

ICSA3 [ICSPA3] -BA □ MB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BA □ MB1H

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

■ BA □ MB1 M

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

■ BA □ MB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BA □ MB1H

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X 軸		480					
Y 軸		480			—	—	—
Z 軸		960	—	—	—	—	—

■ BA □ MB1 M

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

■ BA □ MB1L

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X 軸		480					
Y 軸		480			—	—	—
Z 軸		240	—	—	—	—	—

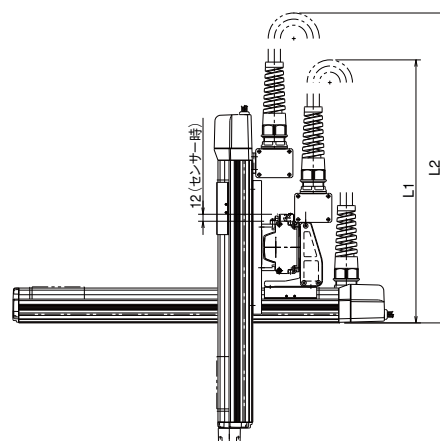
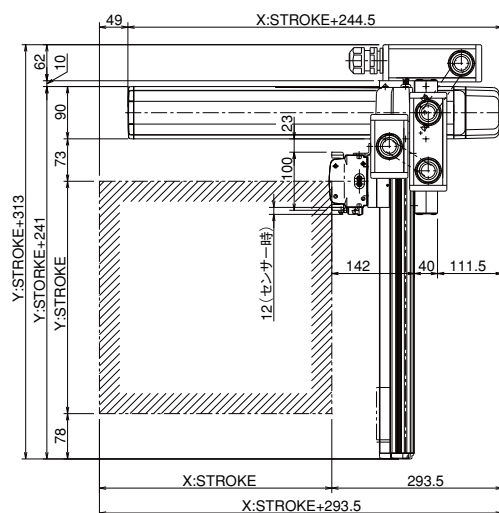
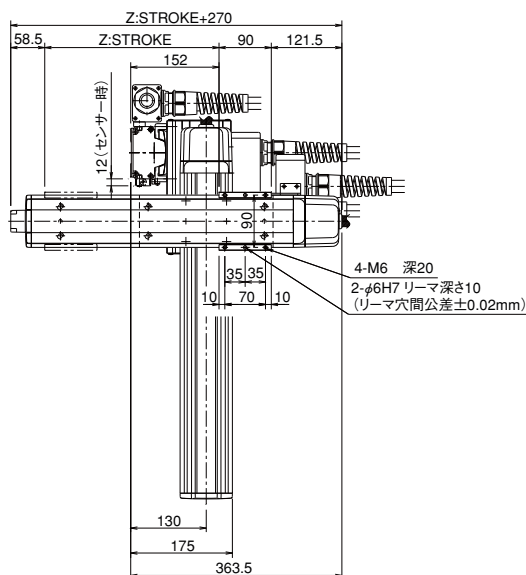
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元
CAD

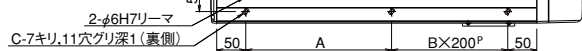
RoHS



※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注意下さい。

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

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



ICSA3 [ICSPA3] -BB □ HB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BB □ HB1H

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

■ BB □ HB1 M

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

■ BB □ HB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BB □ HB1H

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200						860
Y 軸	960			—	—	—	—	—
Z 軸	960	—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ HB1 M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200						860
Y 軸	960			—	—	—	—	—
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ HB1L

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200						860
Y 軸	960			—	—	—	—	—
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—

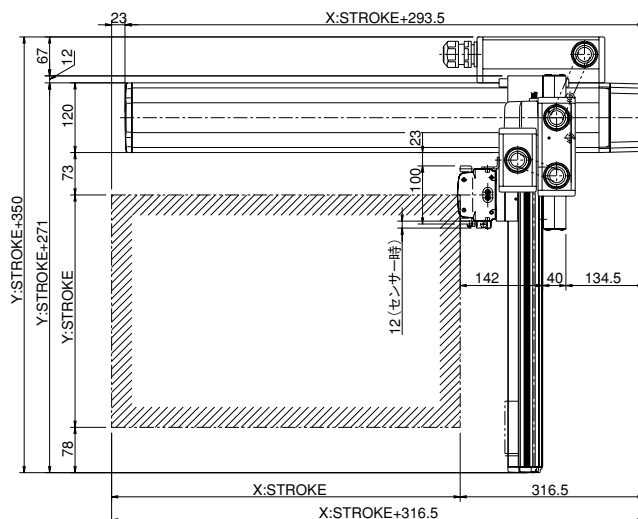
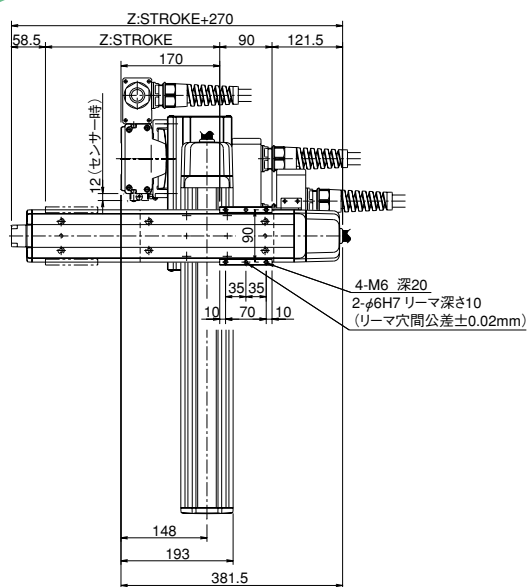
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

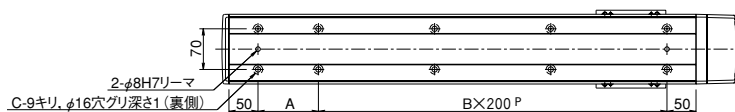
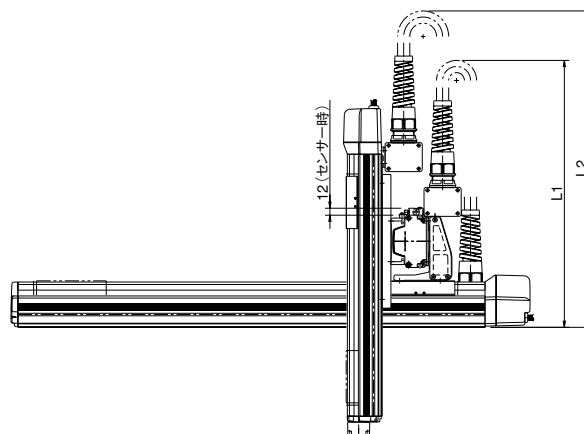
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元
CAD

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注意下さい。



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

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

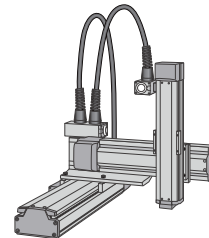
ICSA3-BB MB1

ICSPA3-BB MB1

直交ロボット X-Y-Z 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目											□	BB	□	MB1	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	□	
-------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	---	----	---	-----	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	--



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

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

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

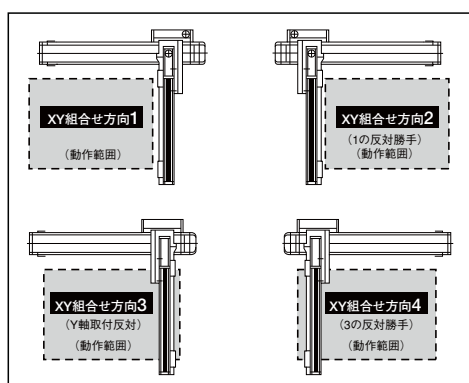
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y 軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -100-10- (ストローク)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-8- (ストローク)	→ P38
Z 軸	ISA [ISPA] -SXM- □ -60-16/8/4- (ストローク) -B	→ P37

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



ご注意

- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度
は X 軸が 0.6G、Y 軸が 0.6G、Z 軸はリード 16 が 0.7G、リード 8 が 0.5G、
リード 4 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BB □ MB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BB □ MB1H

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

■ BB □ MB1 M

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

■ BB □ MB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BB □ MB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	960	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ MB1 M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ MB1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—

