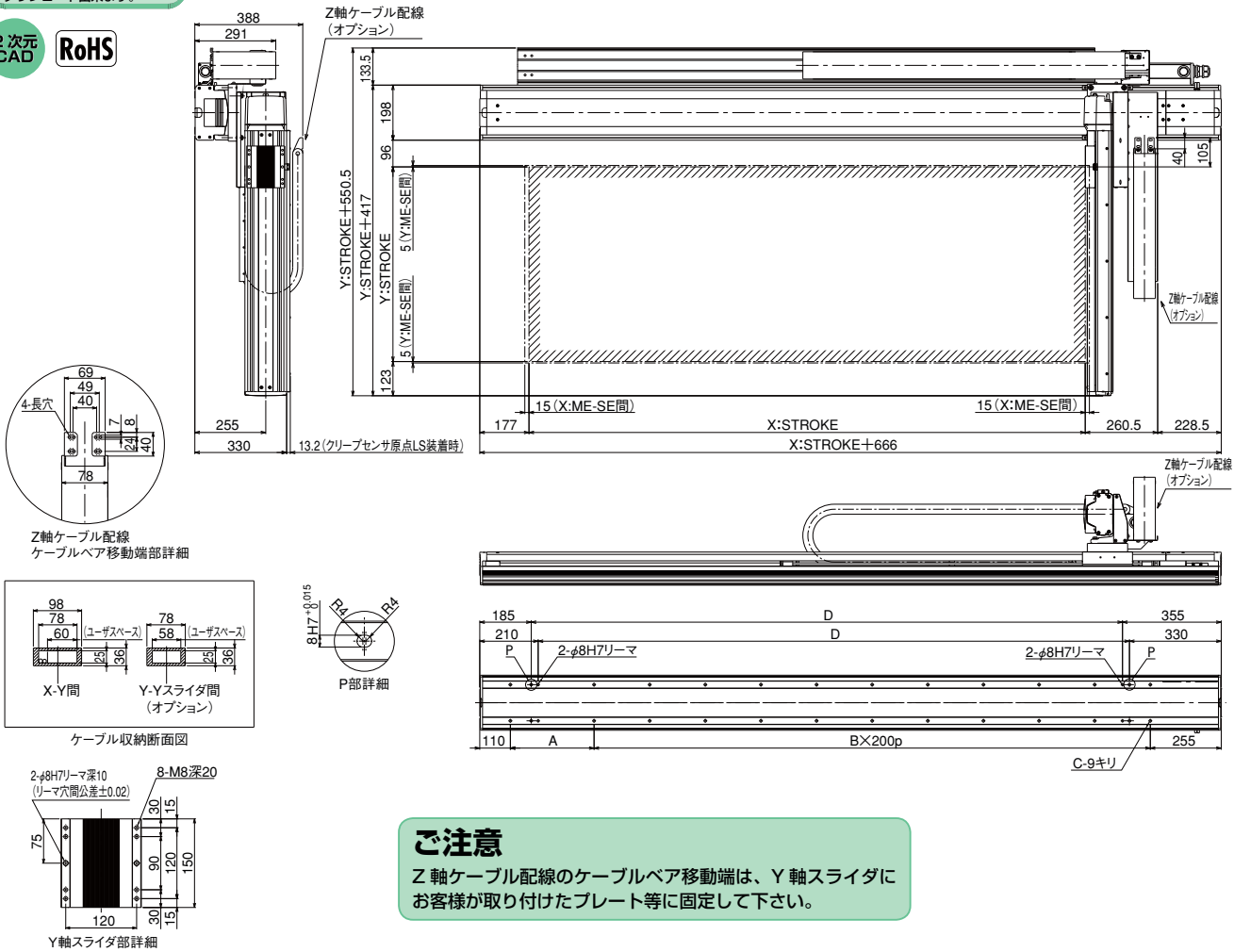
IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

寸法図 (組合せ方向1)

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 RoHS

ご注意

Z 軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y 軸スライダに
お客様が取り付けたいプレート等に固定して下さい。

X ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

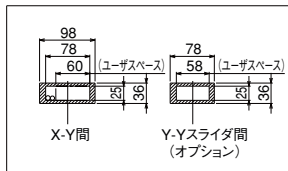
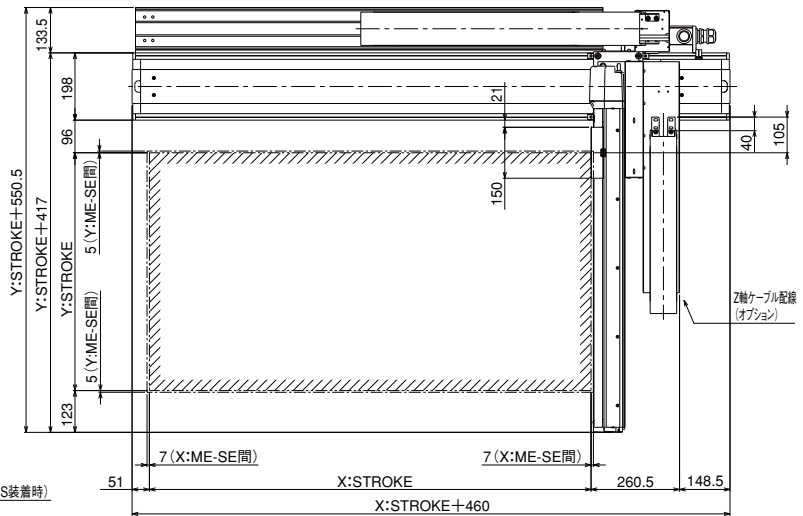
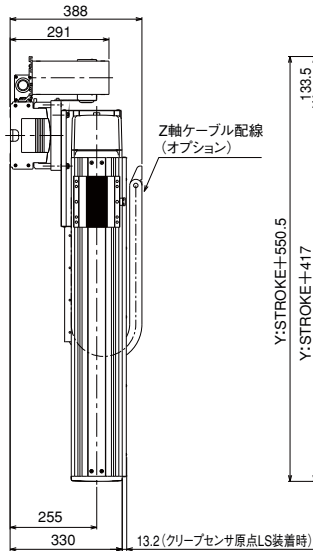
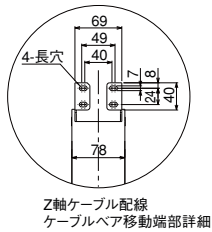
ICSA2【ICSPA2】-BP □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

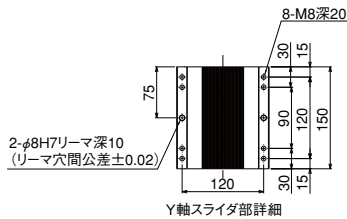
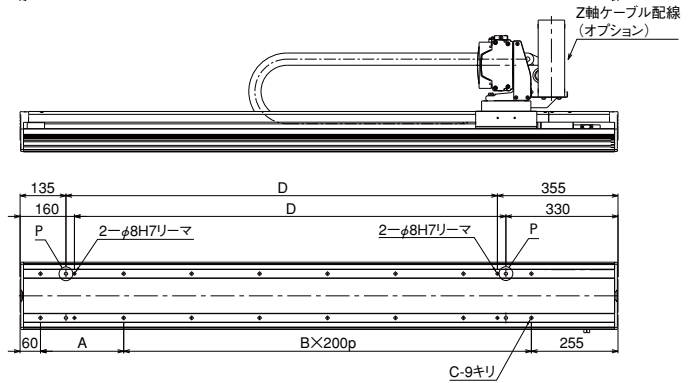
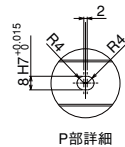
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



ケーブル収納断面図



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IAI 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
ロボットデフレクトアップ型
ロボットI Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

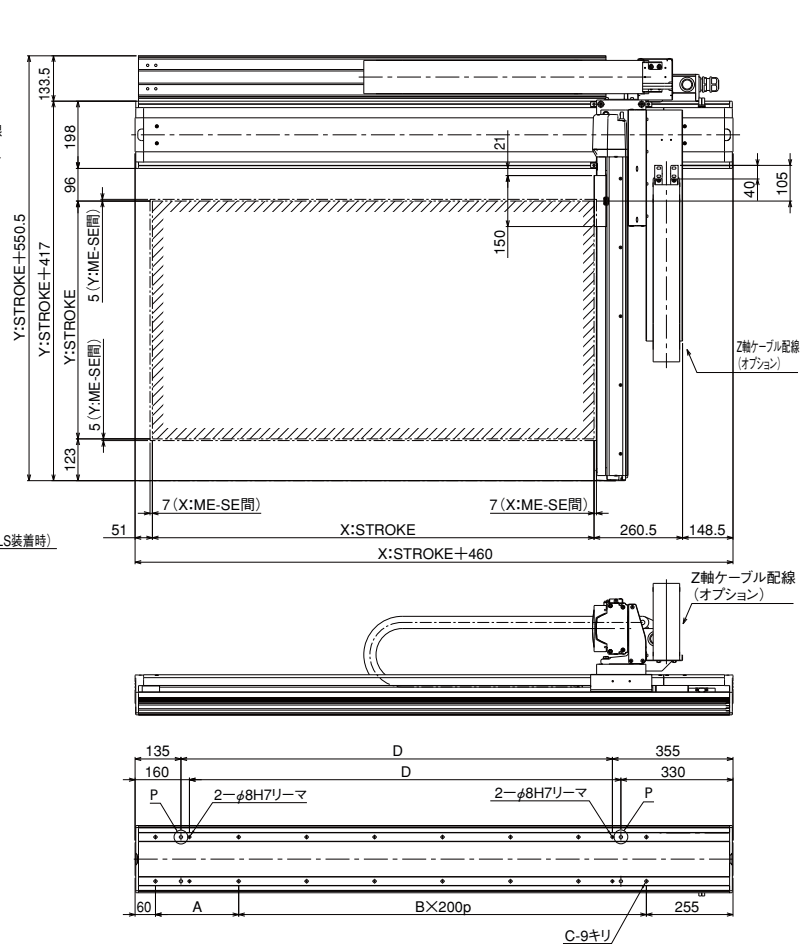
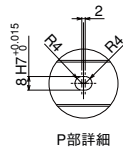
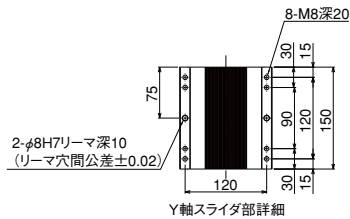
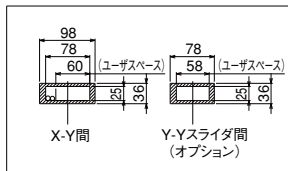
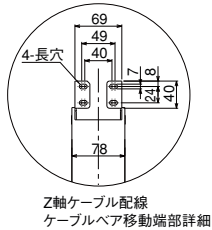
ICSA2 [ICSPA2] -BP □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IAI 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
ロボットデフレクトプル
ロボットI-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2 [ICSPA2] -BQ □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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
ロボットデジタリット
ロボットI-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

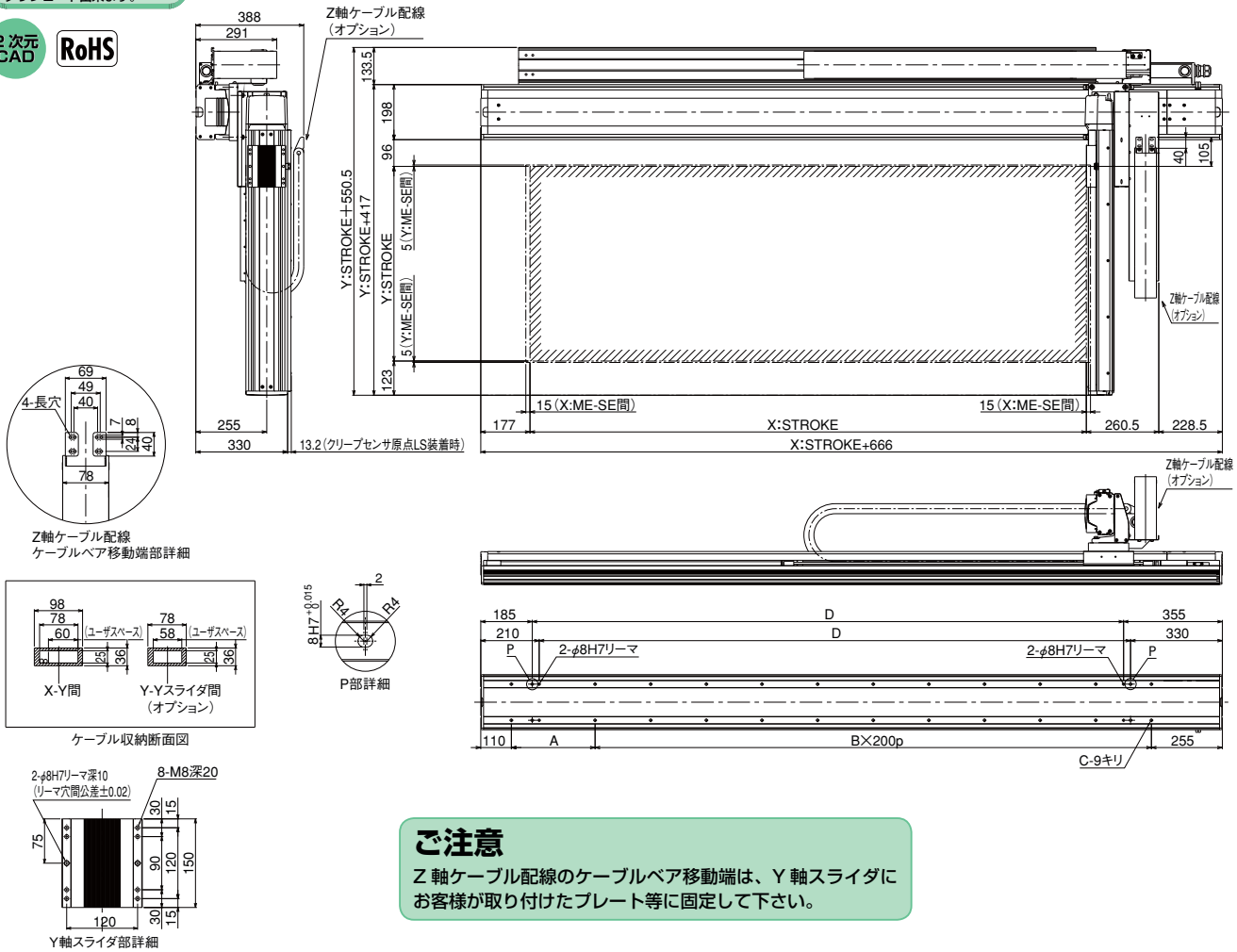
IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

寸法図 (組合せ方向1)

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 RoHS

ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダに
お客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

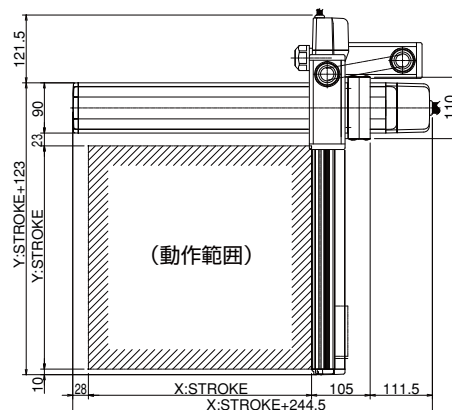
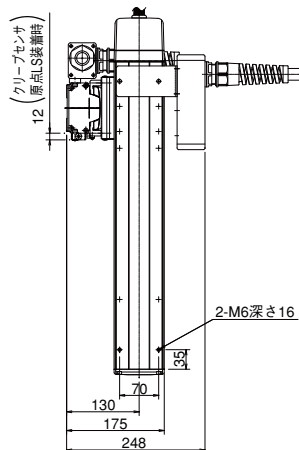
ICSA2 [ICSPA2] -SA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

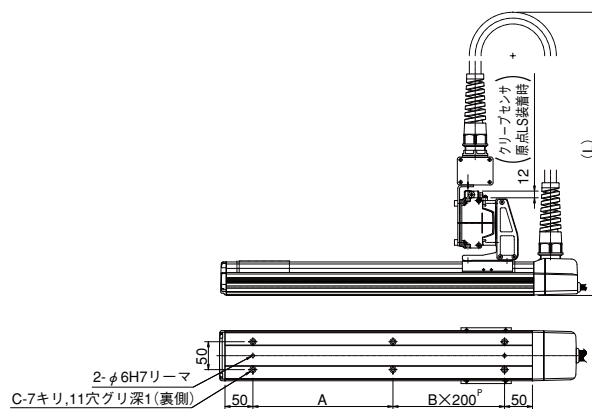
2次元
CAD RoHS

※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。



		L 寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

X ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

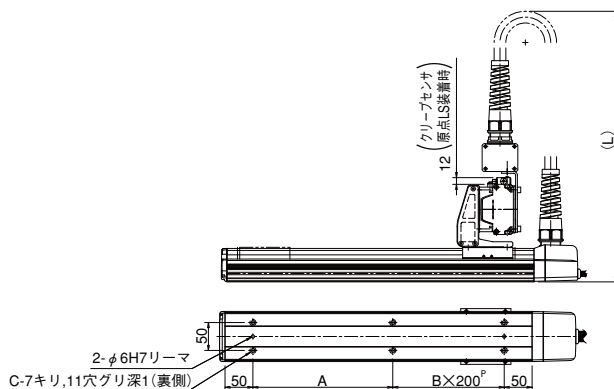
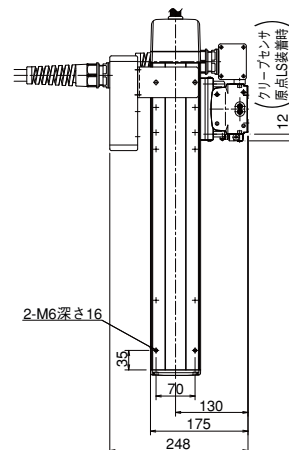
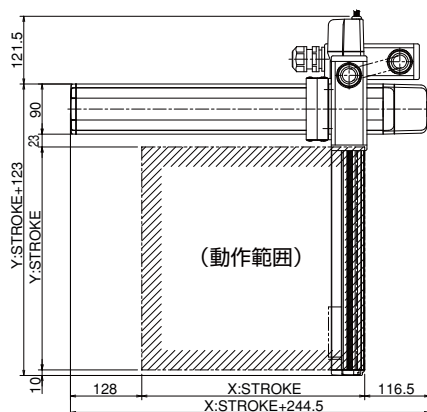