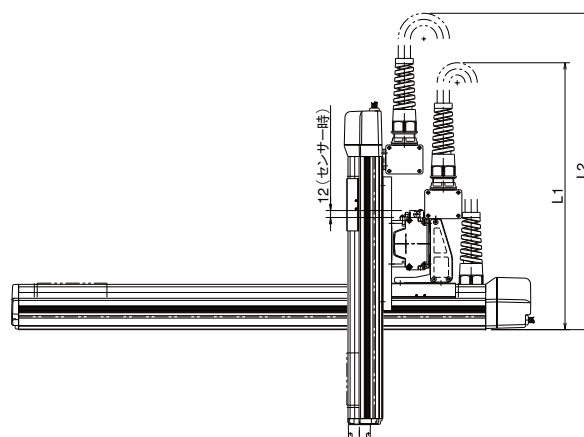
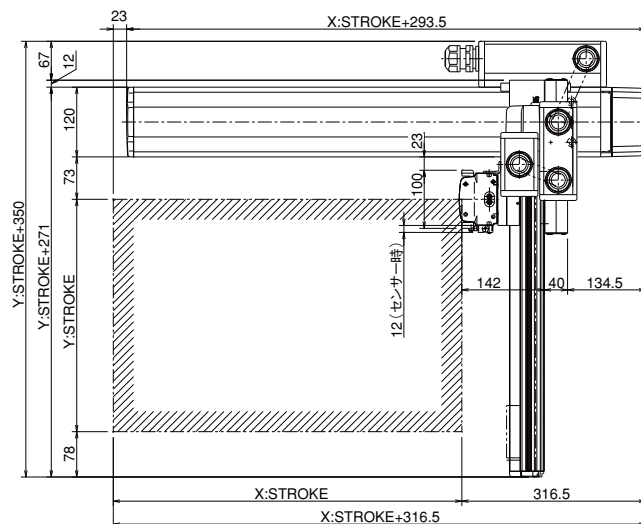
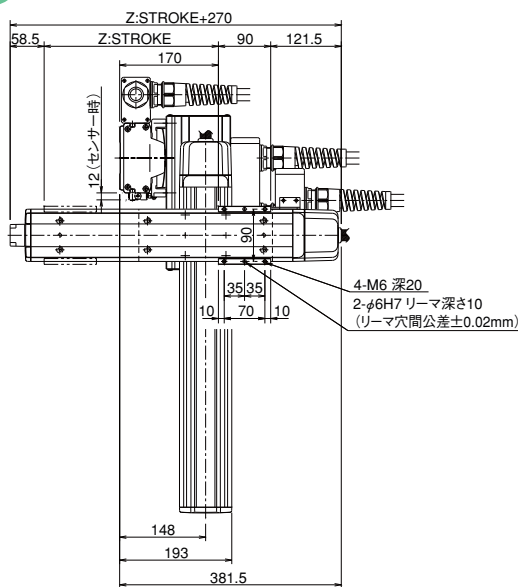
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

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注意下さい。

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

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

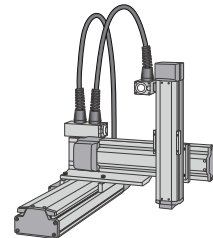
ICSA3-BB MB2

ICSPA3-BB MB2

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート I:インクリメンタル	20:200mm 80:800mm (100mm 毎)	下記 オプション表参照	10:100mm 40:400mm (100mm 毎)	下記 オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※ 1)	Z 軸速度タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリップセンサ	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。

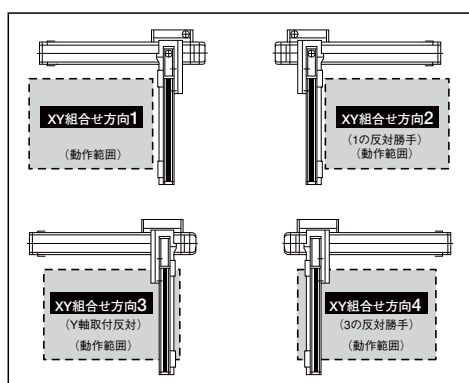
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y 軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -100-10- (ストローク)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-8- (ストローク)	→ P38
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -100-20/10/5- (ストローク) -B	→ P40

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



ご注意

- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Y 軸が 0.6G、Z 軸はリード 20 が 0.8G、リード 10 が 0.5G、リード 5 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BB □ MB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BB □ MB2H

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

■ BB □ MB2 M

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

■ BB □ MB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BB □ MB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	1200		—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ MB2 M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	600		—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ MB2L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	480		—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	300		—	—	—	—	—	—	—

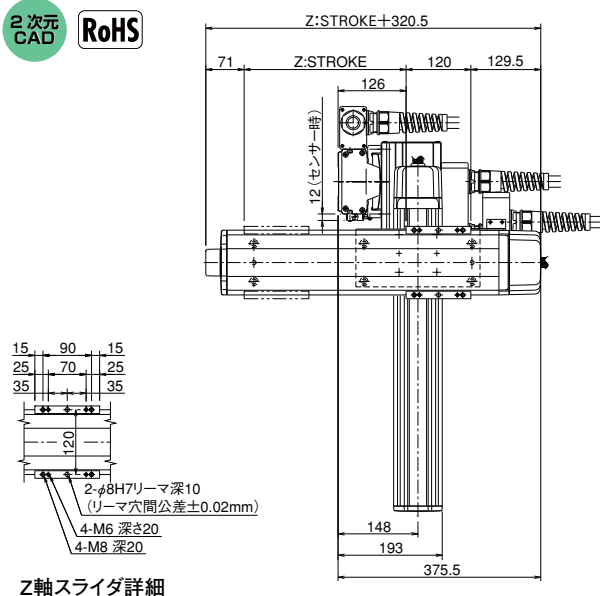
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

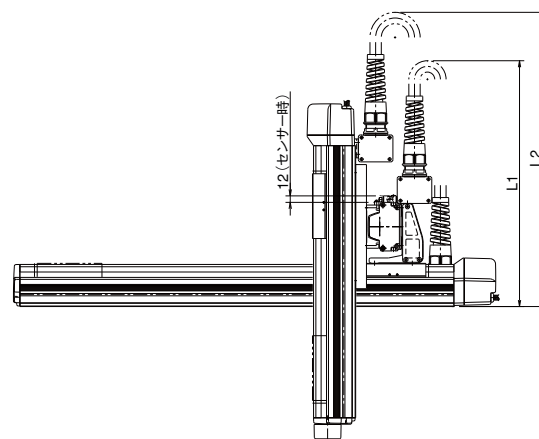
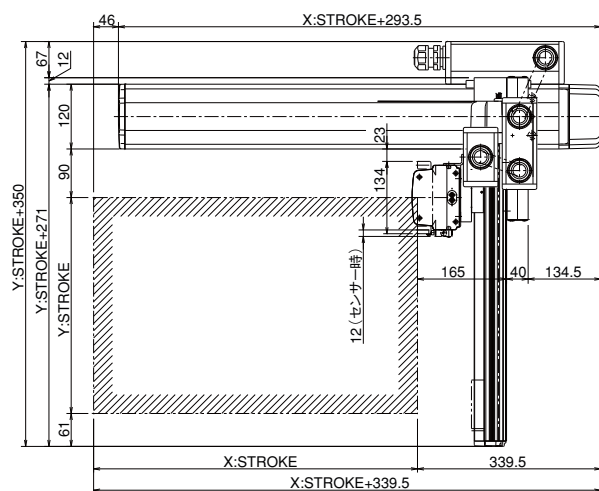
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細



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

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ HB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ HB1H

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

■ BC □ HB1M

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

■ BC □ HB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ HB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	—	960	—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ HB1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ HB1L

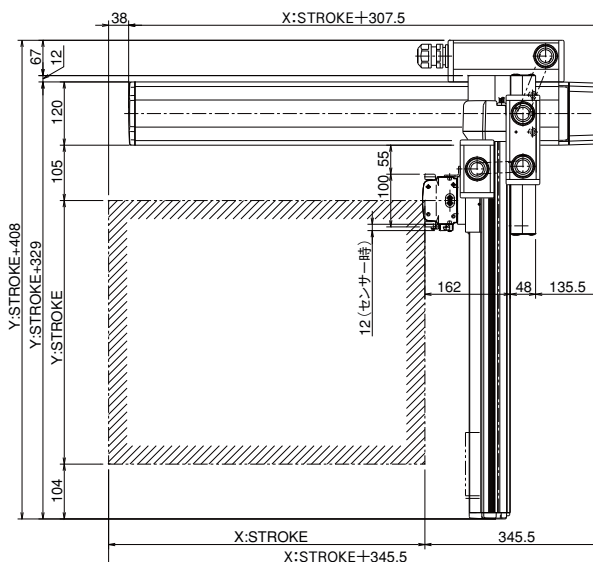
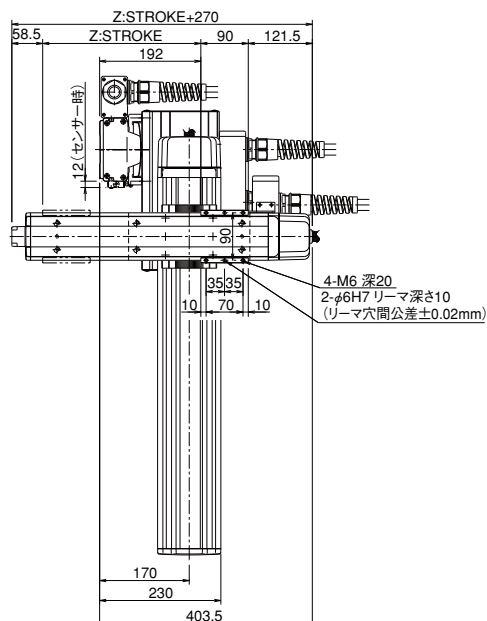
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	—	240	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