寸法図 (組合せ方向3)

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 RoHS

※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。



		L 寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

X ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

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

ICSPA2-SA□M 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYS (Y 軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2-標準仕様 ICSPA2-高精度仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	10: 100mm ↓ 60: 600mm (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



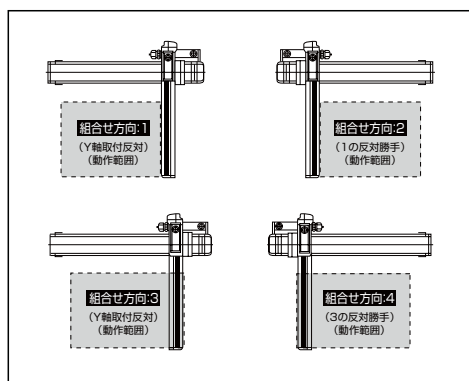
※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤

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

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -SXM- □ -60-8 (ストローク)	→ P37
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-8 (ストローク)	→ P38

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Y 軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	19.2	14.3	9.3	6.4
	0.4	12.7	12	9.3	6.4
	0.5	9.2	8.5	7.8	6.4
	0.6	6.2	5.5	4.8	4.1
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 60: 600mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 40: 400mm
③	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10 [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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100 ~ 400	500 ~ 600
X 軸	480	
Y 軸	480	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

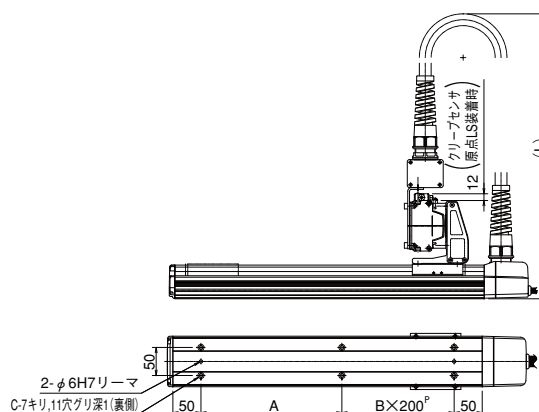
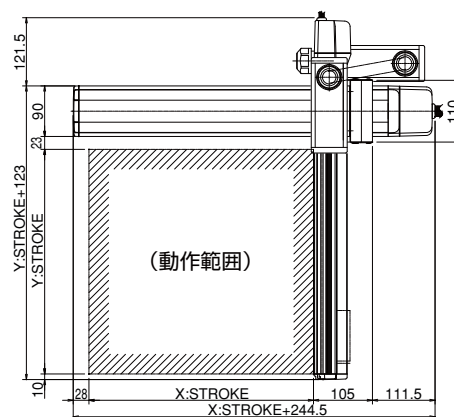
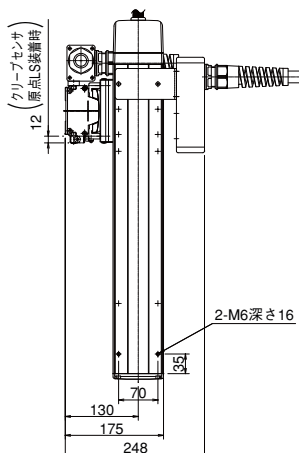
ICSA2【ICSPA2】-SA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

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 RoHS

※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。



		L 寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

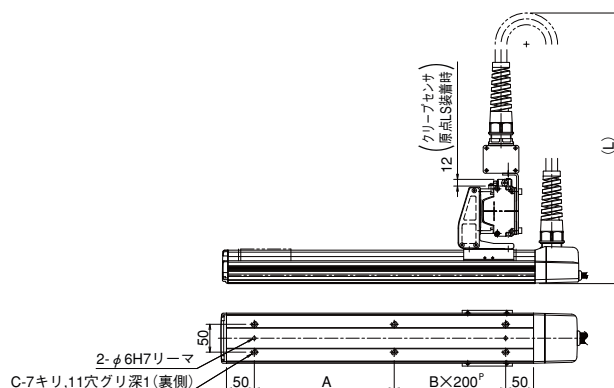
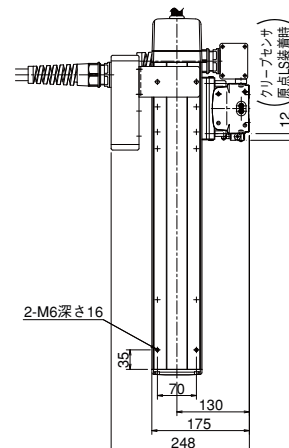
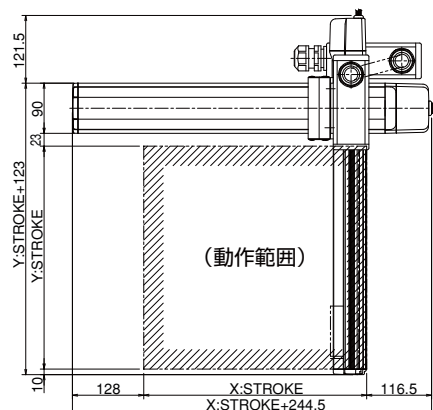
X ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

寸法図 (組合せ方向3)

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 RoHS

※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。



		L 寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

X ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

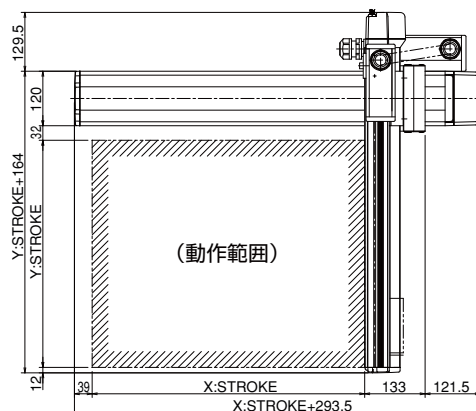
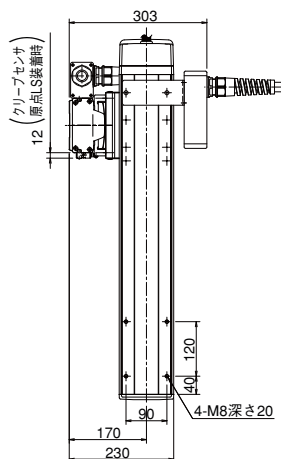
ICSA2 [ICSPA2] -S1C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

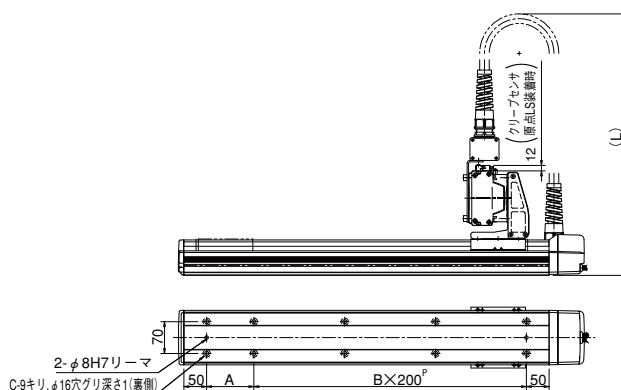
2次元
CAD RoHS

※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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

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

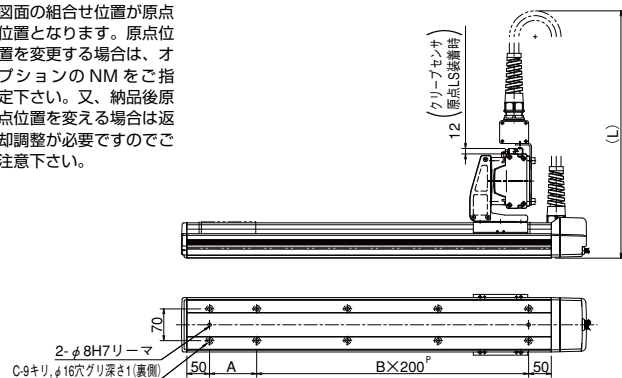
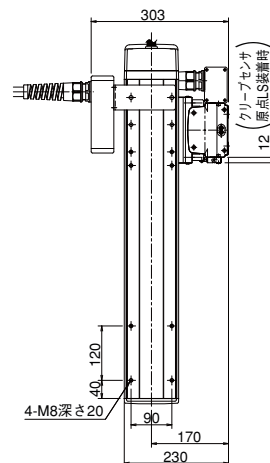
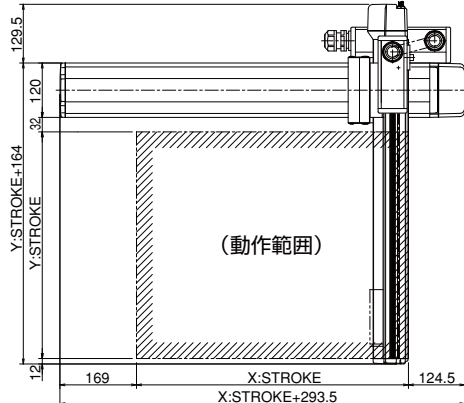


寸法図 (組合せ方向3)

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 RoHS

※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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

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

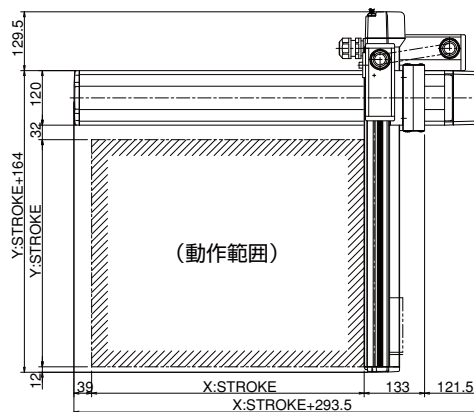
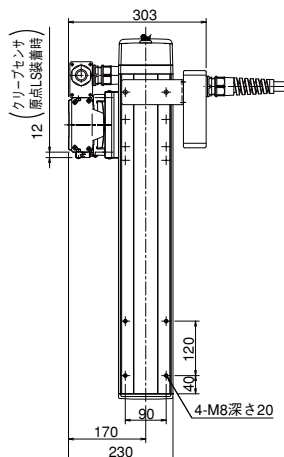
ICSA2 [ICSPA2] -S1C □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

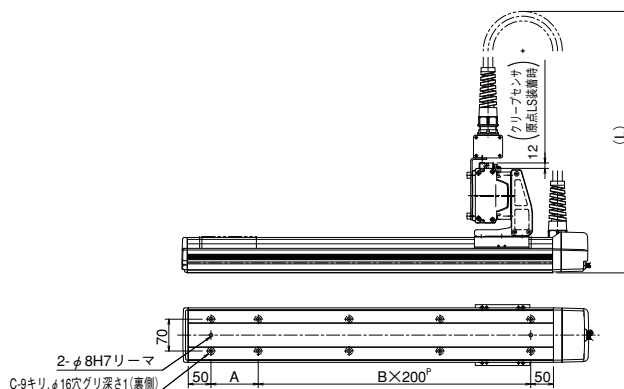
2次元 CAD RoHS

※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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

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

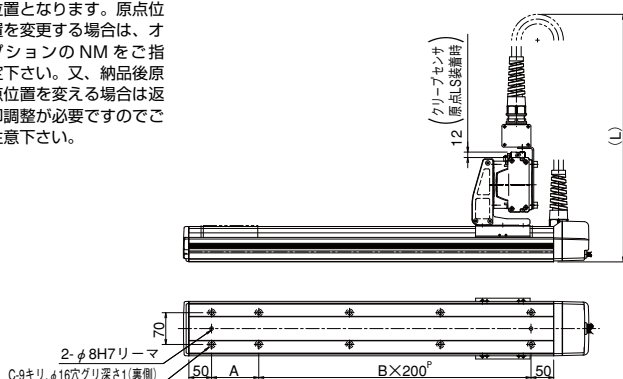
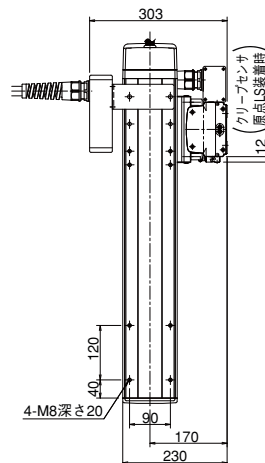
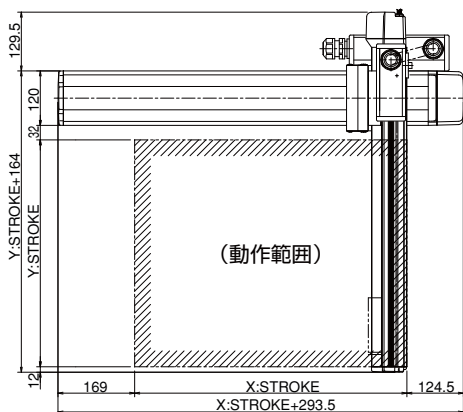


寸法図 (組合せ方向3)

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 RoHS

※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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

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

ICSA2【ICSPA2】-S2C ☐ H-SC (自立ケーブル仕様)

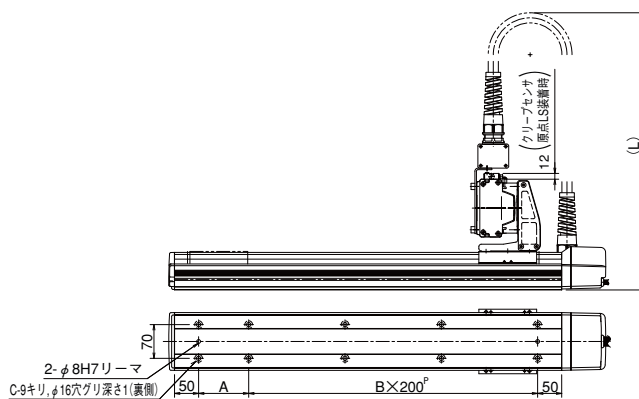
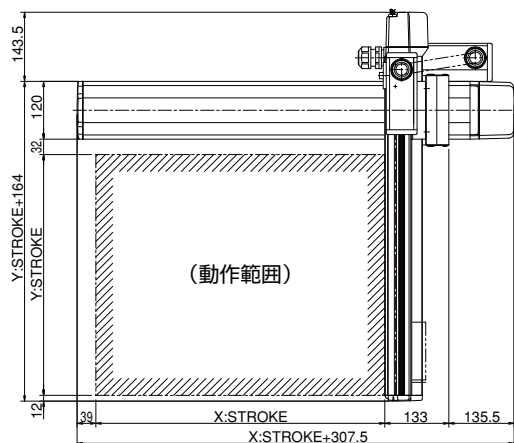
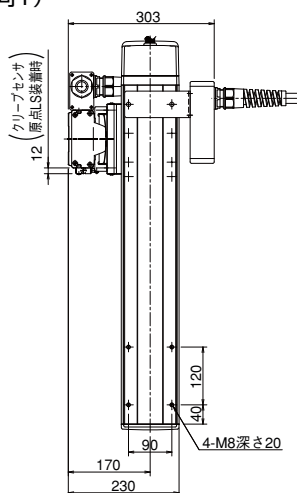
寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS

※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。



		L 寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
	100	550	600	650	700	750	800	850
	200	600	650	700	750	800	850	900
	300	650	700	750	800	850	900	950
	400	700	750	800	850	900	950	1000
	500	750	800	850	900	950	1000	1050

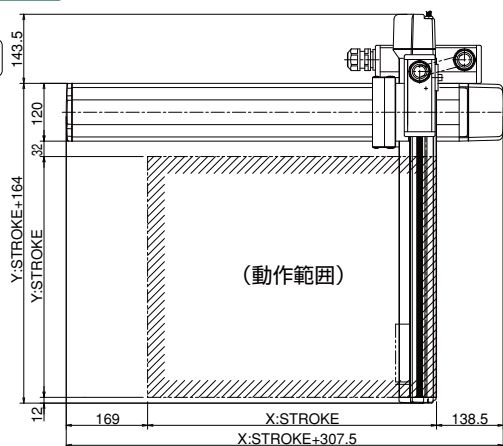
X ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

寸法図 (組合せ方向3)

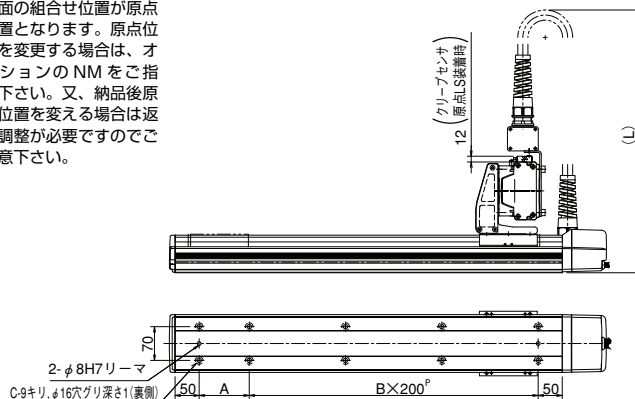
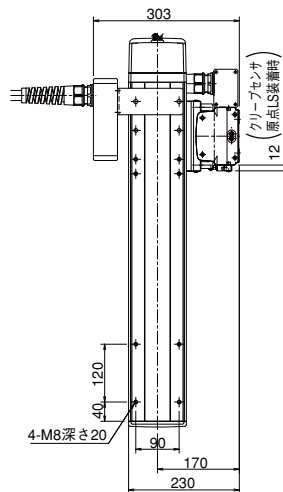
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



※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。



		L 寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
	100	550	600	650	700	750	800	850
	200	600	650	700	750	800	850	900
	300	650	700	750	800	850	900	950
	400	700	750	800	850	900	950	1000
	500	750	800	850	900	950	1000	1050

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

ICSA2 [ICSPA2] -SG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

IAI 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
ロボットデールトツツ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インジェクション

IK2

IK3

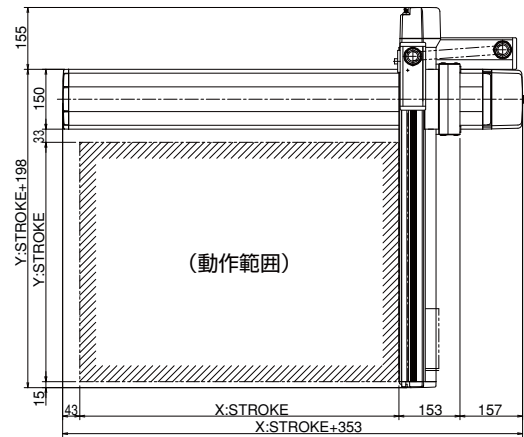
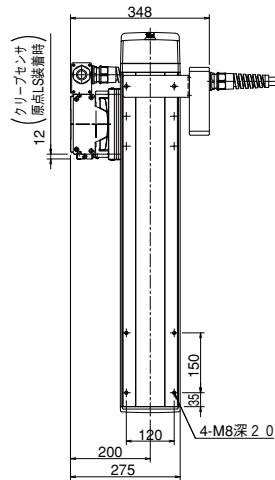
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

寸法図 (組合せ方向1)

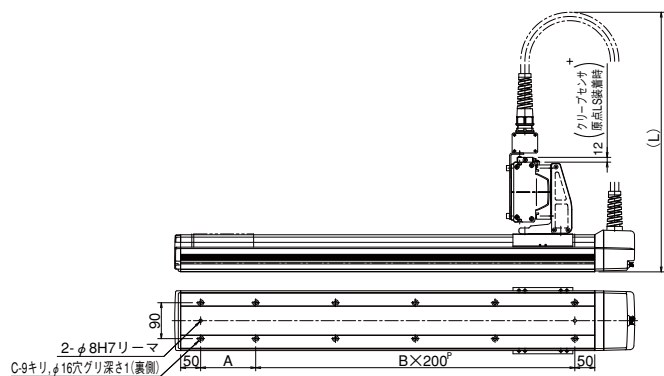
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD RoHS

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



		L 寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
600	850	900	950	1000	1050	1100	1150

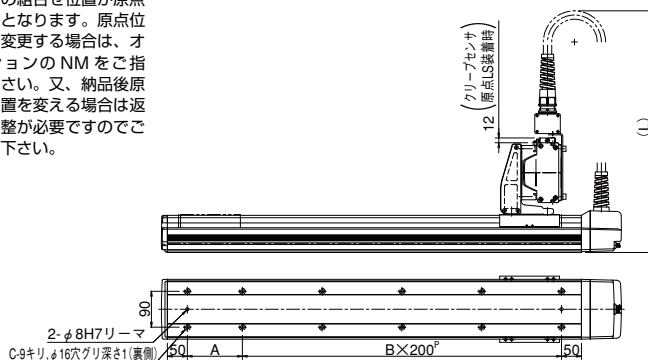
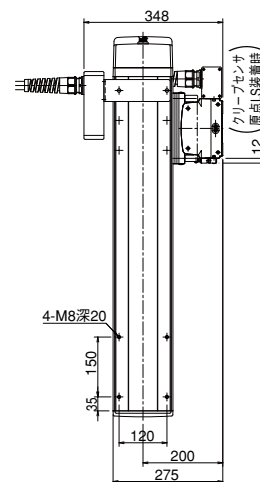
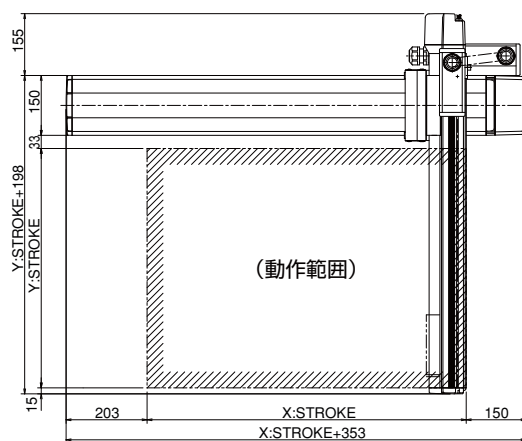
X ストローク	300	400	500	600	700	800
A	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4
C	6	8	8	10	10	12



寸法図 (組合せ方向3)

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 RoHS

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



		L 寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
600	850	900	950	1000	1050	1100	1150

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

I 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I X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インクメモリー

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZAH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZAH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の ①～⑤ の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 30 : 300mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑤ の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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/16mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100 ~ 300	400 ~ 600
X 軸	960	
Z 軸	480	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16 (ストローク)	→ P37
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8 (ストローク) -B	→ P39

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	4.0	3.3	2.6	
	0.4	1.0	0.3	—	
	0.5	—	—	—	
	0.6	—	—	—	
	0.7	—	—	—	
	0.8	—	—	—	
	0.9	—	—	—	
	1.0	—	—	—	



ご注意

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

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

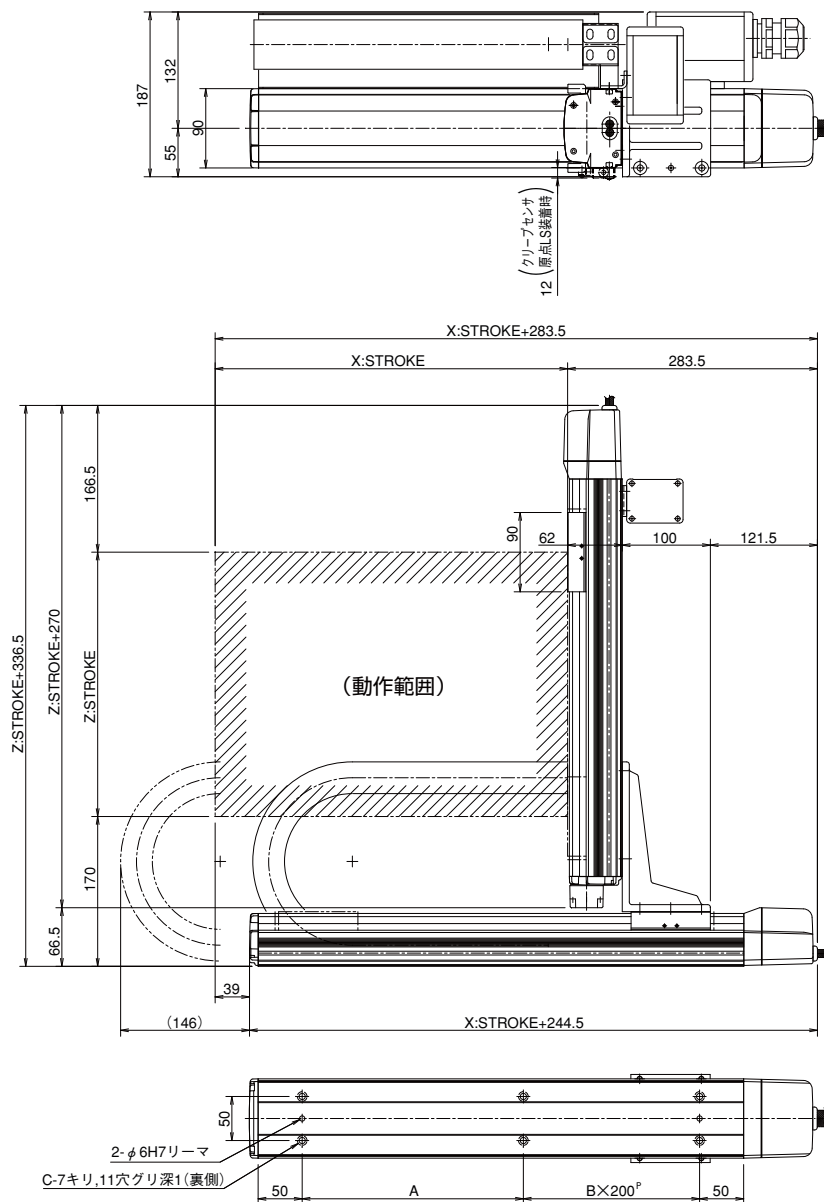
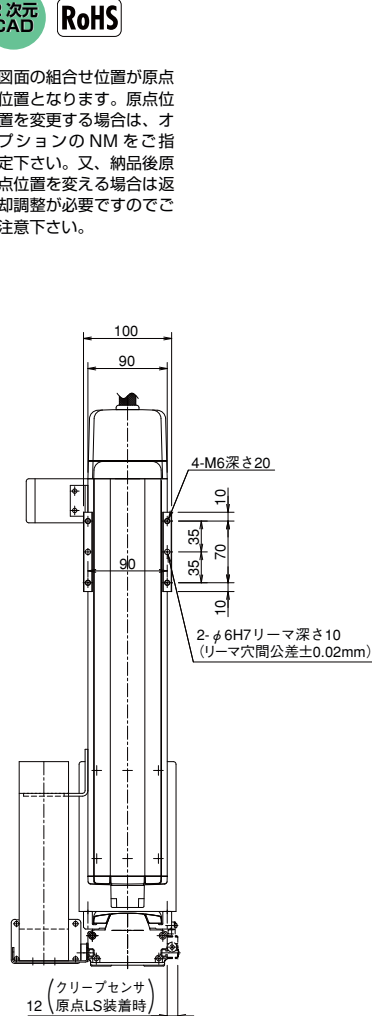
ICSA2【ICSPA2】-ZAH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

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
ロボット1Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

I 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
ロボットテールトップ型
ロボットI X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZAM

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZAM

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 60: 600mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTXL: ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリープセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100 ~ 300	400 ~ 600
X 軸	480	
Z 軸	240	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-8- (ストローク)	→ P37
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-4- (ストローク) -B	→ P39

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	10.0	7.5	6.0
	0.4	8.5	6.0	4.0
	0.5	7.0	4.5	3.0
	0.6	4.0	3.3	2.0
	0.7	—	—	—
	0.8	—	—	—
	0.9	—	—	—
	1.0	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で X 軸
加速度を変えた場合の数値です。



ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が
0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

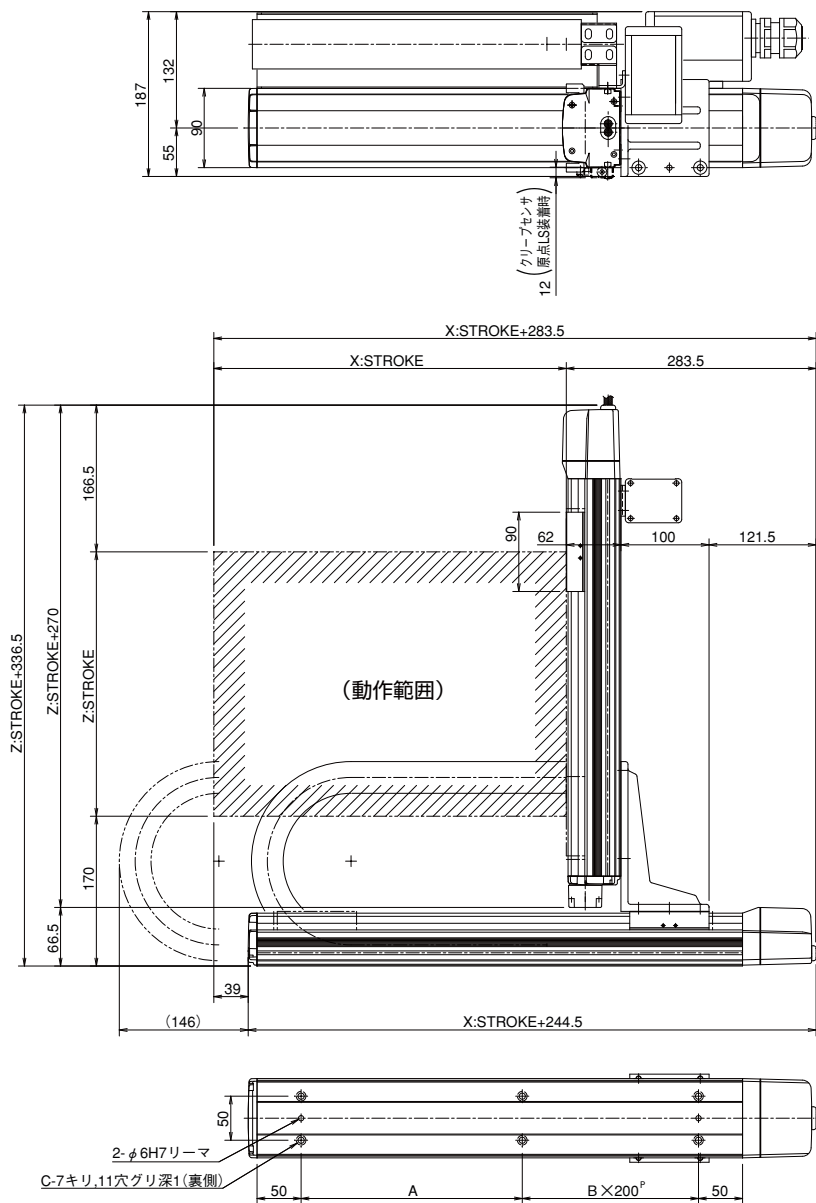
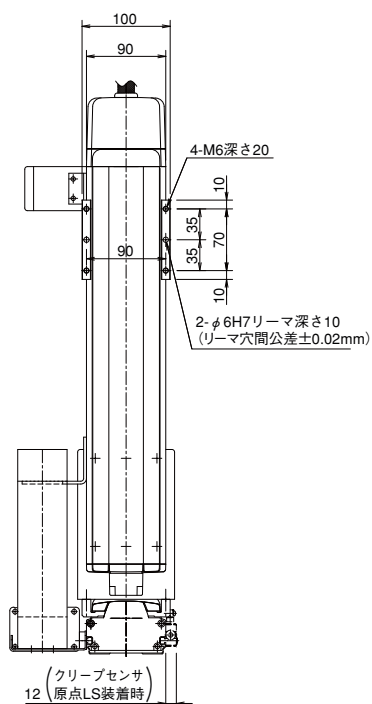
ICSA2【ICSPA2】-ZAM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

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
ロボットデフレクトラ
ロボットI-Xスカ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 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I Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-Z1CH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-Z1CH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート付 I: インクリメンタル付	20: 200mm ↓ 80: 800mm (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 □L: 長さ指定	CT: ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTLX: ケーブルベア XL サイズ



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 400	500 ~ 700	800
X 軸	—	1200	—	860
Z 軸	600	—	—	—

適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20- (ストローク)	→ P40
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM-□-100-10- (ストローク) -B	→ P45

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	8.5	7.5	6.5	5.5
	0.4	3.5	2.5	1.5	0.5
	0.5	0.5	—	—	—
	0.6	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -Z1CH-CT (ケーブルベア仕様)