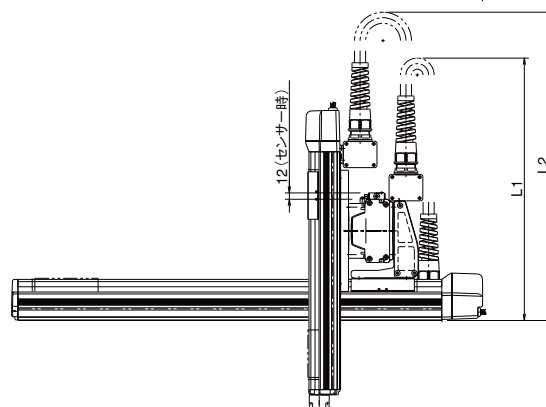
※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

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
注意下さい。



2-φ8H7 リーマ
C-9キリ、φ16穴クリ深さ1 (裏側)

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ HB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ HB2H

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

■ BC □ HB2M

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

■ BC □ HB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ HB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—
Z 軸	—	1200		—	—	—	—	—	—

■ BC □ HB2M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—
Z 軸	—	600		—	—	—	—	—	—

■ BC □ HB2L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—
Z 軸	—	300		—	—	—	—	—	—

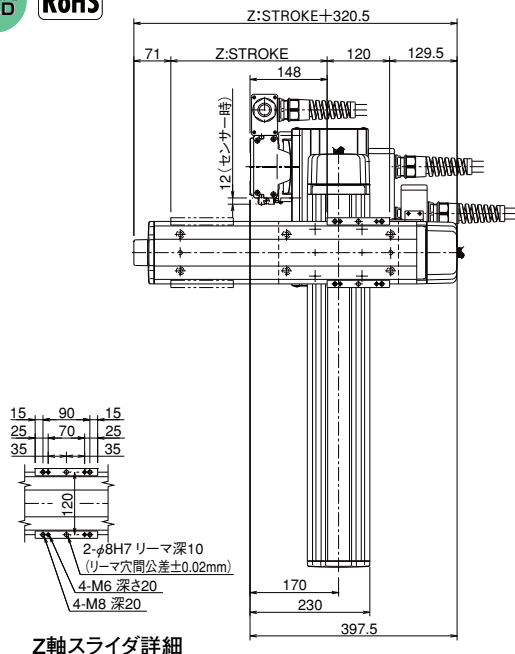
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

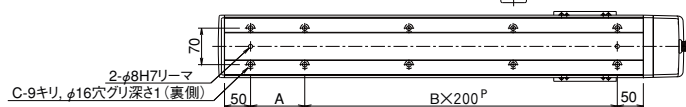
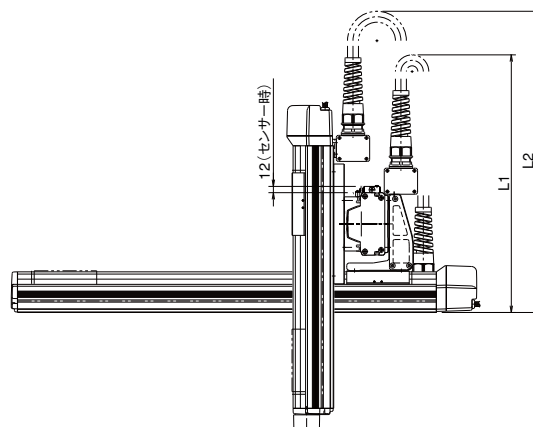
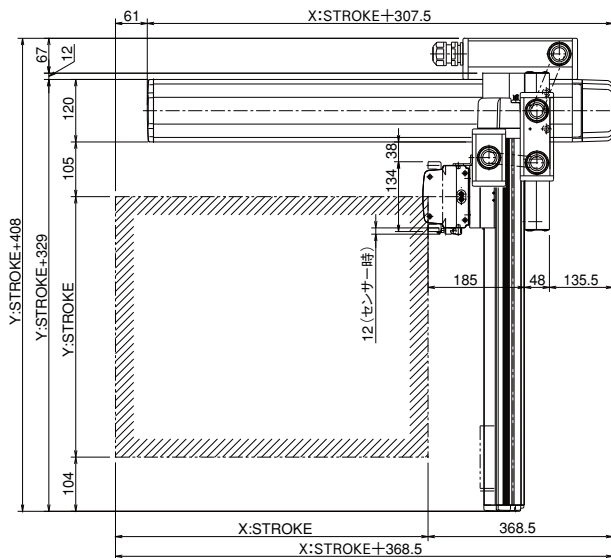
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細



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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ HB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ HB3H

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

■ BC □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ HB3H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸		1200							860
Y 軸		1200				-	-	-	-
Z 軸		1200		-	-	-	-	-	-

■ BC □ HB3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸		1200							860
Y 軸		1200				-	-	-	-
Z 軸		600		-	-	-	-	-	-

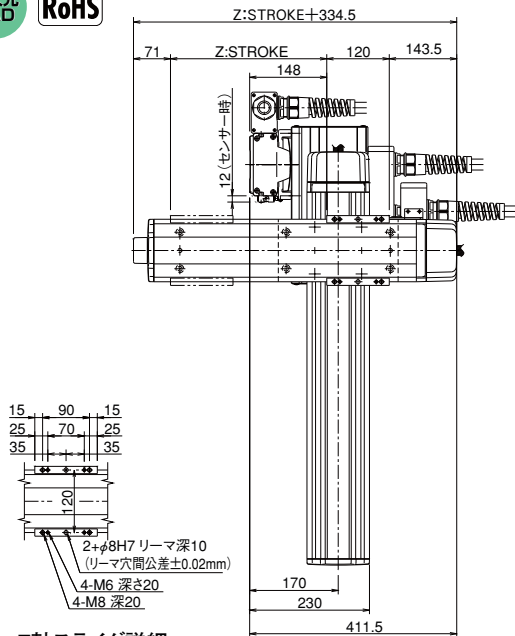
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

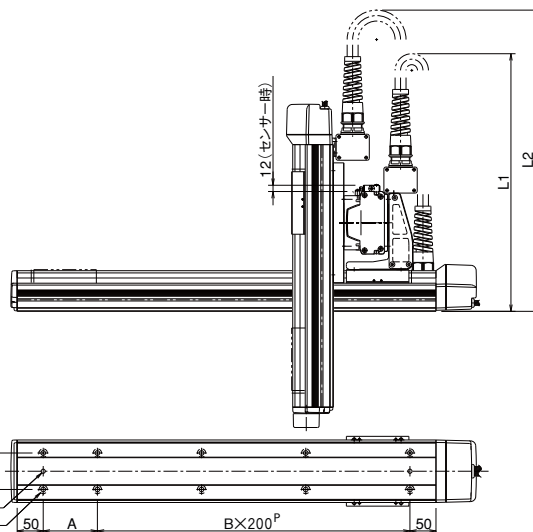
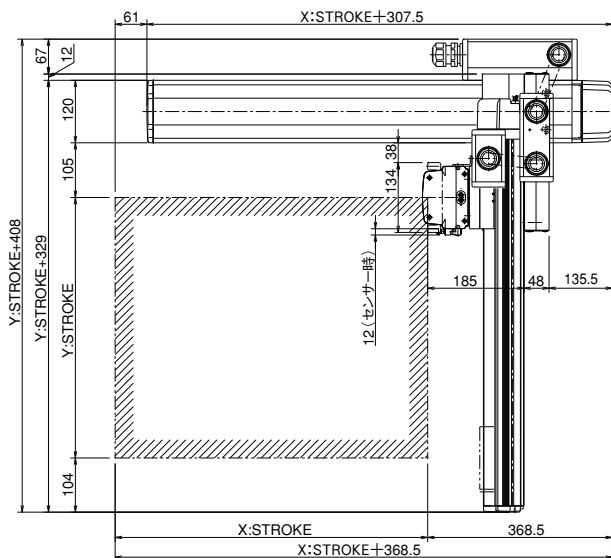
2 次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

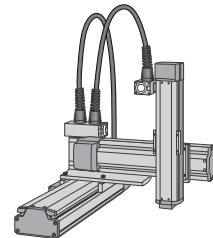
ICSA3-BC MB1

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BC MB1

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A: アブリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC: 自立ケーブル	
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I: インクリメンタル	80:800mm	オプション表	50:500mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CT: ケーブルベア (標準)	
			(100mm 毎)		100mm 毎	40:400mm	XSEL-P/Q		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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※ 1)	Z 軸速度タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