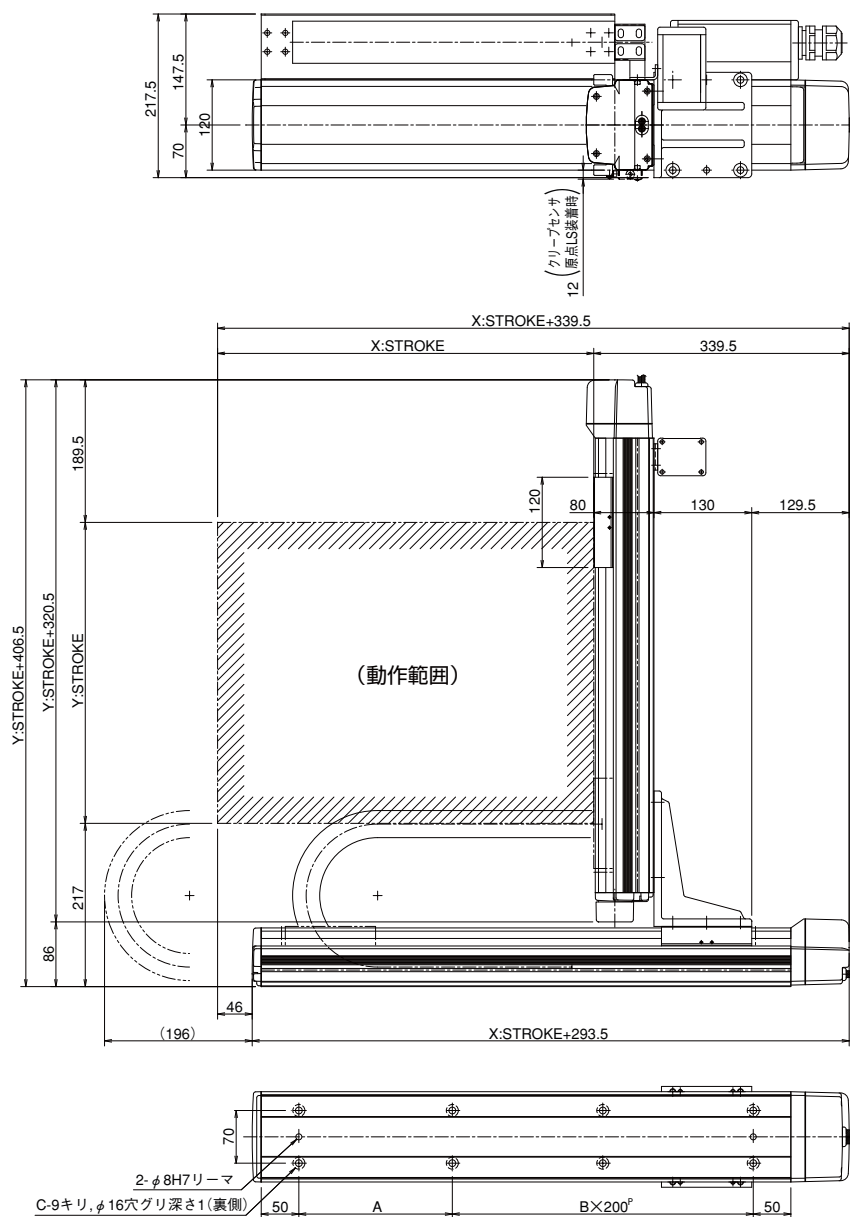
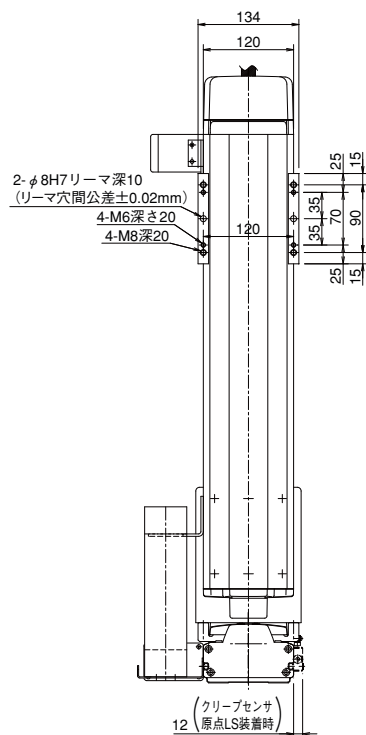
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



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

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
ロボットデールトトップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

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
ロボットテーブルトップ型
ロボットI X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インクメンソー
ション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-Z1CM

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-Z1CM

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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	ベアスー体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 400	500 ~ 700	800
X 軸	—	600	—	430
Z 軸	300	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

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)	→ P40
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM- □ -100-5- (ストローク) -B	→ P45

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	17.0	14.0	12.0
	0.4	18.5	14.0	11.0	9.0
	0.5	12.5	11.5	9.0	7.0
	0.6	8.5	7.5	6.5	5.0
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で X 軸加速度を変
えた場合の数値です。

ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
 (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
 最長 20m まで対応可能です。
 (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注 4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が
 0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

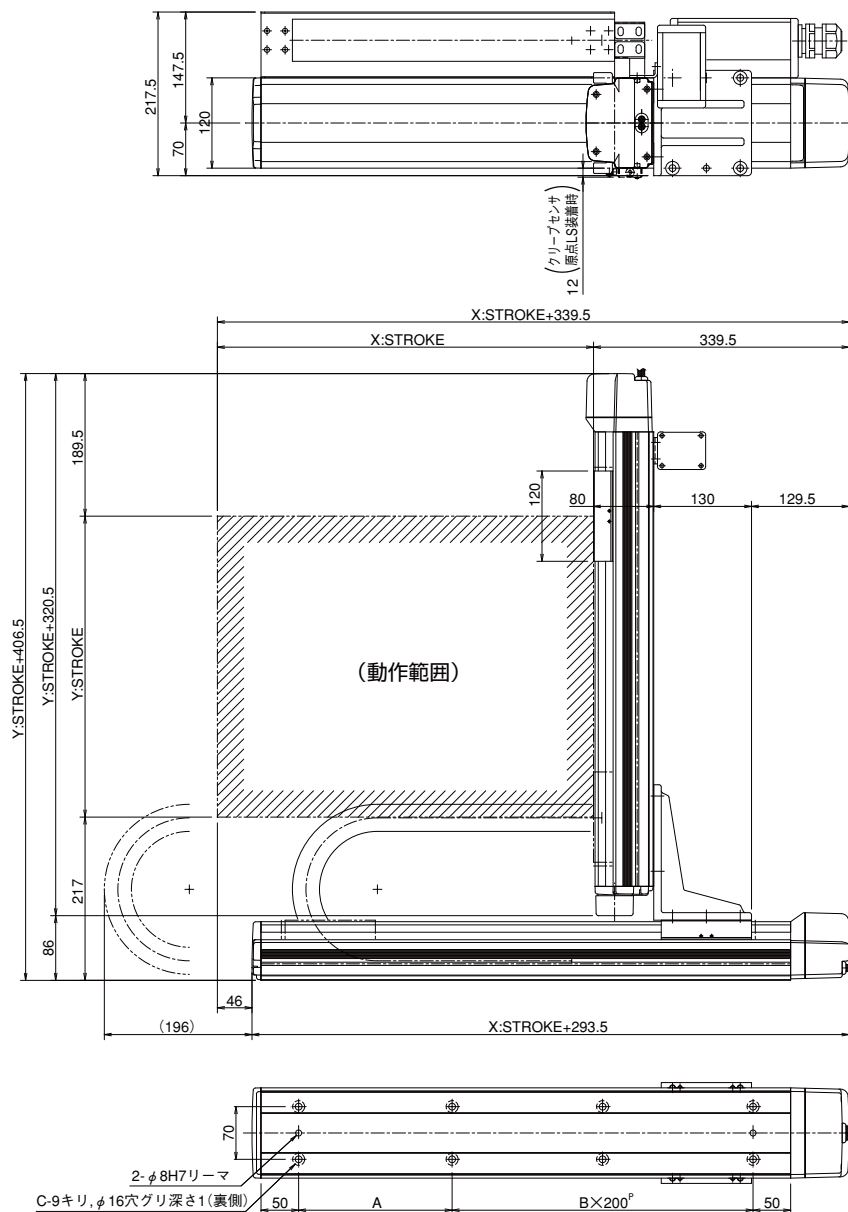
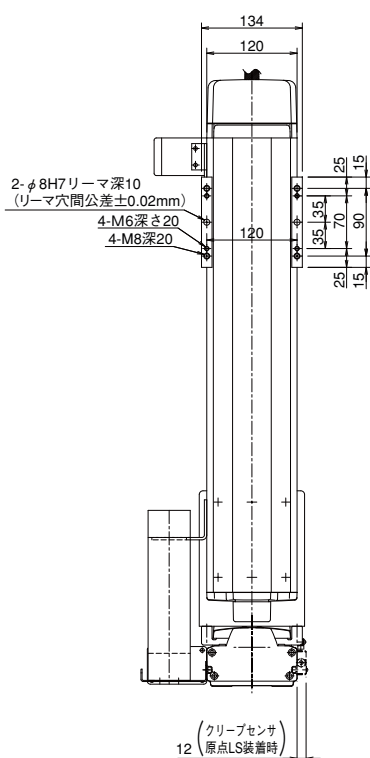
ICSA2 [ICSPA2] -Z1CM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

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



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

IAA準
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
ロボットデフレクトラ
ロボットI-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 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I Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-Z2CH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-Z2CH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 400	500 ~ 700	800
X 軸	—	1200	—	860
Z 軸	600	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -200-20- (ストローク)	→ P41
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM- □ -200-10- (ストローク) -B	→ P46

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	16.3	13.0	10.0	8.0
	0.5	11.3	10.3	8.0	6.0
	0.6	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—



ご注意

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

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -Z2CH-CT (ケーブルベア仕様)

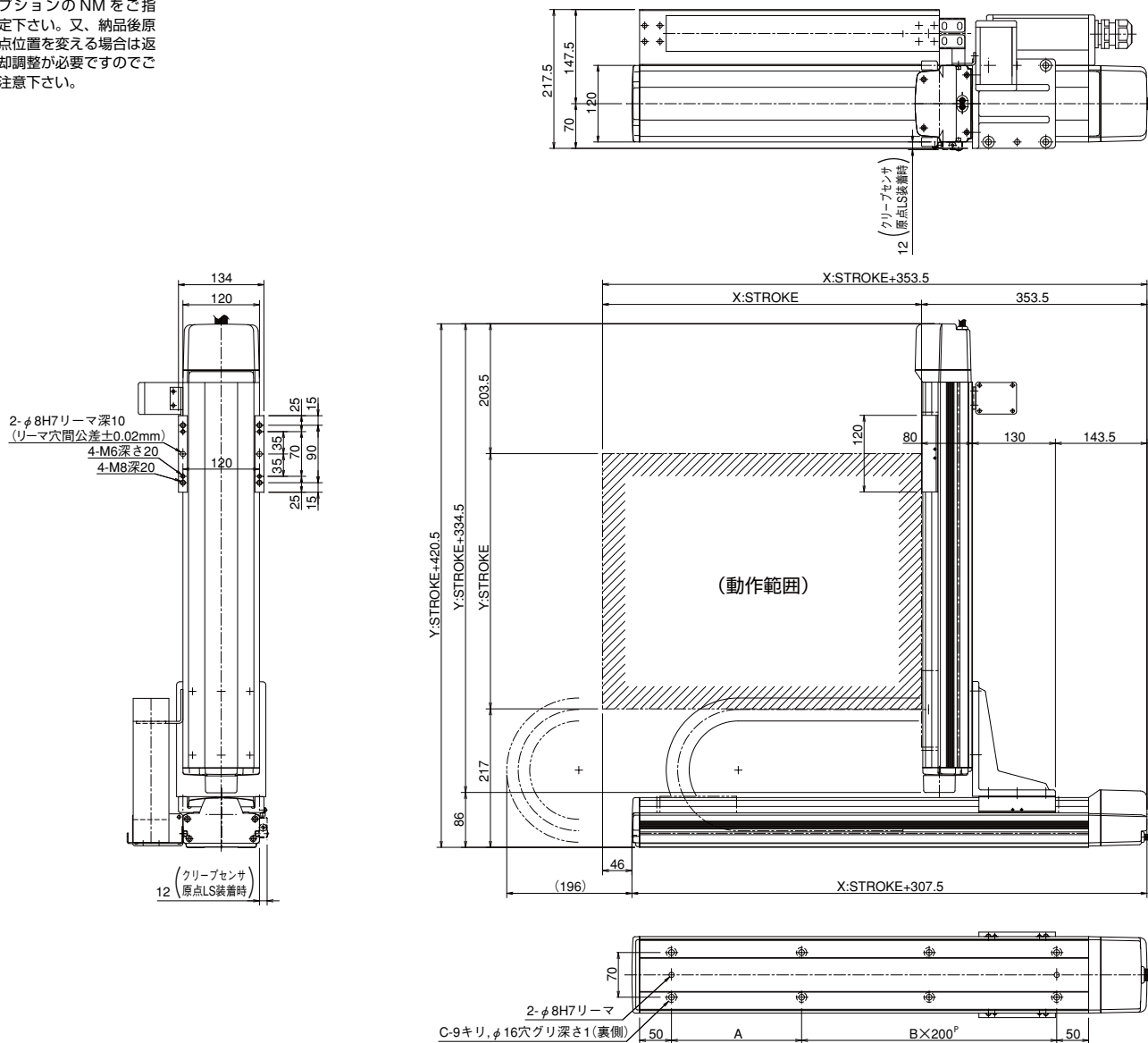
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



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

ICSA2-ZDH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZDH 直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XZ 組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	80 : 800mm ↓ 200 : 2000mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100～400	800～1100	1200	1300	1400
X 軸	—	1200	1100	1000	950
Y 軸	600	—	—	—	—

	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	800	700	600	550	500	450
Y 軸	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

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] -MXMX-□-200-20- (ストローク)	→ P42
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM-□-200-10- (ストローク) -B	→ P46

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

ICSA2【ICSPA2】-ZDH-CT (ケーブルベア仕様)

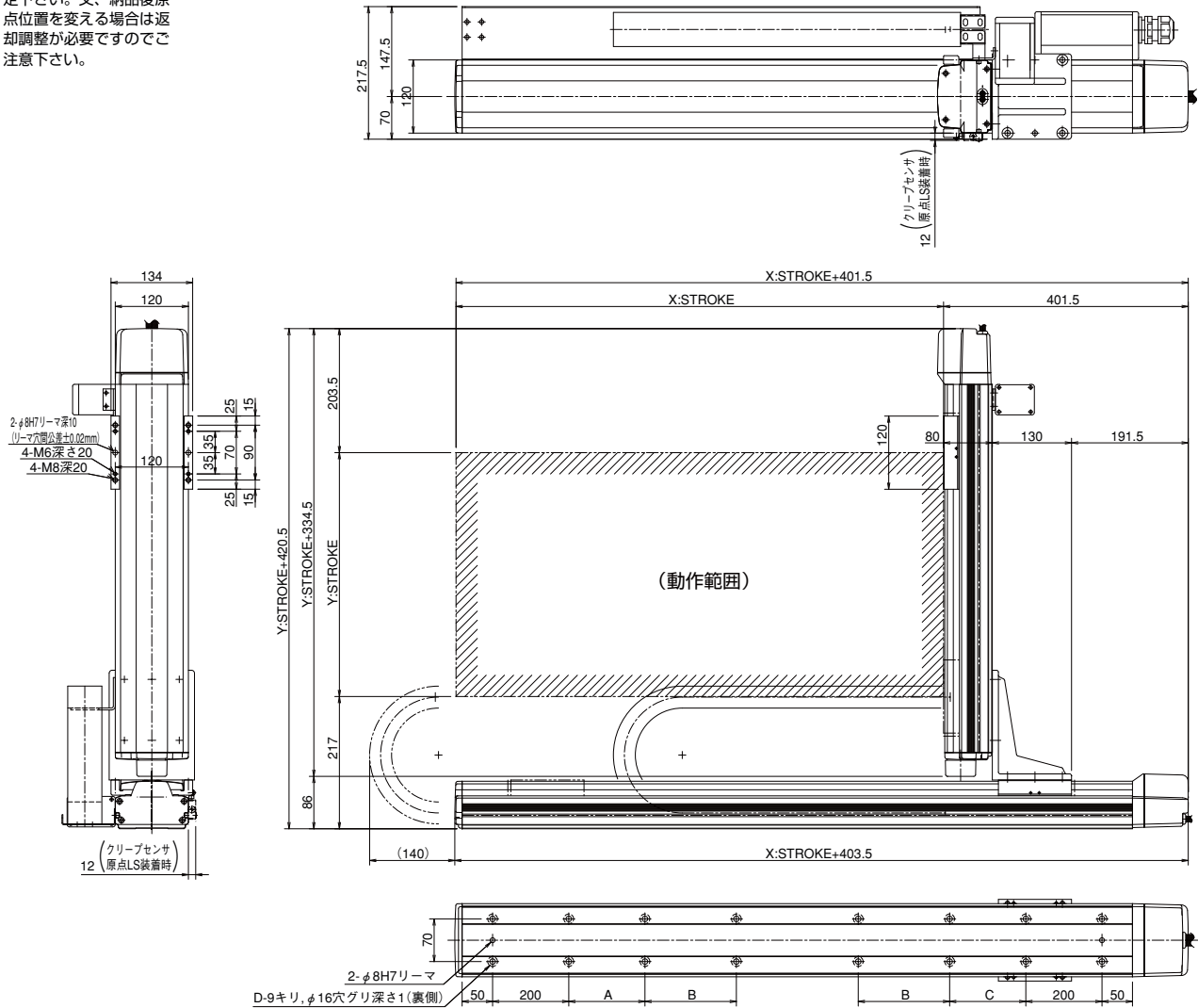
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	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

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
ロボットデフレクトラフ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

I 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I X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インクメモリー

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZGH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZGH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 500	600 ~ 800
X 軸	—	1200	—
Z 軸	600	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

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)	→ P48
Z 軸	ISA [ISPA] -LZM-□-400-10- (ストローク) -B	→ P56

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	
	0.4	20.0	16.0	12.0	9.0	6.0	
	0.5	16.0	12.0	9.0	6.0	3.0	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	



ご注意

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

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -ZGH-CT (ケーブルベア仕様)

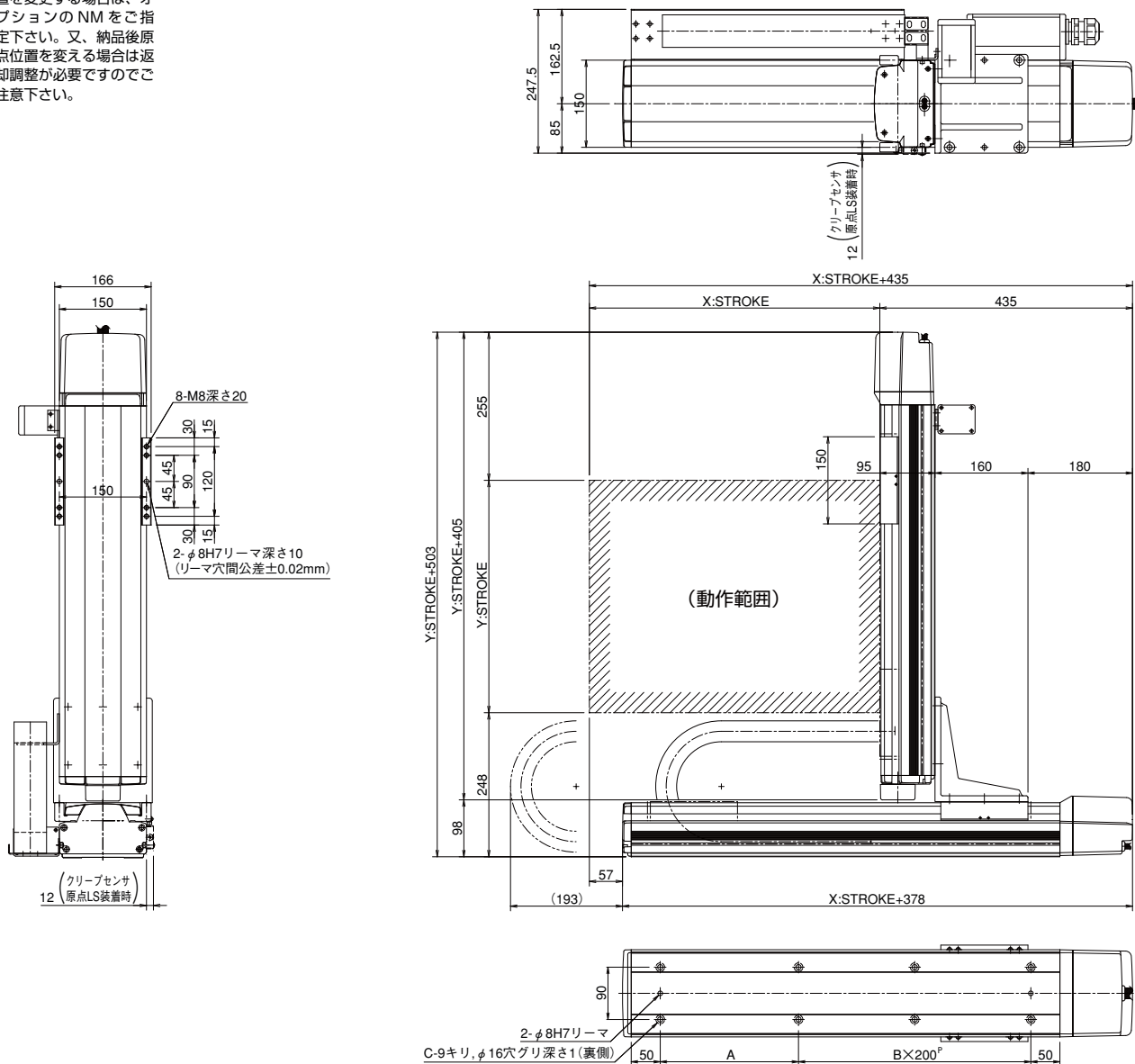
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

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



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	138	238	138	238	138	238	138
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

IAI 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
ロボットデフレクトラ
ロボットI-Xスキャ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

I 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I X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インクメモリー

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZHH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZHH

直交ロボット X-Z2 軸組合せ XZ (Z 軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	100-1000mm ↓ 250-2500mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □ L: 長さ指定	CT: ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTXL: ケーブルベア XL サイズ



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100 : 1000mm ↓ 250 : 2500mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Z 軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100~500	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	1200	1150	1000	950	830	740	650
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

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)	→ P50
Z 軸	ISA [ISPA] -LZM-□-400-10- (ストローク) -B	→ P56

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

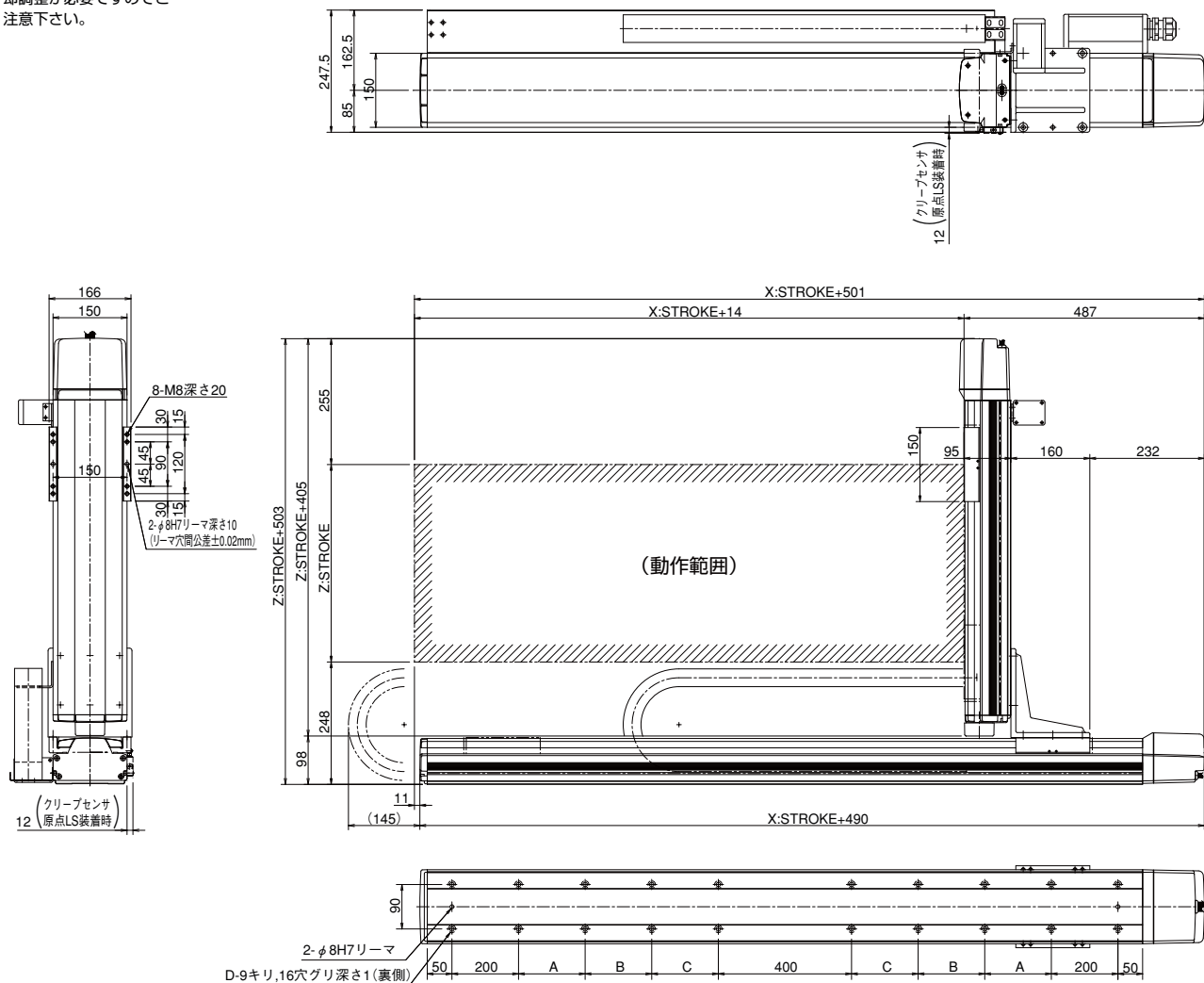
ICSA2【ICSPA2】-ZHH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

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



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

IAI 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I-Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 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I-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YAH

直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YAH

直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

YAH								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	10: 100mm 下記 オプション表 参照 40: 400mm (100mm 毎)	10: 100mm 下記 オプション表 参照 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 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	YZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 40: 400mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10: 100mm 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L: 3m 5L: 5m □ L: □ m
⑤	Z 軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリープセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Y 軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100 ~ 300	400
Y 軸	960	
Z 軸	480	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-16- (ストローク)	→ P38
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM- □ -60-8- (ストローク) -B	→ P39

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	3.0	2.3	1.6	
	0.4	2.5	1.8	1.1	
	0.5	1.0	0.3	—	
	0.6	—	—	—	
	0.7	—	—	—	
	0.8	—	—	—	
	0.9	—	—	—	
	1.0	—	—	—	



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

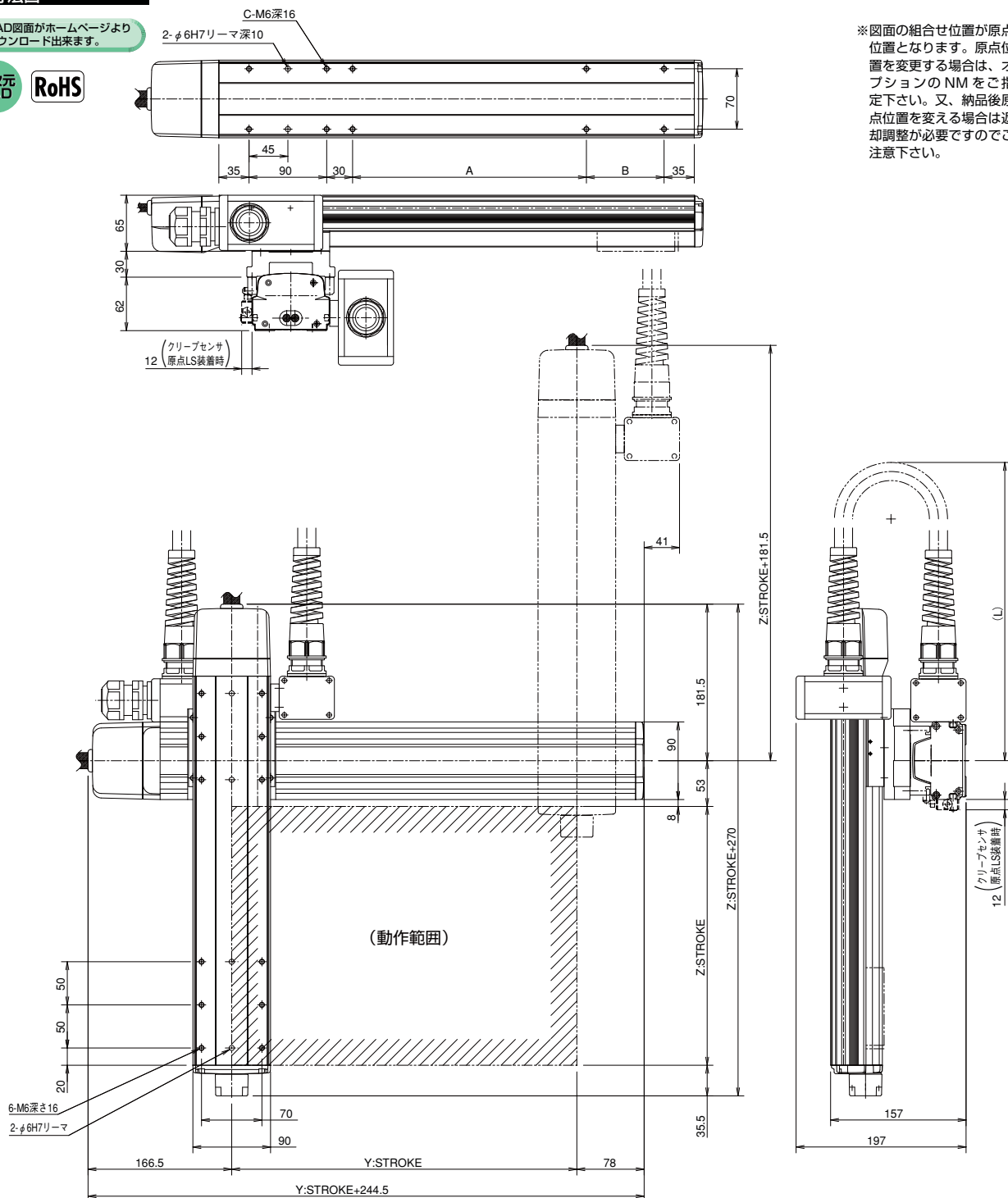
ICSA2【ICSPA2】-YAH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



※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。

L 寸法				
Zst \ Yst	100	200	300	400
100	450	500	550	600
200	550	600	650	700
300	650	700	750	800

Y ストローク	100	200	300	400
A	61	71	171	271
B	—	90	90	90
C	8	10	10	10

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
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

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I X スカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YAM

直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YAM

直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	10: 100mm ↓ 40: 400mm (100mm 毎)	下記 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 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	YZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y 軸ストローク (注 1)	10: 100mm ↓ 40: 400mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10: 100mm ↓ 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L: 3m 5L: 5m □ L: □ m
⑤	Y 軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Y 軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100 ~ 300	400
Y 軸	480	
Z 軸	240	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-8- (ストローク)	→ P38
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM- □ -60-4- (ストローク) -B	→ P39

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	11.0	10.3	9.6
	0.4	11.0	10.3	9.6
	0.5	9.0	8.3	7.6
	0.6	6.0	5.3	4.6
	0.7	—	—	—
	0.8	—	—	—
	0.9	—	—	—
	1.0	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で Y 軸
加速度を変えた場合の数値です。



ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注 4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が
0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

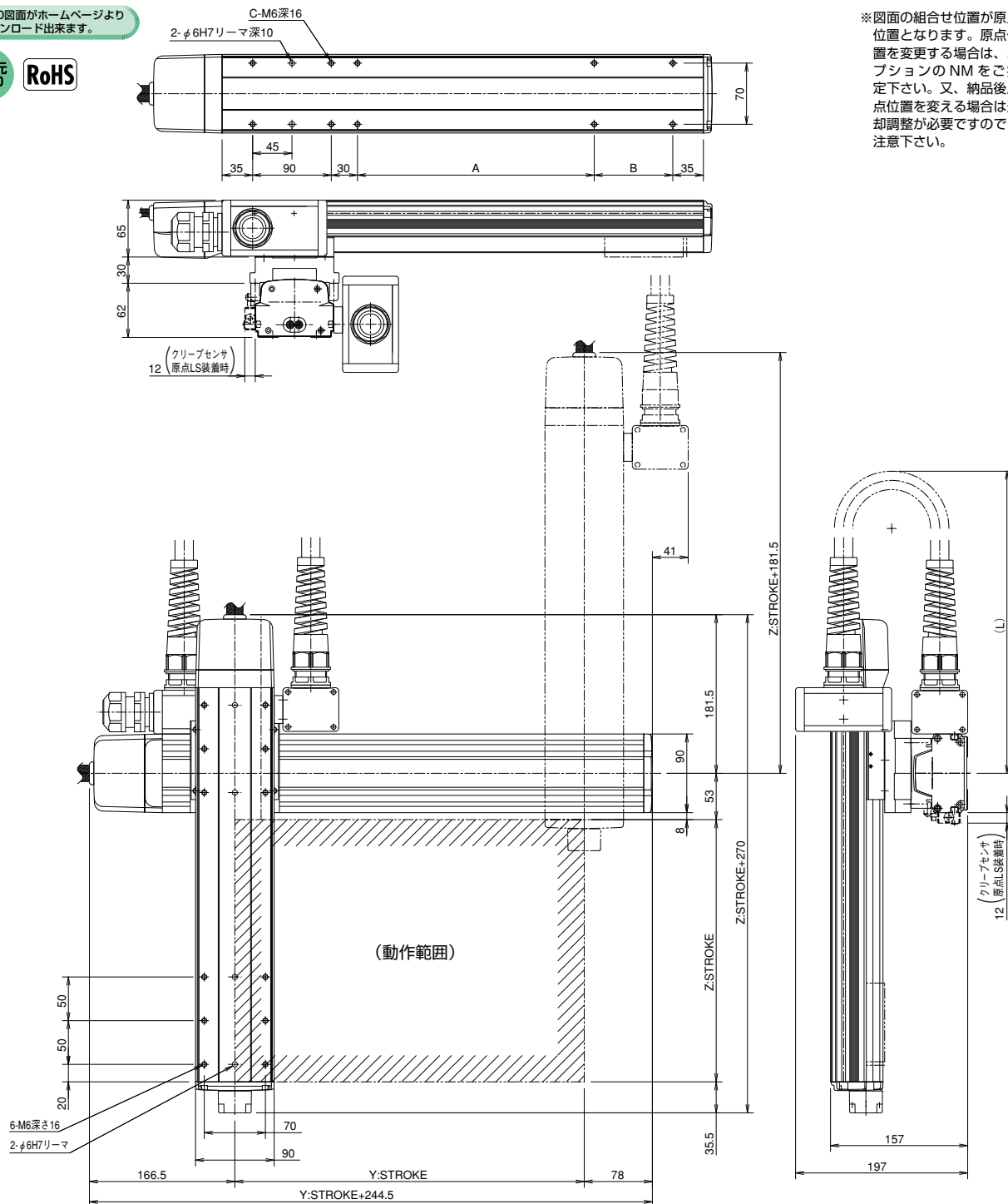
ICSA2【ICSPA2】-YAM-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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