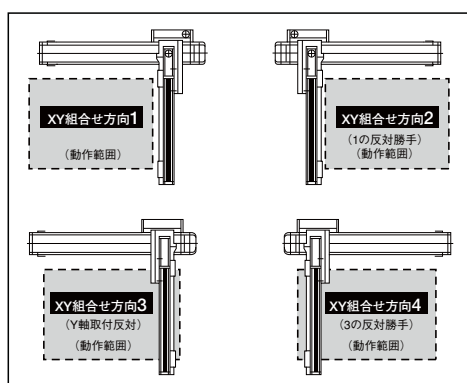
※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順に
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
クリップセンサ	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

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -100-10- (ストローク)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM- □ -100-10- (ストローク)	→ P43
Z 軸	ISA [ISPA] -SXM- □ -60-16/8/4- (ストローク) -B	→ P37

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

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造 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/10mm
Y 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

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 Z 軸のリード 4 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Y 軸が 0.6G、Z 軸はリード 16 が 0.7G、リード 8 が 0.5G、リード 4 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ MB1H

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

■ BC □ MB1 M

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

■ BC □ MB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ MB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸		600							430
Y 軸		600				-	-	-	-
Z 軸		960	-	-	-	-	-	-	-

■ BC □ MB1 M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸		600							430
Y 軸		600				-	-	-	-
Z 軸		480	-	-	-	-	-	-	-

■ BC □ MB1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸		600							430
Y 軸		600				-	-	-	-
Z 軸		240	-	-	-	-	-	-	-

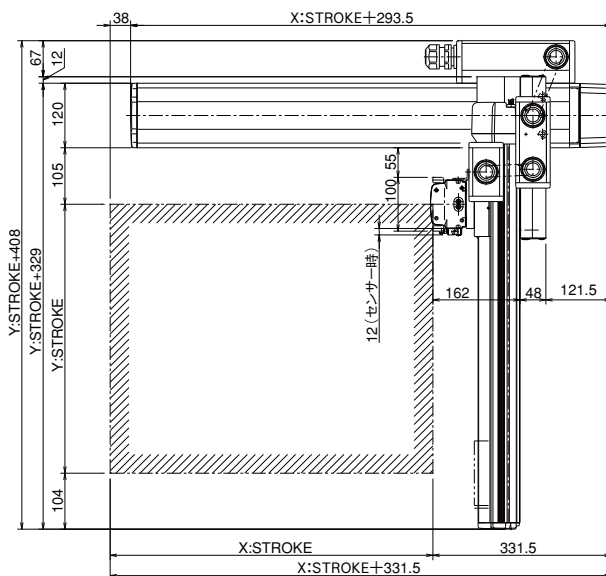
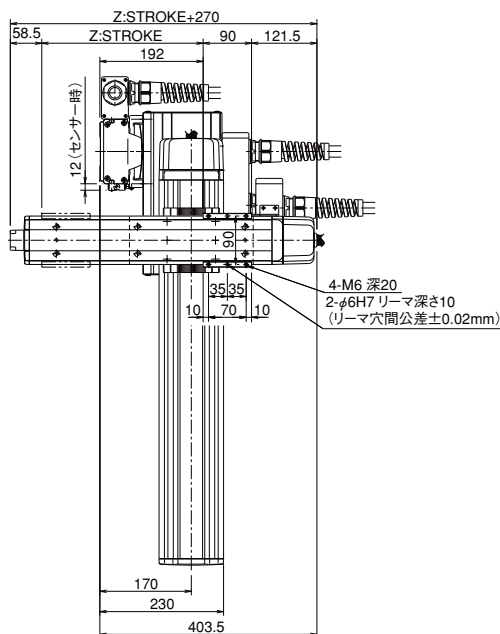
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

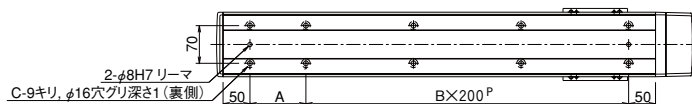
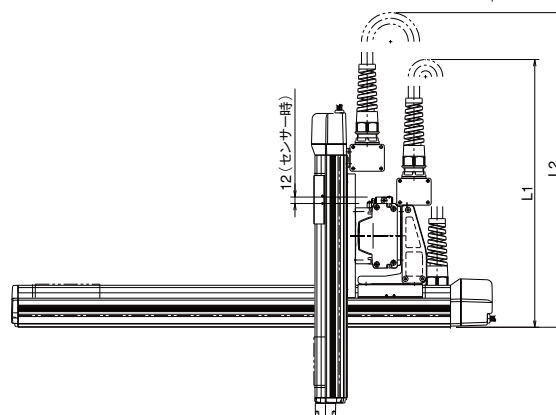
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

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注意下さい。



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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ MB2H

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

■ BC □ MB2M

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

■ BC □ MB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ MB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	600				—	—	—	—	—
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ MB2M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	600				—	—	—	—	—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ MB2L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	600				—	—	—	—	—
Z 軸	300	—	—	—	—	—	—	—	—

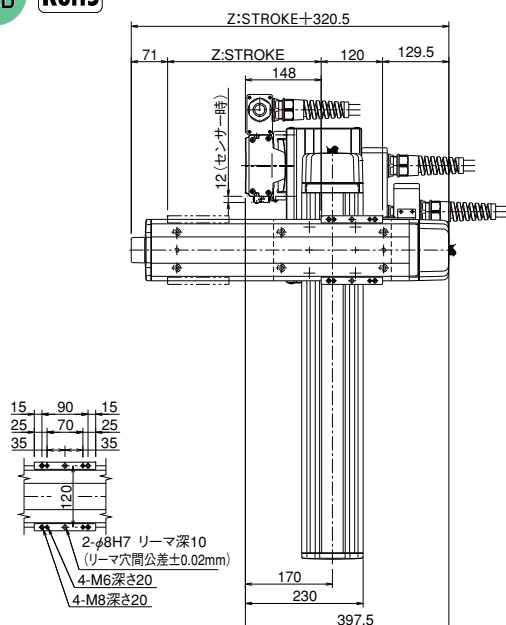
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

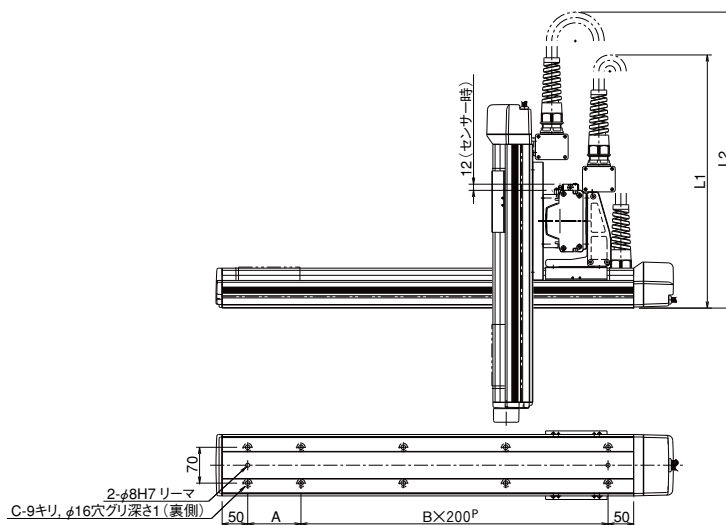
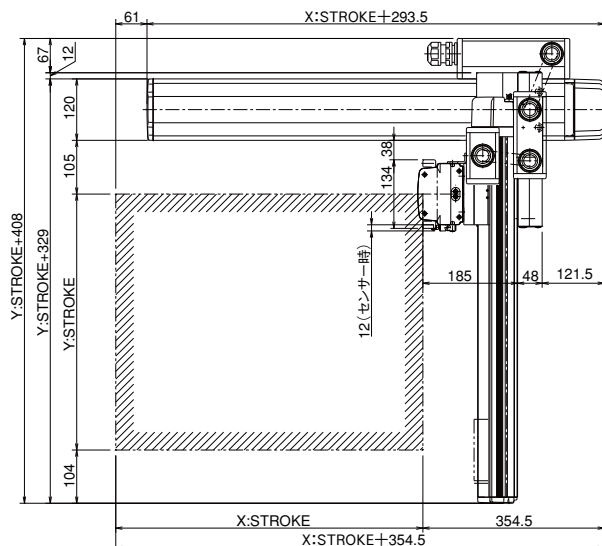
2次元
CAD

RoHS



Z軸スライド詳細

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



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

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

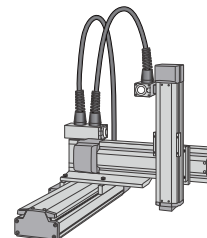
ICSA3-BC MB3

ICSPA3-BC MB3

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目											
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル		
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	20:200mm 下記 オプション表 参照	10:100mm 下記 オプション表 参照	10:100mm 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※ 1)	Z 軸速度タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

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。

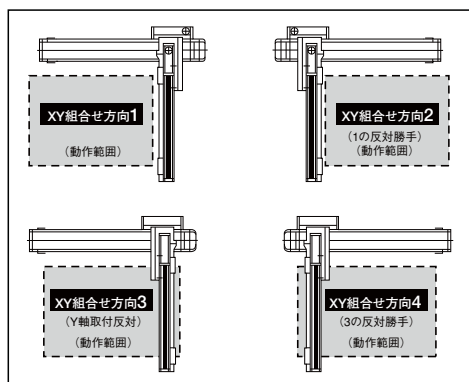
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y 軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -100-10- (ストローク)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM- □ -100-10- (ストローク)	→ P43
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -200-20/10- (ストローク) -B	→ 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。



ご注意

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

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ MB3H

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

■ BC □ MB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ MB3H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	600				—	—	—	—	—
Z 軸	1200		—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ MB3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	600				—	—	—	—	—
Z 軸	600		—	—	—	—	—	—	—

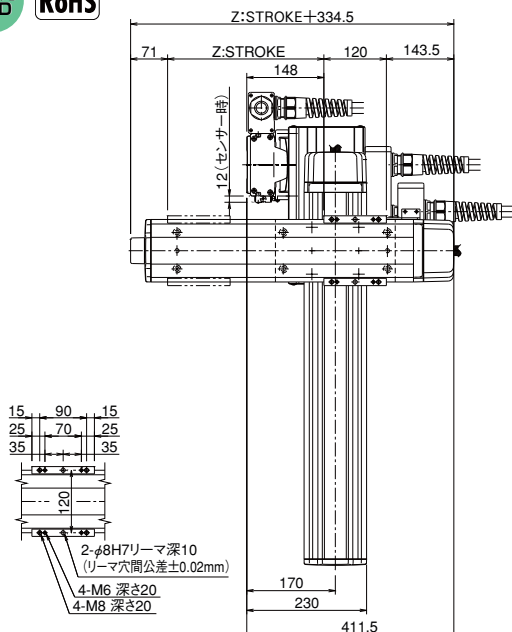
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

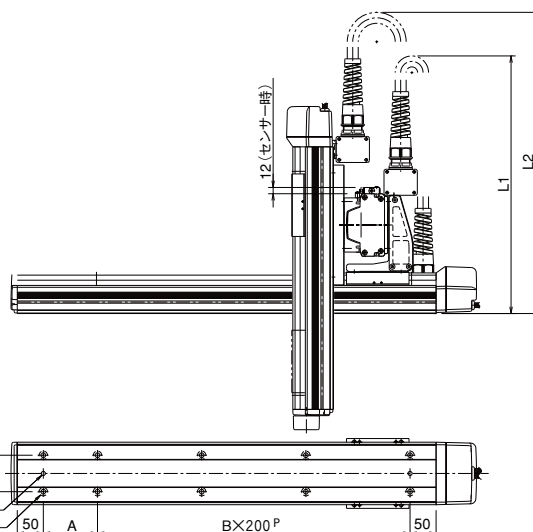
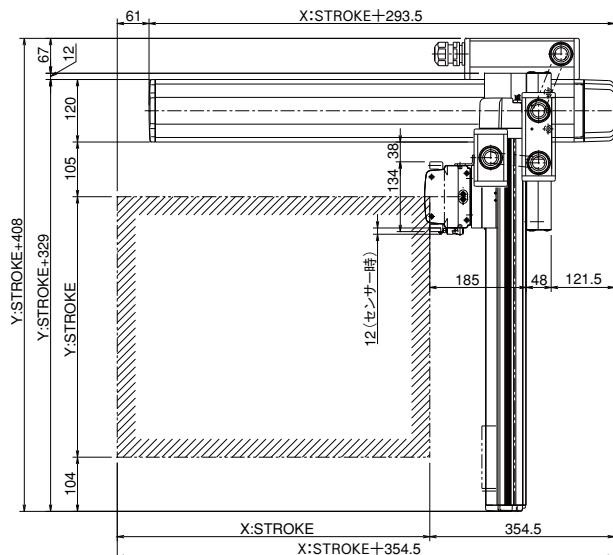
2 次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BD □ HB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BD □ HB1H

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

■ BD □ HB1M

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

■ BD □ HB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BD □ HB1H

	ストローク											
	100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	960	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BD □ HB1M

	ストローク											
	100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BD □ HB1L

	ストローク											
	100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

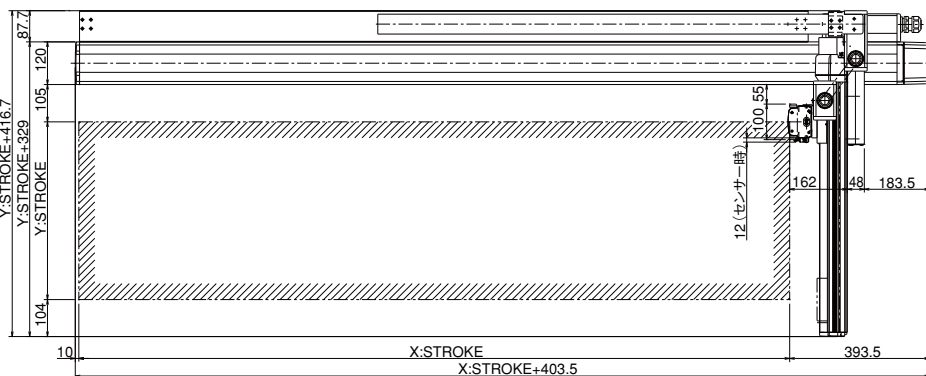
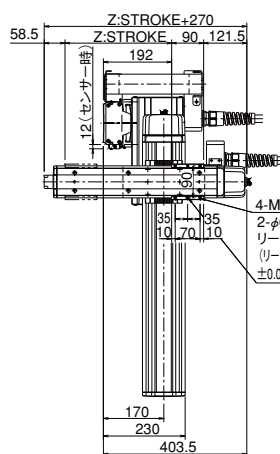
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

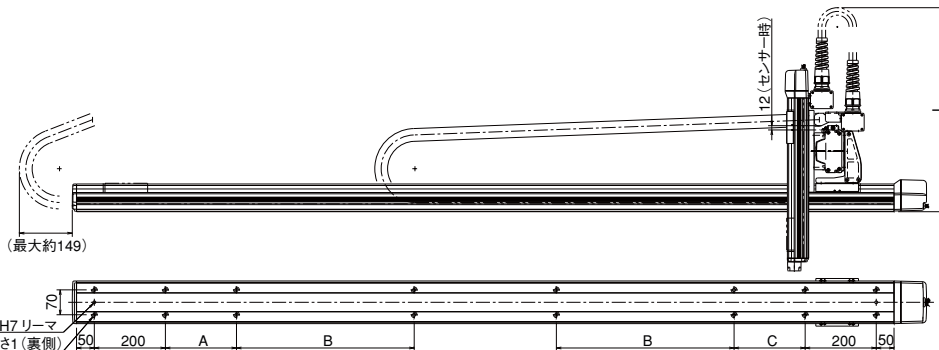
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

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

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

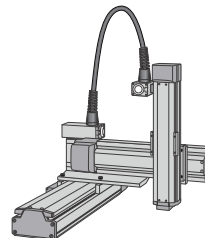
ICSA3-BD HB2

ICSPA3-BD HB2

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート B:インクリメンタル C:エンコーダ D:エンコーダ E:エンコーダ F:エンコーダ G:エンコーダ H:エンコーダ I:エンコーダ J:エンコーダ K:エンコーダ L:エンコーダ M:エンコーダ N:エンコーダ O:エンコーダ P:エンコーダ Q:エンコーダ R:エンコーダ S:エンコーダ T:エンコーダ U:エンコーダ V:エンコーダ W:エンコーダ X:エンコーダ Y:エンコーダ Z:エンコーダ	80:800mm 100:2000mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	10:100mm 20:200mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア (標準) CTM:ケーブルベア Mサイズ CTL:ケーブルベア Lサイズ CTLX:ケーブルベア XLサイズ	



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

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

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル (※ 3) CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

※ 3 BD □ HB2 □ の Y 軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリップセンサ	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。