L 寸法					
Zst \ Yst	100	200	300	400	
100	450	500	550	600	
200	550	600	650	700	
300	650	700	750	800	

Y ストローク	100	200	300	400	
A	61	71	171	271	
B	-	90	90	90	
C	8	10	10	10	

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
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 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I-Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YCH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YCH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

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

※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	YZ 組合せ 方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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	ベアスー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 400	500 ~ 700
Y 軸	—	1200	—
Z 軸	600	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM- □ -200-20- (ストローク)	→ P44
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM- □ -200-10- (ストローク) -B	→ P46

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.4	9.2	8.2	7.2	6.2	
	0.5	7.9	6.9	5.9	4.9	
	0.6	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	

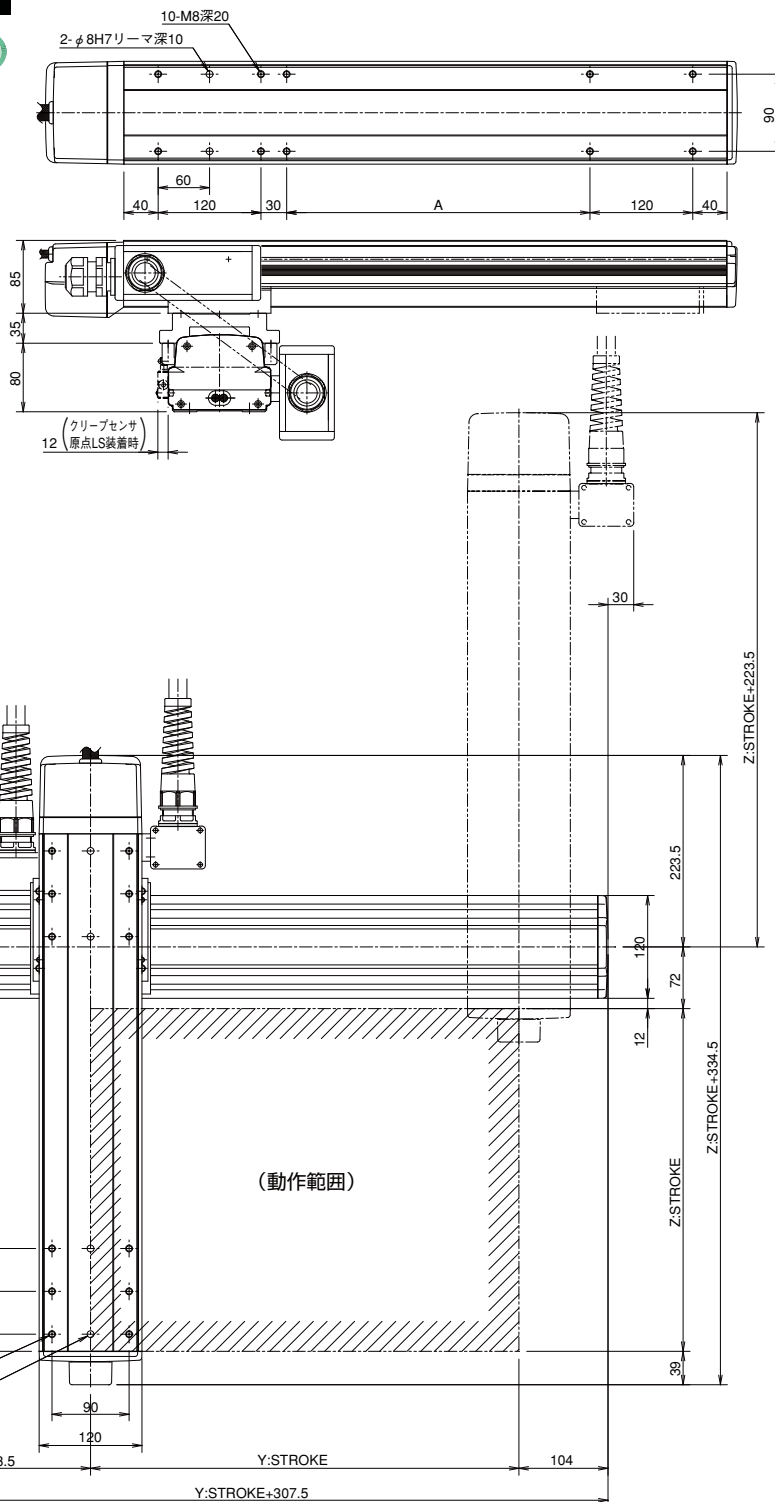
ICSA2 [ICSPA2] -YCH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



※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。

L 寸法						
Zst \ Yst	200	300	400	500	600	700
100	500	550	600	650	700	750
200	600	650	700	750	800	850
300	700	750	800	850	900	950
400	800	850	900	950	1000	1050

Y ストローク	200	300	400	500	600	700
A	54	154	254	354	454	554

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
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YCM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YCM 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

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



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	YZ 組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z 軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリープセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Y 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 400	500 ~ 700
Y 軸	—	600	
Z 軸	300		—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注 4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Z 軸が 0.15G です。最大加速度は X 軸が
0.6G、Z 軸が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-10- (ストローク)	→ P43
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM-□-100-5- (ストローク) -B	→ P45

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9
	0.4	11.9	10.9	9.9	8.9
	0.5	11.9	10.9	9.9	8.9
	0.6	8.9	7.9	6.9	5.9
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z 軸加速度 0.15G 固定で Y 軸加速度を変えた場合の数値です。

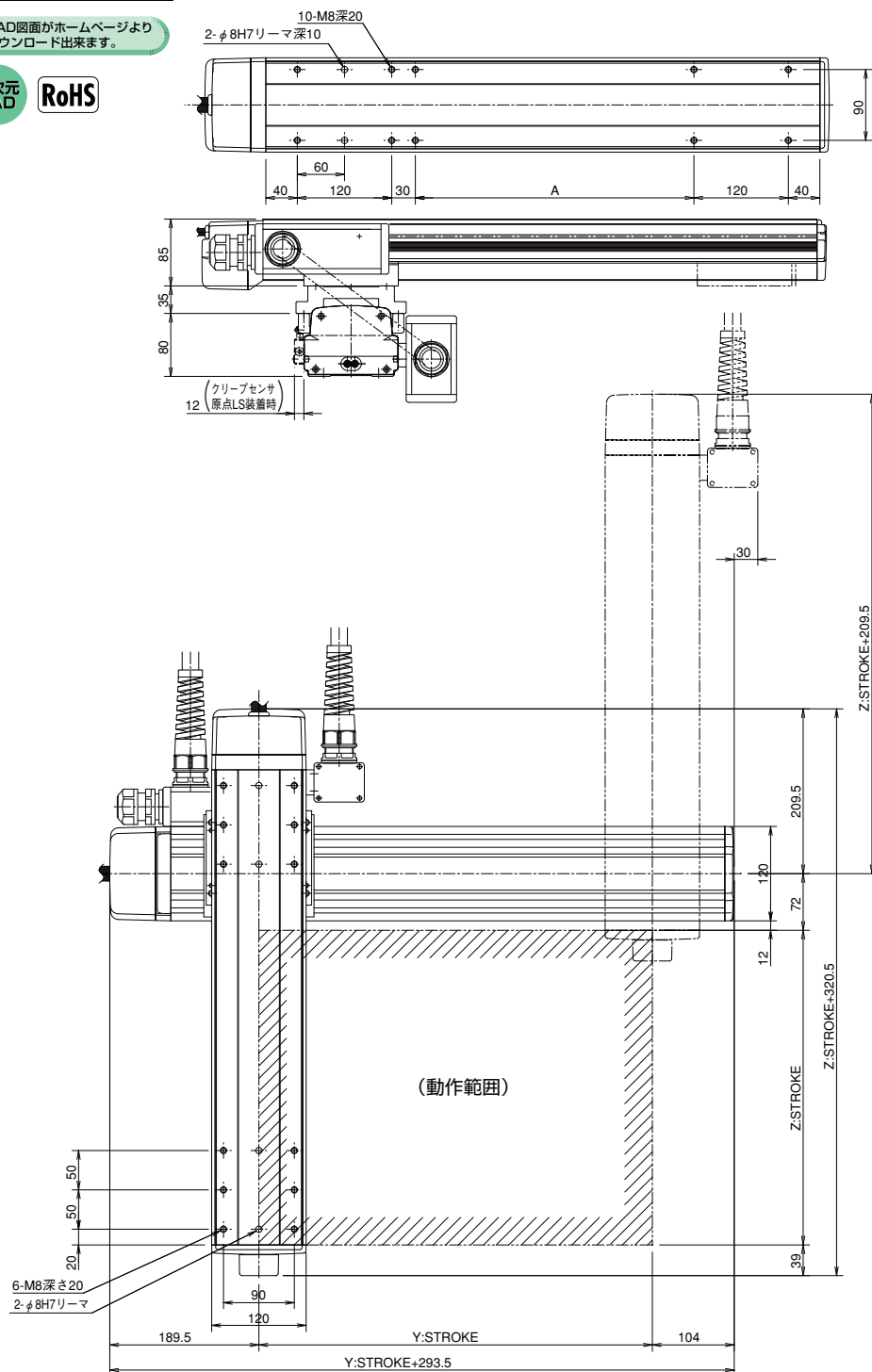
ICSA2 [ICSPA2] -YCM-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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

		L寸法					
Zst \ Yst	200	300	400	500	600	700	
100	500	550	600	650	700	750	
200	600	650	700	750	800	850	
300	700	750	800	850	900	950	
400	800	850	900	950	1000	1050	
Yストローク		200	300	400	500	600	700
A		54	154	254	354	454	554

IAI 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

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YGH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ

ICSPA2-YGH 直交ロボット Y-Z2 軸組合せ YZ (Z 軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線		
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート付 I: インクリメンタル付	20: 200mm ↓ 70: 700mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	10: 100mm ↓ 50: 500mm (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 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	YZ 組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
②	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Z 軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリープセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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
Y 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	100	200 ~ 500	600 ~ 700
Y 軸	—	1200	
Z 軸	600		—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-□-400-20- (ストローク)	→ P54
Z 軸	ISA [ISPA] -LZM-□-400-10- (ストローク) -B	→ P56

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Z 軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	27.0	25.5	23.9	22.3	20.7	
	0.4	20.1	18.6	17.0	15.4	13.8	
	0.5	15.6	14.1	12.5	10.9	9.3	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

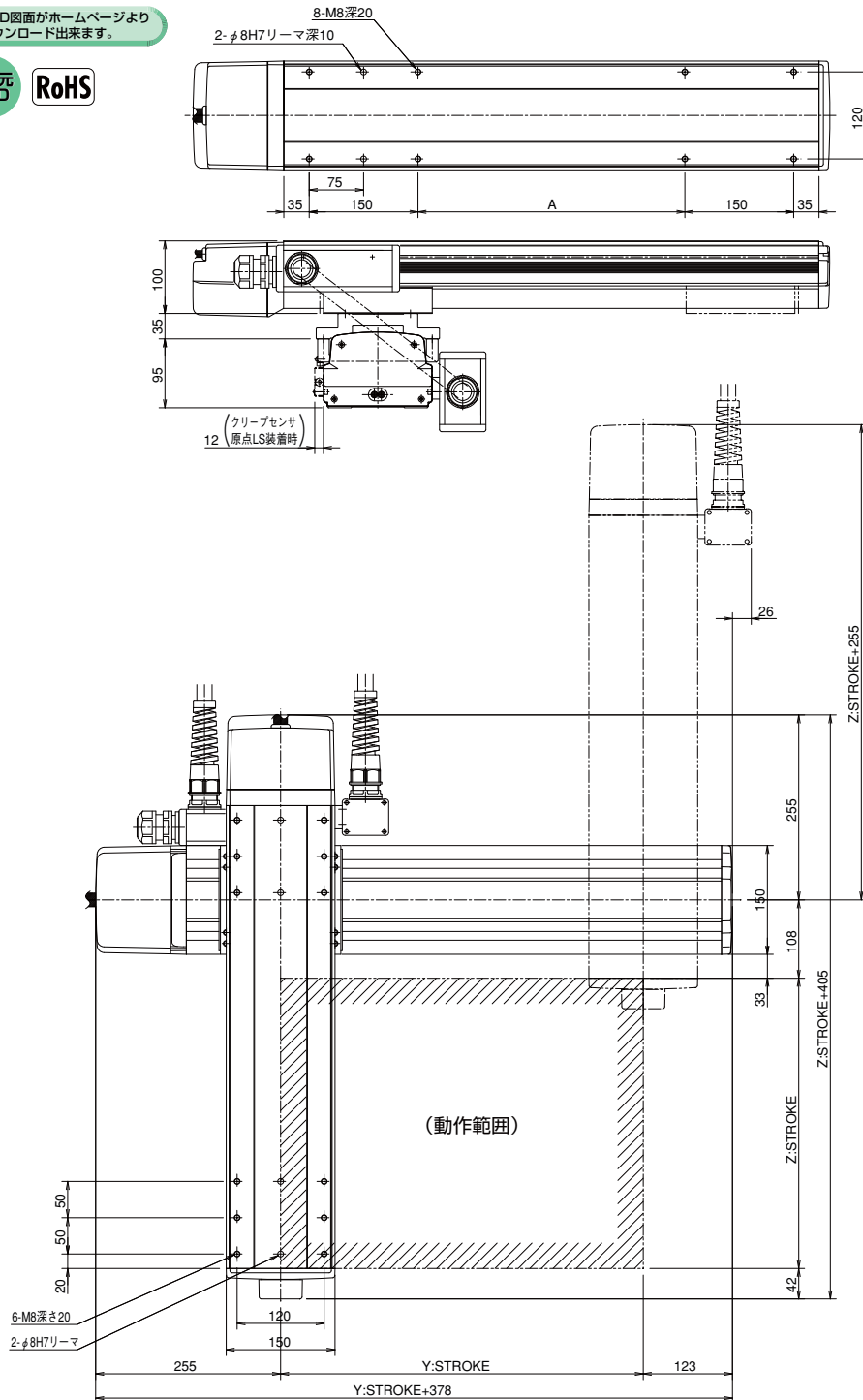
ICSA2【ICSPA2】-YGH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

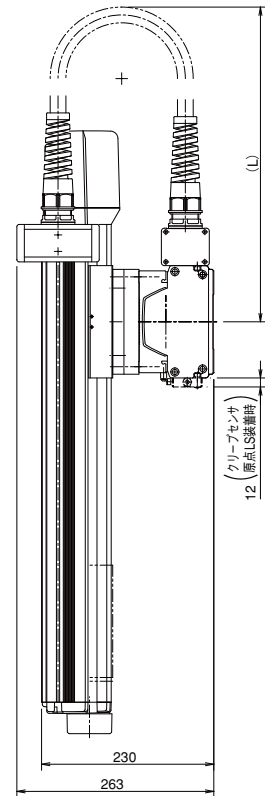
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L寸法							
Zst \ Yst	200	300	400	500	600	700	
100	500	550	600	650	700	750	
200	600	650	700	750	800	850	
300	700	750	800	850	900	950	
400	800	850	900	950	1000	1050	
500	900	950	1000	1050	1100	1150	
Yストローク	200	300	400	500	600	700	
A	68	168	268	368	468	568	

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スキャ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-G1JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG (Y 軸ガントリ) タイプ

ICSPA2-G1JH 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG (Y 軸ガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—	G1JH	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様				ICSPA2-高精度2軸仕様										
タイプ	下記型式内容表参照														
エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型														
1軸目ストロークオプション	100: 1000mm 250: 2500mm (100mm 毎)				下記オプション表参照										
2軸目ストロークオプション	50: 500mm 70: 700mm (100mm 毎)				下記オプション表参照										
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q														
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定														
Y 軸ケーブル配線	CT: ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTLX: ケーブルベア XL サイズ														



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	50 : 500mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	1200	1150	1000	950	830	740	650
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。
(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

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)	→ P52
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)	→ P41

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Y 軸ストローク		
		500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	40.0
	0.4	—	—	—
	0.5	—	—	—
	0.6	—	—	—
	0.7	—	—	—
	0.8	—	—	—
	0.9	—	—	—
	1.0	—	—	—