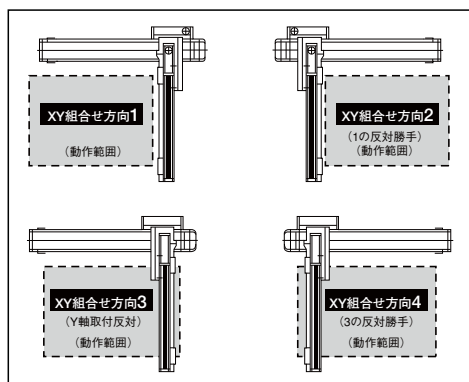
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/20mm (H), 10mm (M), 5mm (L)

適応コントローラ

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※ 【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20- (ストローク)	→ P42
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20- (ストローク)	→ P43
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5- (ストローク) -B	→ P40

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



ご注意

- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度
は X 軸が 0.3G、Y 軸が 1.0G、Z 軸はリード 20 が 0.8G、リード 10 が 0.5G、
リード 5 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BD □ HB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BD □ HB2H

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

■ BD □ HB2M

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

■ BD □ HB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BD □ HB2H

		ストローク											
		100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸		—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸		1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BD □ HB2M

		ストローク											
		100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸		—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸		1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BD □ HB2L

		ストローク											
		100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸		—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y 軸		1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

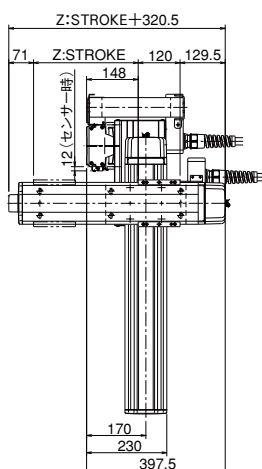
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

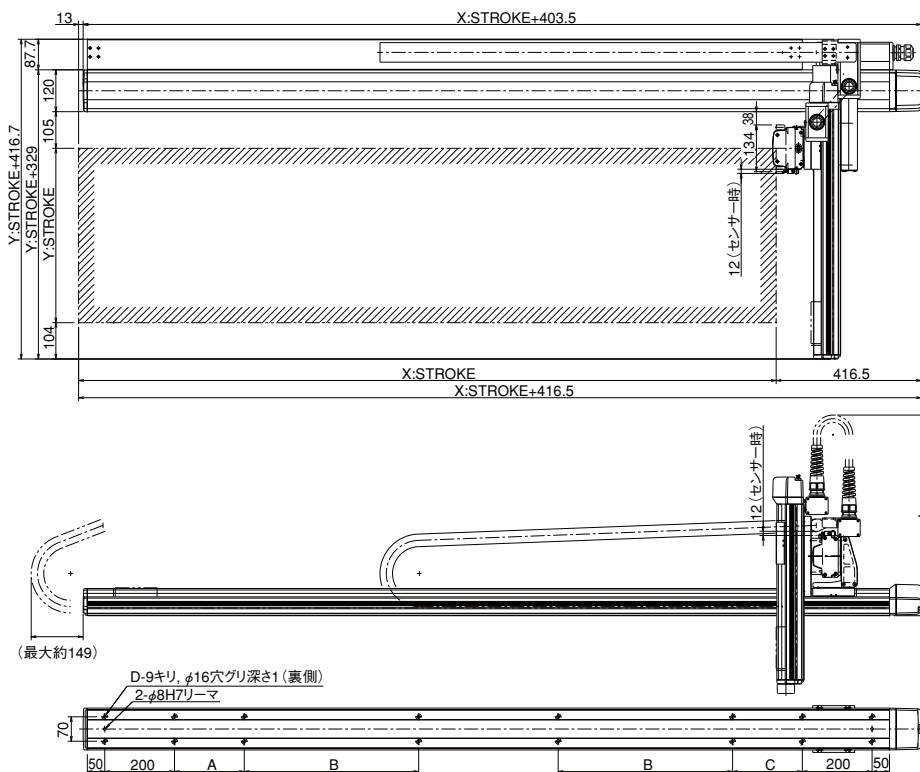
2次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BD □ HB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BD □ HB3H

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

■ BD □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BD □ HB3H

	ストローク										
	100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900 2000
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	450
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BD □ HB3M

	ストローク										
	100~400	500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900 2000
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	450
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

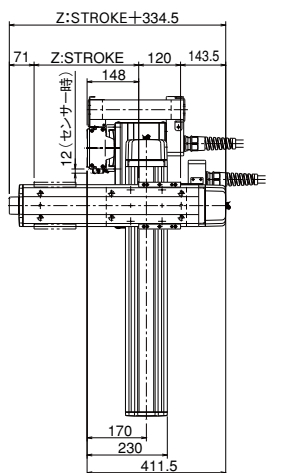
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

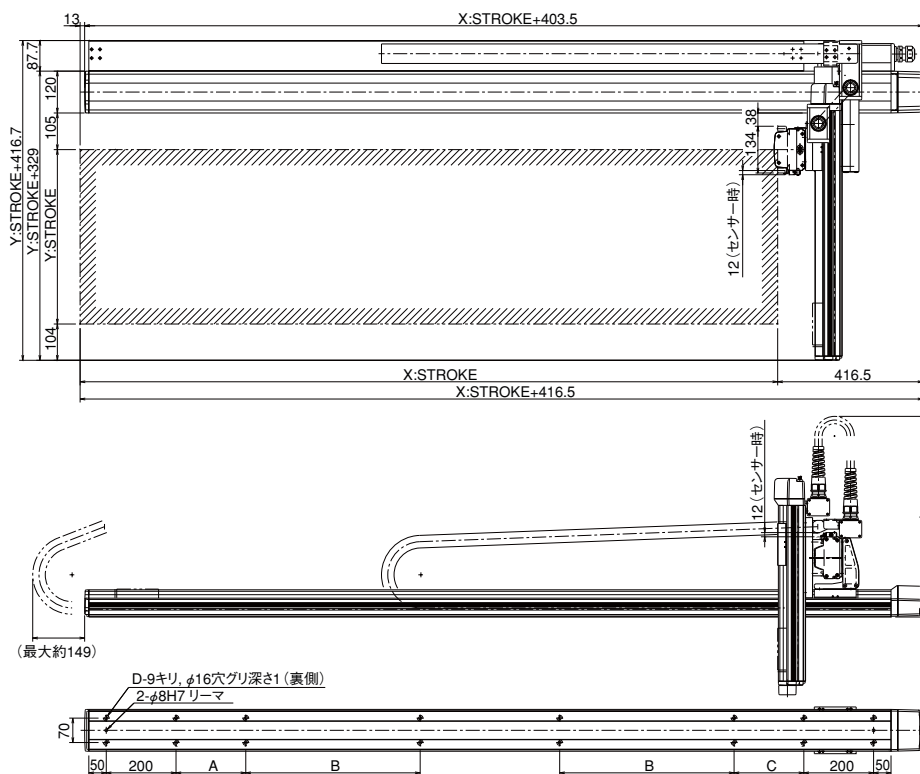
2次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

1A単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテールトップ型
ロボット1Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ HB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ HB1H

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

■ BE □ HB1M

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

■ BE □ HB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ HB1H

	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X 軸	—	—	1200							920	765
Y 軸	—	1200							—	—	—
Z 軸	960					—	—	—	—	—	

■ BE □ HB1M

	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X 軸	—	—	1200							920	765
Y 軸	—	1200							—	—	—
Z 軸	480					—	—	—	—	—	—

■ BE □ HB1L

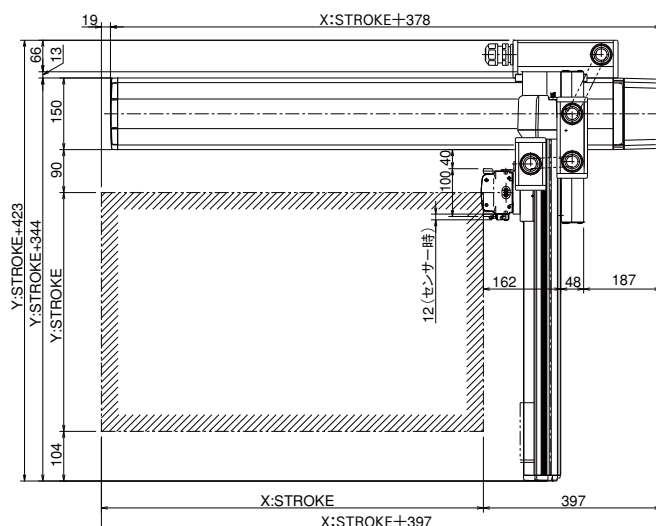
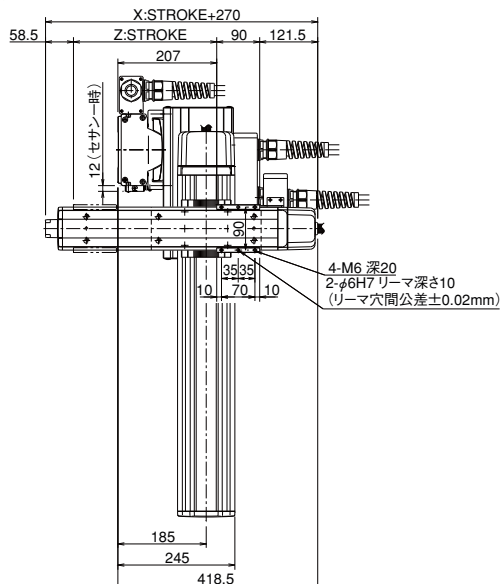
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	－	－	1200						920	760
Y 軸	－	1200						－	－	－
Z 軸	240					－	－	－	－	－

寸法図

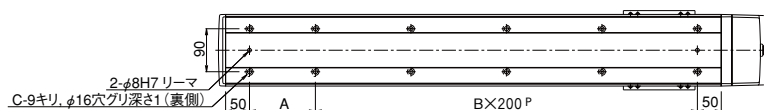
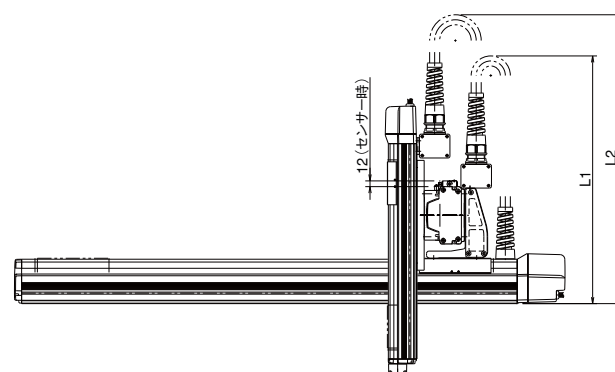
※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

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注意下さい。



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

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

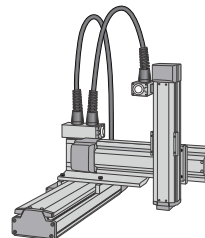
ICSA3-BE□HB2□

ICSPA3-BE□HB2□

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリット ±0.03mm I:インクリメンタル ±0.01mm (100mm 毎)	30:300mm オプション表 参照	20:200mm 下記 オプション表 参照	10:100mm 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ		



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

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

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm └ 100 : 1000mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

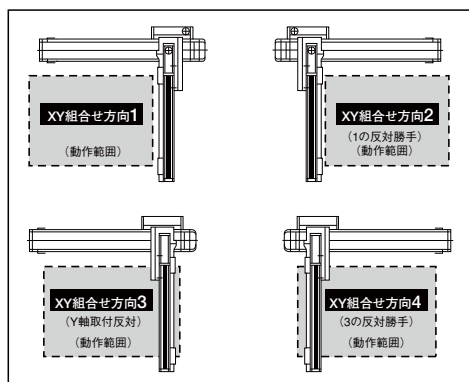
※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -LXM-□-400-20- (ストローク)	→ P48
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-20- (ストローク)	→ P44
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5- (ストローク) -B	→ P40

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

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造 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	ベアス一体型
ベース	材質 : アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/20mm (H), 10mm (M), 5mm (L)

適応コントローラ

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 Z 軸のリード 5 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度
は X 軸が 1.0G、Y 軸が 1.0G、Z 軸はリード 20 が 0.8G、リード 10 が 0.5G、
リード 5 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ HB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ HB2H

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

■ BE □ HB2M

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

■ BE □ HB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ HB2H

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	1200						920	765
Y 軸	—	1200						—	—	—
Z 軸	1200					—	—	—	—	—

■ BE □ HB2M

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	1200						920	760
Y 軸	—	1200						—	—	—
Z 軸	600					—	—	—	—	—

■ BE □ HB2L

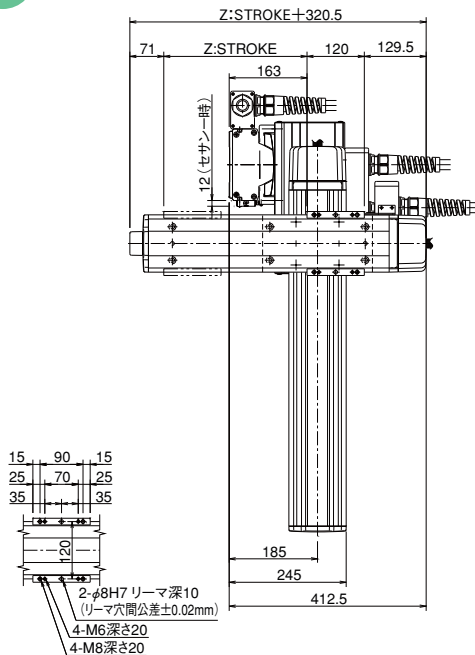
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	1200						920	765
Y 軸	—	1200						—	—	—
Z 軸	300					—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

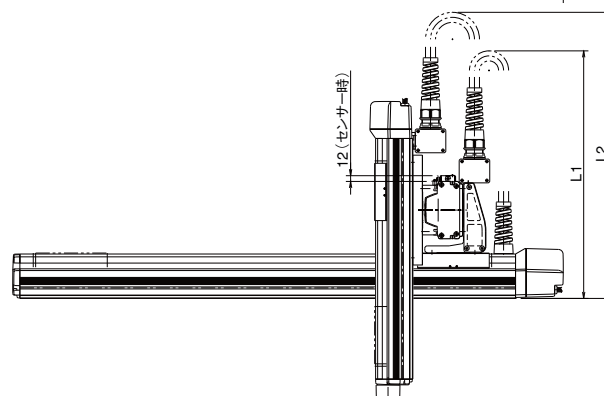
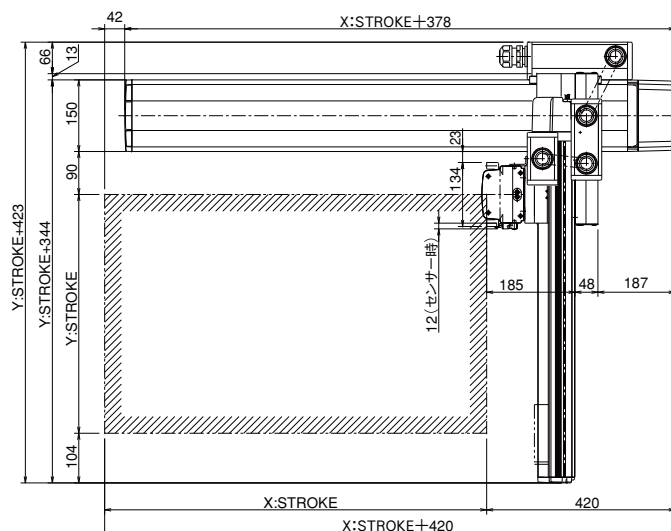
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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

2-φ8H7 リーマ
C-9キリ, φ16穴キリ深さ1 (裏側)

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ HB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ HB3H

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

■ BE □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ HB3H

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		-	-	1200						920	765
Y 軸		-	1200						-	-	-
Z 軸		1200			-	-	-	-	-	-	-

■ BE □ HB3M

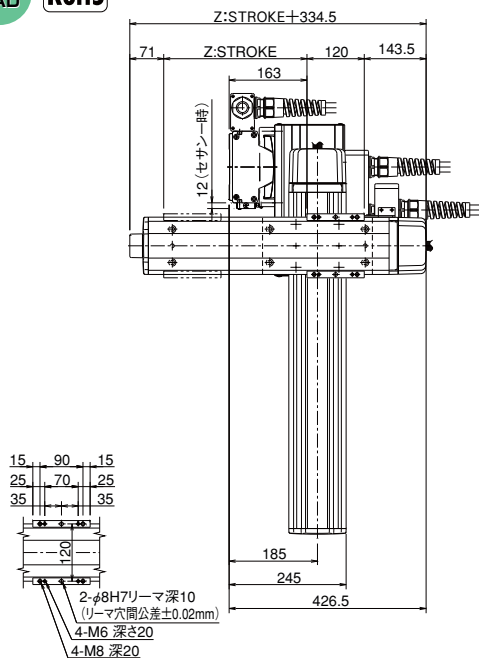
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		-	-	1200						920	765
Y 軸		-	1200						-	-	-
Z 軸		600			-	-	-	-	-	-	-