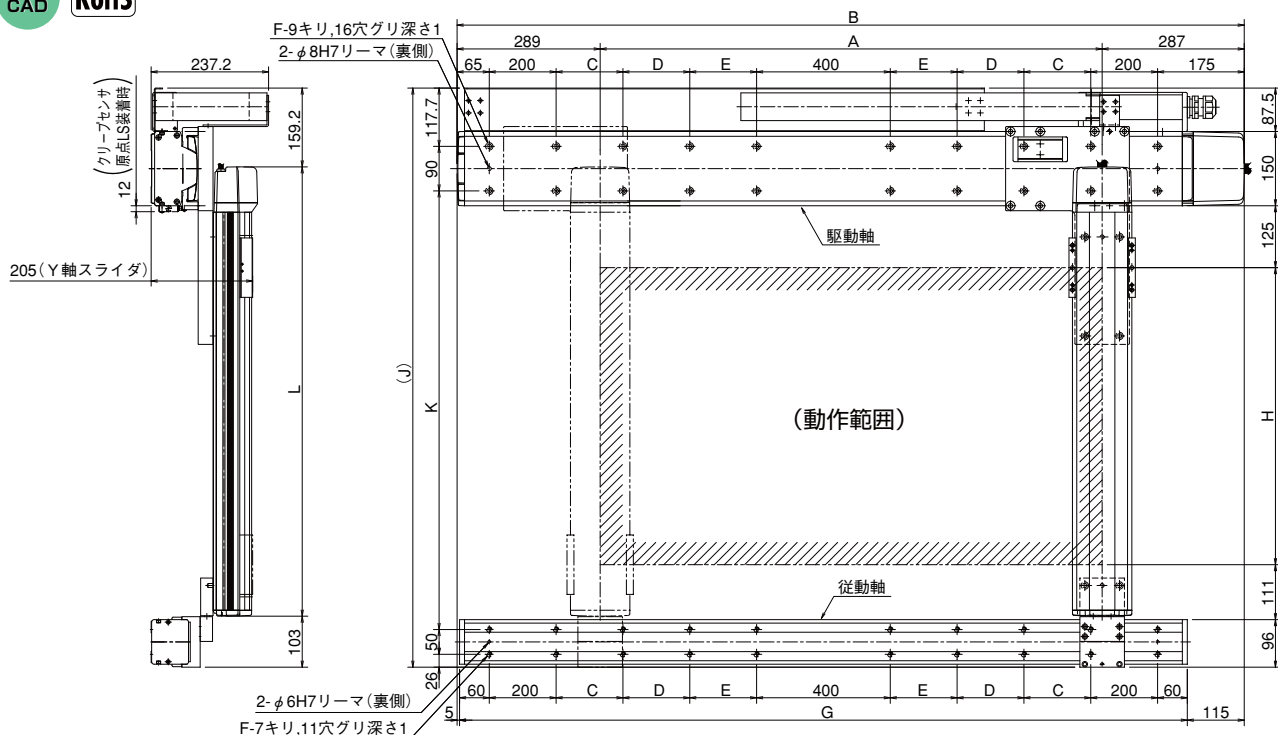
ICSA2 [ICSPA2] -G1 JH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

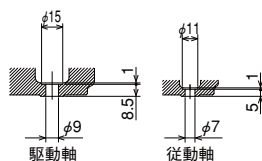
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

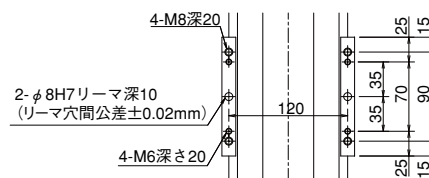
RoHS



※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軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

Y軸ストローク	500	600	700
H	500	600	700
J	1069.7	1169.7	1269.7
K	786	886	986
L	807.5	907.5	1007.5

※組合せ出荷時、架台が必要です (別途)。

X軸寸法

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

ICSA2-G2JH

直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG (Y 軸ガントリ) タイプ

ICSPA2-G2JH

直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYG (Y 軸ガントリ) タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	100: 1000mm ↓ 250: 2500mm (100mm 毎)	80: 800mm ↓ 120: 1200mm (100mm 毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	CT: ケーブルベア (標準) CTM: ケーブルベア M サイズ CTL: ケーブルベア L サイズ CTLX: ケーブルベア XL サイズ



※型式項目の内容は 291 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100 : 1000mm ↓ 250 : 2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	80 : 800mm ↓ 120 : 1200mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

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 C 10【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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700
X 軸	—	1200	1150	1000	950	830	740	—
Y 軸	1200	1100	—	—	—	—	—	—

	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意ください

(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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります)

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

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)	→ P52
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)	→ P42

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

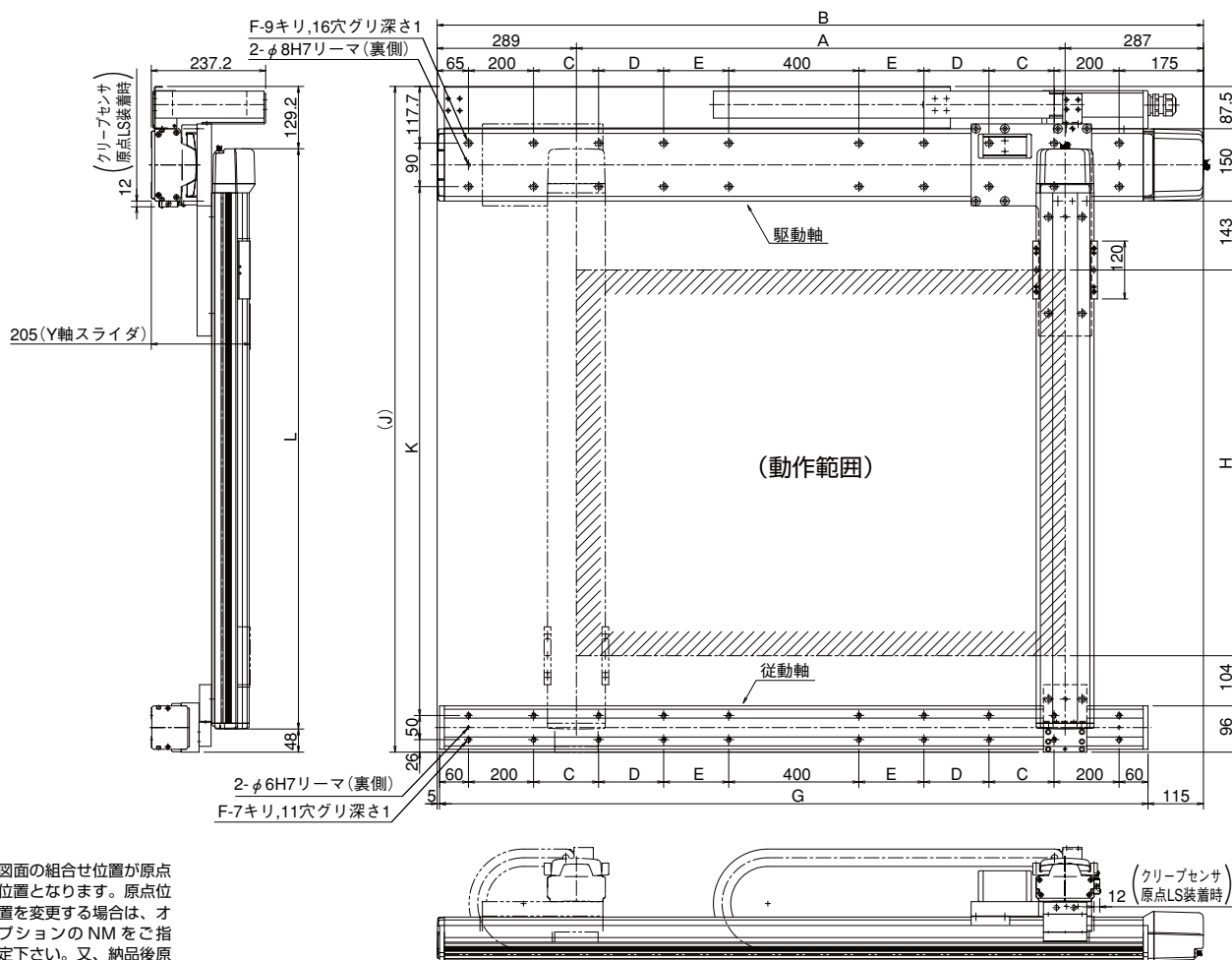
		Y 軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
加速度	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

ICSA2 [ICSPA2] -G2JH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS



※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。

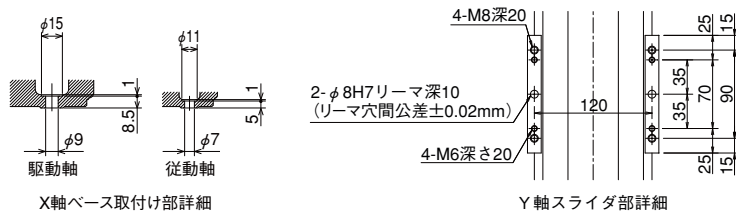
Y軸寸法

Y軸ストローク	800	900	1000	1100	1200
H	800	900	1000	1100	1200
J	1380.7	1480.7	1580.7	1680.7	1780.7
K	1097	1197	1297	1397	1497
L	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5

※組合せ出荷時、架台が必要です (別途)。

X軸寸法

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



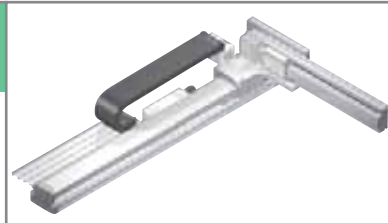
X軸ベース取付け部詳細

Y軸スライダ部詳細

ICSPA2-B1N□H

直交ロボット ナット回転型+ ISA2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) X 軸高速タイプ

■型式項目	ICSPA2	—	B1N□H	—	□	—	□	—	□	—	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—選別コントローラ—ケーブル長—Y軸ケーブル配線												
ICSPA2 高精度 2 軸仕様		下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様	50:500mm	下記オプション表参照	20:200mm	下記オプション表参照	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア					
			I:インクリメンタル仕様	220:2200mm (50mm 毎)		70:700mm (50mm 毎)		XSEL:P/Q	5L:5m		□:長さ指定				



※ 型式項目の内容は 291 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 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

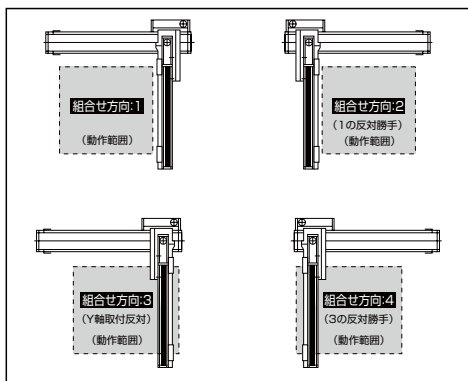
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
④	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の ①～④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	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	
原点リミットスイッチ	L	→ P602	
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602	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/40mm	
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200 ~ 400	500 ~ 700	800 ~ 2200
X 軸	—	2400	
Y 軸	1200		—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



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。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ P78
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44

※ 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。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

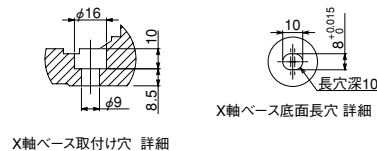
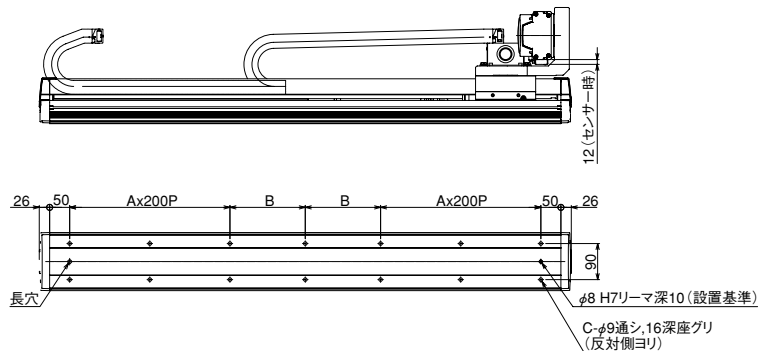
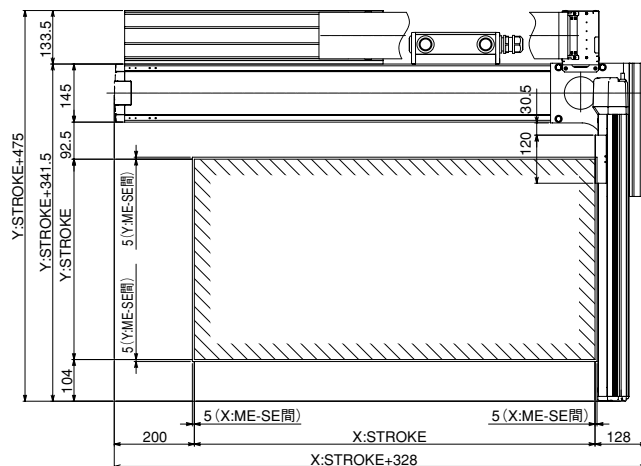
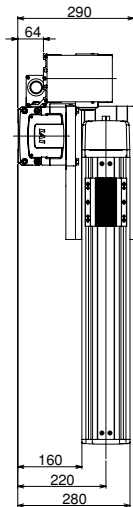
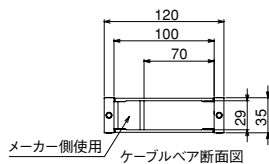
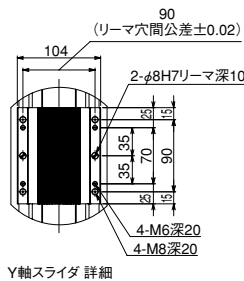
		Y 軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6
	0.4	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.5	7.7	6.8	5.9	4.9	4.0	3.1
	0.6	3.2	2.3	1.4	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—	—

ICSPA2-B1N □ H

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



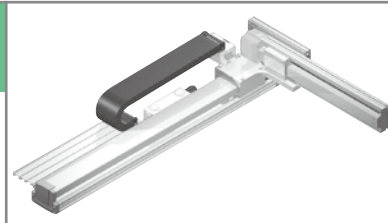
Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

ICSPA2-B1N□M

直交ロボット ナット回転型+ ISA2 軸組合せ
XYB (Y 軸ベース固定) X 軸中速タイプ

■型式項目	ICSPA2	B1N□M	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	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	—	選別コントローラ	—	ケーブル長	—	Y 軸ケーブル配線
ICSPA2 高精度 2 軸仕様		下記型式内容表参照		A: アブリュート仕様		50: 500mm		T2: 20: 200mm		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		3L: 3m 5L: 5m		CT: ケーブルベア
				I: インクリメンタル仕様		220: 2200mm (50mm 毎)		70: 700mm (50mm 毎)						□L: 長さ指定



※ 型式項目の内容は 291 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 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

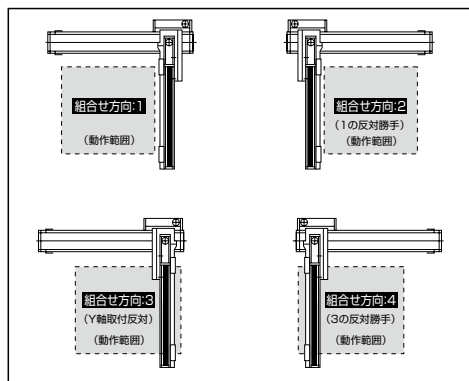
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の ①～④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	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	
原点リミットスイッチ	L	→ P602	
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602	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	

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200 ~ 400	500 ~ 700	800 ~ 2200
X 軸	—	1300	
Y 軸	1200		—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



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。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ P78
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44

※ 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。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

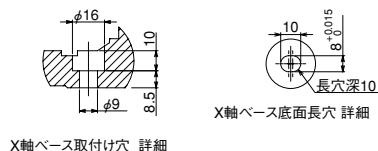
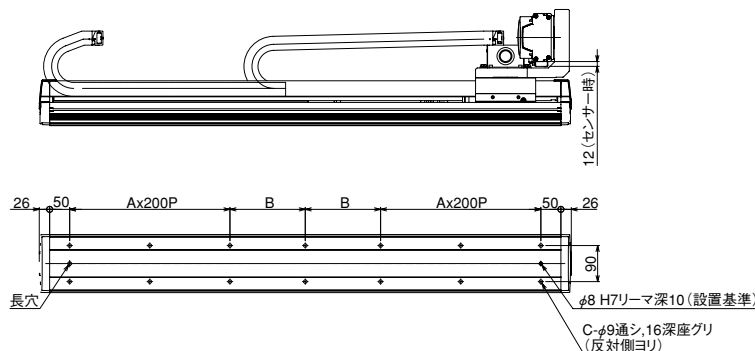
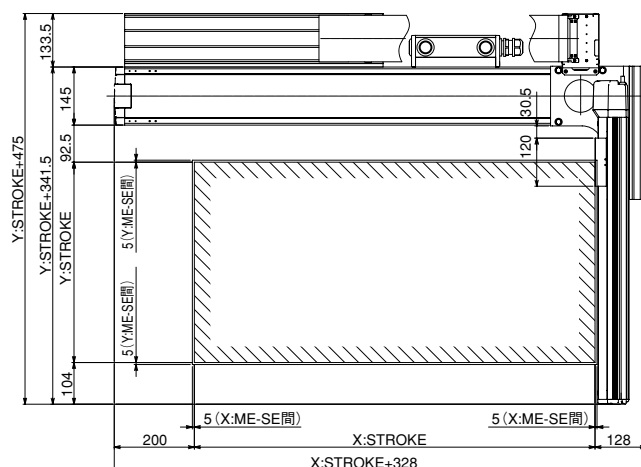
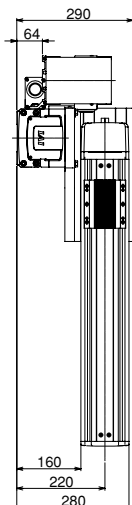
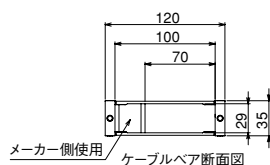
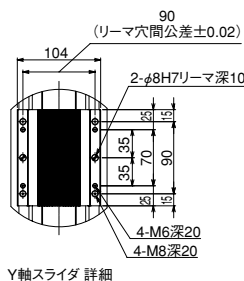
		Y 軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	—	—	—

ICSPA2-B1N □ M

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



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

IAI 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
ロボットデフレクトプル
ロボットI-Xスキャ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

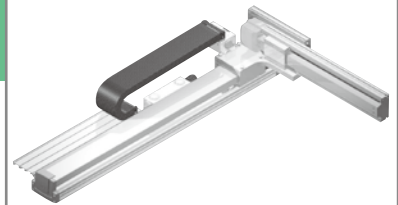
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□H

直交ロボット ナット回転型+ ISA2 軸組合せ
XYB (Y 軸ベース固定) X 軸ロングストローク高速タイプ

■型式項目	ICSPA2	B2N□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	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	—	選定コントローラ	—	ケーブル長	—	Y 軸ケーブル配線
ICSPA2 高精度 2 軸仕様		下記型式内容表参照		A: アプリリユート仕様		225: 2250mm オプション長		T2: 20: 200mm オプション長		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定		CT: ケーブルベア
				I: インクリメンタル仕様		300: 3000mm (50mm 毎)		70: 700mm (50mm 毎)						



※型式項目の内容は 291 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 (※)	型式
アプソ	1	ICSPA2-B2N1H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	2	ICSPA2-B2N2H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	3	ICSPA2-B2N3H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	4	ICSPA2-B2N4H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	2	ICSPA2-B2N2H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	3	ICSPA2-B2N3H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	4	ICSPA2-B2N4H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

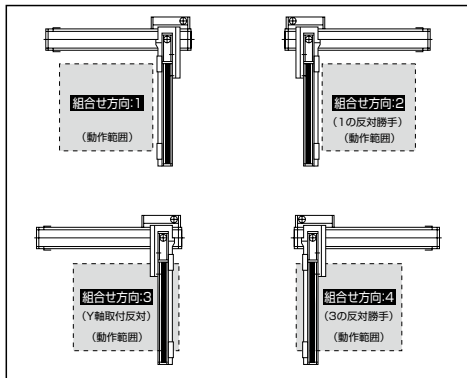
※上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の ①～④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	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	
原点リミットスイッチ	L	→ P602	
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602	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/40mm	
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200 ~ 700	2250 ~ 3000
X 軸	—	2400
Y 軸	1200	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



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。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。

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ P80
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44

※上記型式の ①には A (アプソ) 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。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

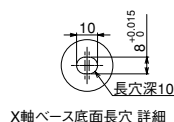
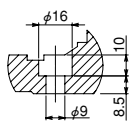
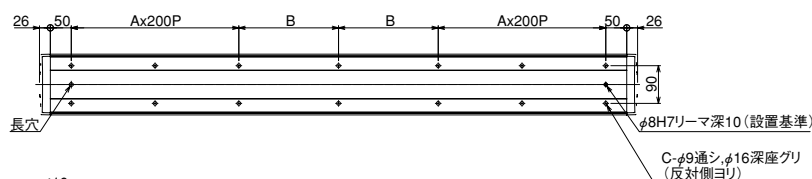
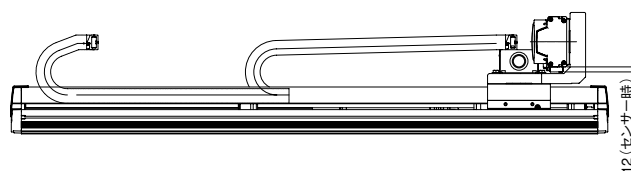
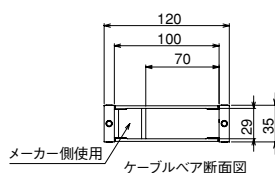
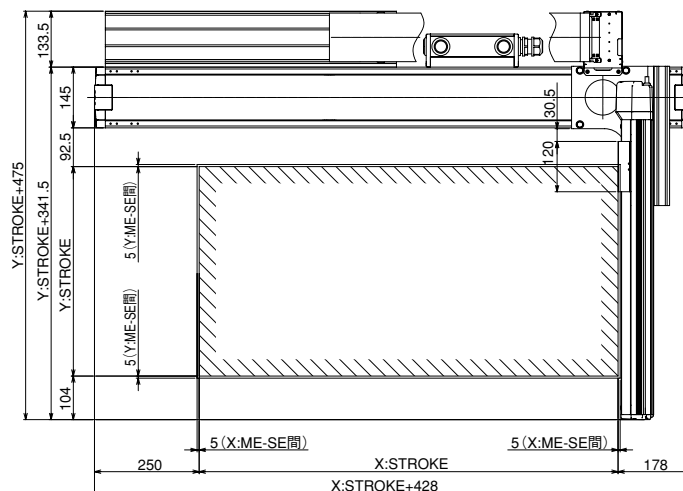
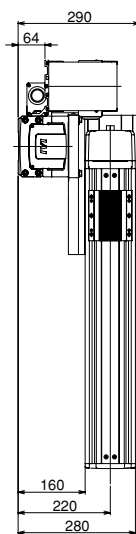
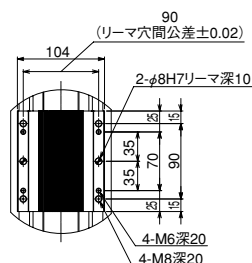
		Y 軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6
	0.4	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.5	7.7	6.8	5.9	4.9	4.0	3.1
	0.6	3.2	2.3	1.4	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—	—

ICSPA2-B2N □ H

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



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
ロボットデフレクトレシ
ロボットI X スカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
インジケーション

IK2

IK3

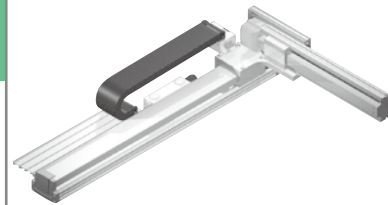
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□M

直交ロボット ナット回転型+ ISA2 軸組合せ
XYB (Y 軸ベース固定) X 軸ロングストローク中速タイプ

■型式項目	ICSPA2	B2N□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	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	—	選別コントローラ	—	ケーブル長	—	Y 軸ケーブル配線
ICSPA2 高精度 2 軸仕様		下記型式内容表参照		A: アプリリニエータ		225: 2250mm 位置		20: 200mm オプション長		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定		CT: ケーブルベア
				I: インクリメンタル 位置		300: 3000mm (50mm 毎)		70: 700mm (50mm 毎)						



※型式項目の内容は 291 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 (※)	型式
アプソ	1	ICSPA2-B2N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

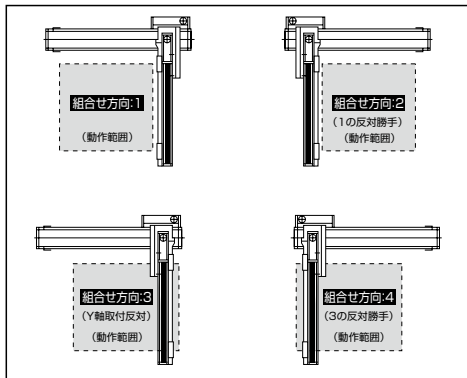
※上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の ①～④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	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	
原点リミットスイッチ	L	→ P602	
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602	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	

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200 ~ 700	2250 ~ 3000
X 軸	—	1300
Y 軸	1200	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



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。Y 軸は 1G まで動作可能ですが、
X 軸は 0.3G が上限となります。

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ P80
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44

※上記型式の ①には A (アプソ) 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。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

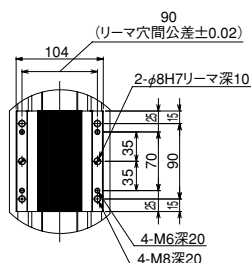
		Y 軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	—	—	—

ICSPA2-B2N □ M

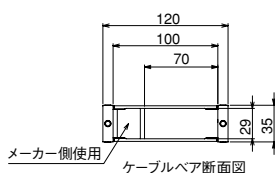
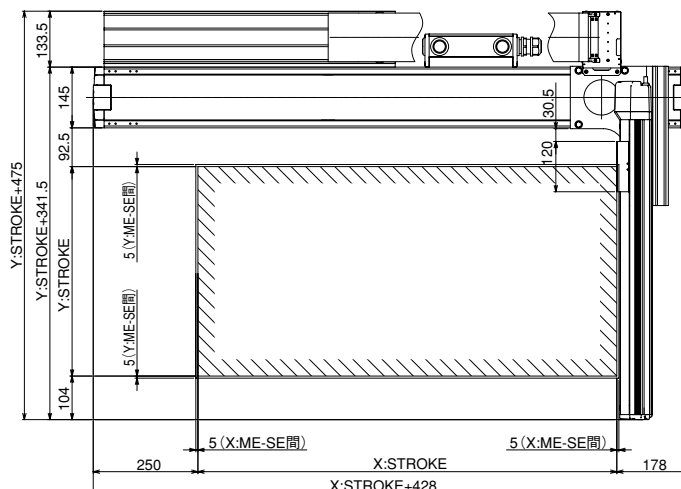
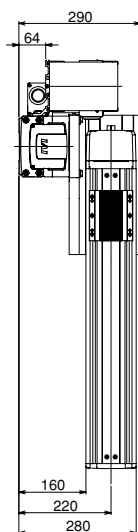
寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS

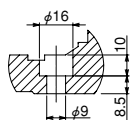
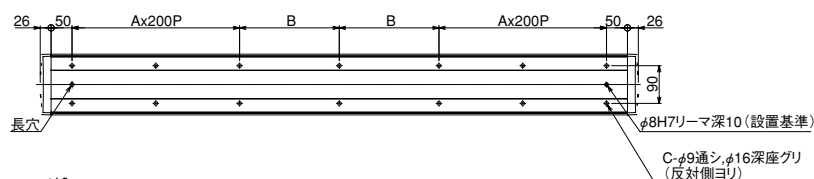
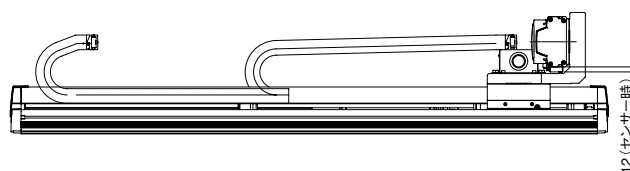


Y軸スライダ 詳細

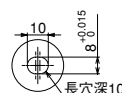


メーカー側使用

ケーブルベア断面図



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	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
ロボットデフレクトラ
ロボットI Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

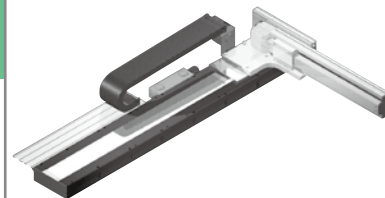
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B1L□H

直交ロボット 大型リニア+ ISA2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) X 軸シングルスライダタイプ

■型式項目	ICSPA2	B1L□H	—	□	—	□	—	□	—	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	—	選定コントローラ	—	ケーブル長	—	Y 軸ケーブル配線	
ICSPA2 高精度 2 軸仕様	下記型式内容表参照	1: インクリメンタル 位置	105: 1050mm	選定 オプション	20: 200mm	選定 オプション	T2: SCON SSEL	3L: 3m 5L: 5m	CT: ケーブルベア					
			415: 4155mm (135mm 毎)		40: 400mm (50mm 毎)		XSEL-P/Q	□L: 長さ指定						



※型式項目の内容は 291 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 (※)	型式
インクリ	1	ICSPA2-B1L1H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1L2H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1L3H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1L4H-I-①L-②AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

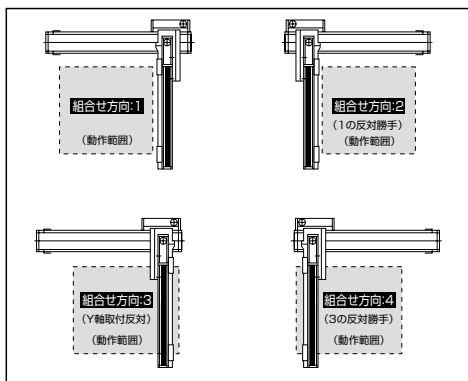
※上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	105 : 1050mm 415 : 4155mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の ①～④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	→ P602	Y 軸標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	Y 軸限定
原点リミットスイッチ	L	→ P602	X 軸標準装備
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定

共通仕様

駆動方式	X 軸：リニアサーボモータ
	Y 軸：ボールネジ 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	X 軸：± 0.005mm
	Y 軸：± 0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	X 軸：リニアガイド
	Y 軸：ベース一体型ガイド
ベース	X 軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理
	Y 軸：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 相当 / (なし)
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

	200 ~ 400	1050 ~ 4155
X 軸	—	2500
Y 軸	1200	—

適応コントローラ

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	LSA-W21SS-I-400- (ストローク) -T2-L-①	→ P181
Y 軸	ISPA-MYM-I-200-20- (ストローク) -T2-AQ	→ P44

※上記型式の ①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。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

		Y 軸ストローク				
		200	250	300	350	400
加速度	X 軸 1.0G	21.2	20.0	20.0	17.4	15.2
	Y 軸 0.3G					



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 X 軸が 1G、Y 軸が 0.3G です。
Y 軸は 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。
(加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

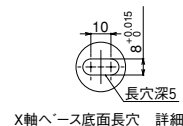
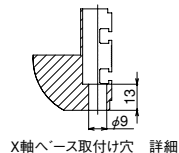
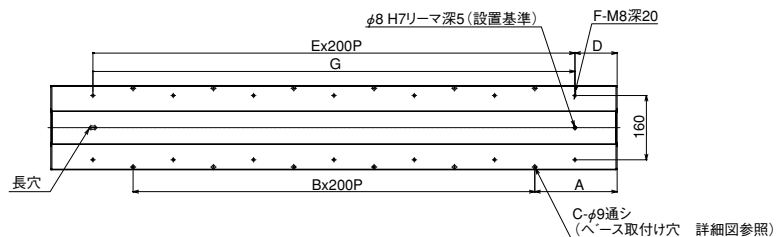
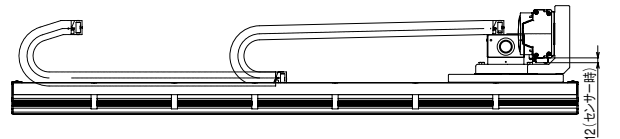
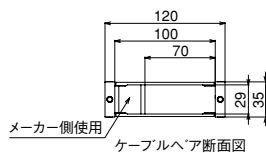
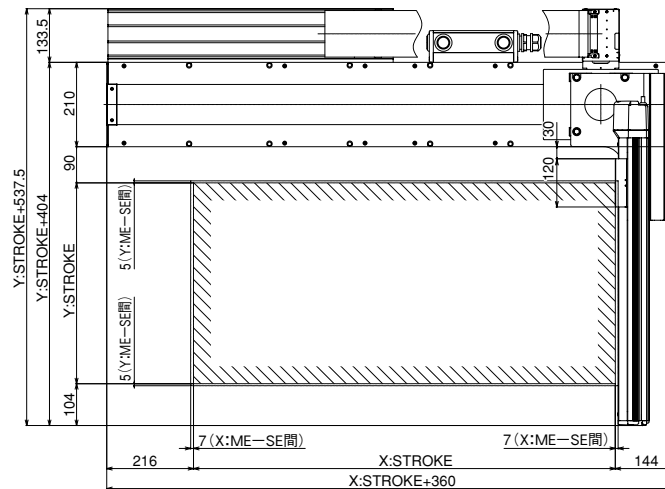
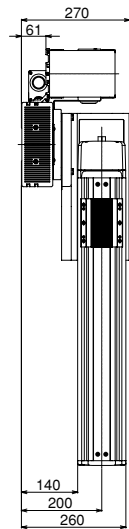
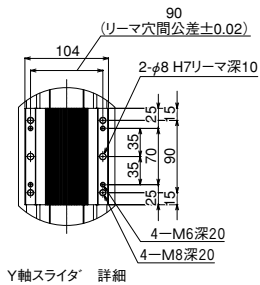
※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSPA2-B1L □ H

寸法図 (組合せ方向1)

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

RoHS



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