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

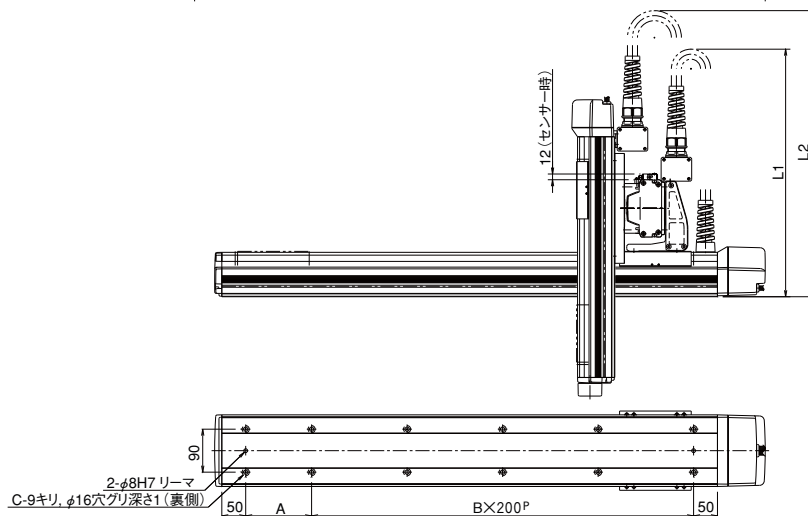
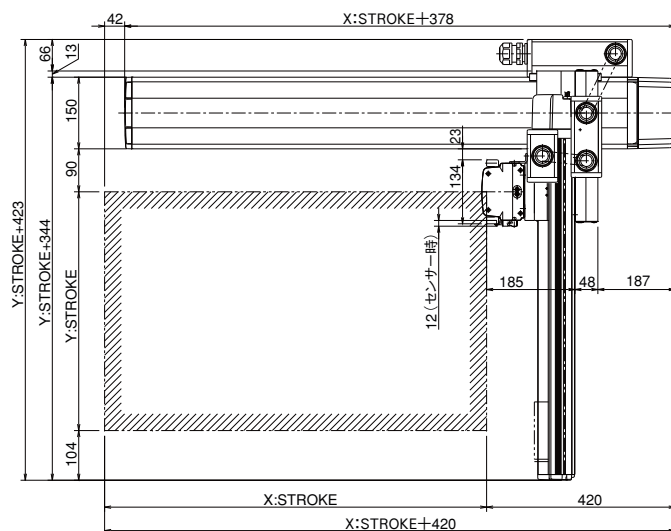
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

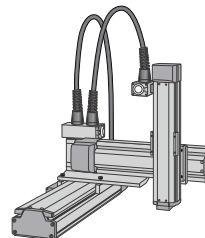
ICSA3-BE MB2

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE MB2

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート L:インクリメンタル 仕様	30:300mm ↓ 100:1000mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベア M サイズ CTL:ケーブルベア L サイズ CTLX:ケーブルベア XL サイズ	



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※ 1)	Z 軸速度 タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm ↓ 100 : 1000mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTLX : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

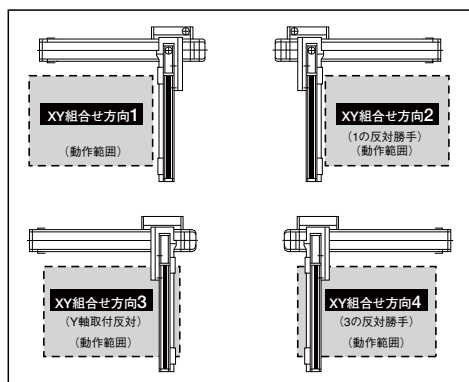
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/20mm (H), 10mm (M), 5mm (L)

適応コントローラ

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -LXM-□-200-10- (ストローク)	→ P47
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-10- (ストローク)	→ P44
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5- (ストローク) -B	→ P40

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



ご注意

- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
 (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
 (注 3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度
は X 軸が 0.6G、Y 軸が 0.6G、Z 軸はリード 20 が 0.8G、リード 10 が 0.5G、
リード 5 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
 (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

直交ロボット

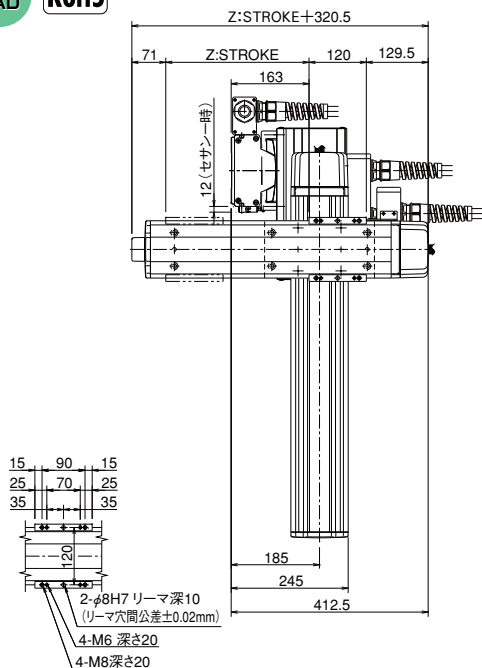
		Y 軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z 軸ストローク	100	19.0			18.0	13.6	10.0
	200	19.0			17.0	12.6	9.0
	300	19.0			15.9	11.5	7.9
	400	19.0			14.9	10.5	6.9
	500	19.0			13.8	9.4	5.8

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	600						460	380
Y 軸	—	600						—	—	—
Z 軸	300					—	—	—	—	—

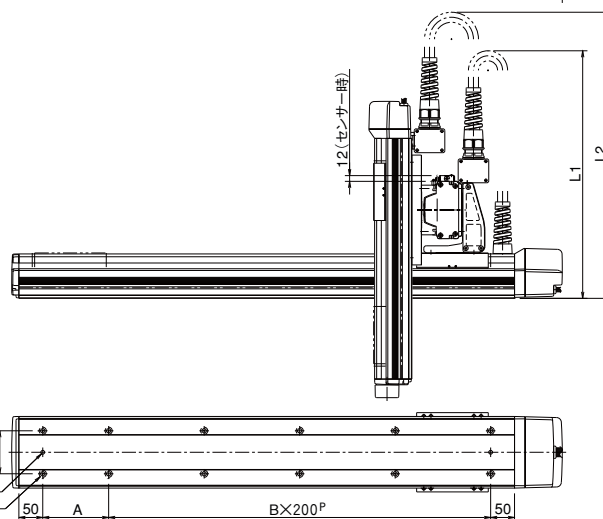
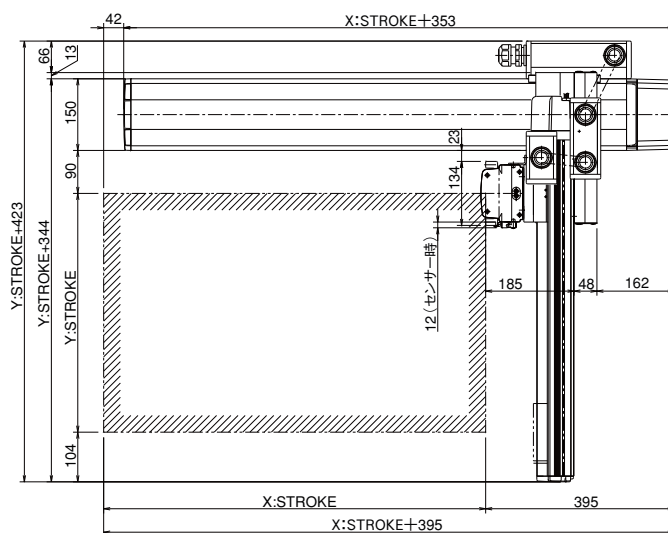
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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。



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

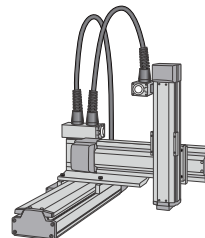
ICSA3-BE MB3

ICSPA3-BE MB3

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	3軸目ストロークオプション	コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 世 I:インクリメンタル 仕様	30:300mm と 100:1000mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	20:200mm と 70:700mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※ 1)	Z 軸速度 タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm └ 100 : 1000mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリアセンサ	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。

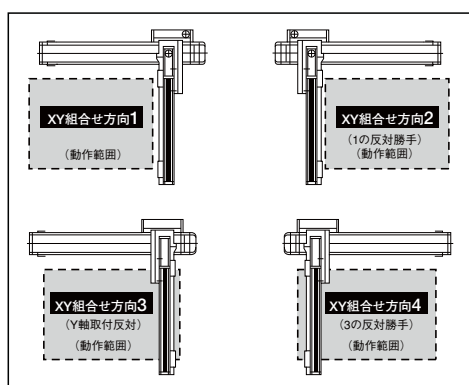
駆動方式	ボールネジ 転造 C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

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。

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -LXM-□-200-10- (ストローク)	→ P47
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-10- (ストローク)	→ P44
Z 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10- (ストローク) -B	→ 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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

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

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ MB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ MB3H

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

■ BE □ MB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ MB3H

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	-	-	600						460	380	
Y 軸	-	600						-	-	-	-
Z 軸	1200			-	-	-	-	-	-	-	-

■ BE □ MB3M

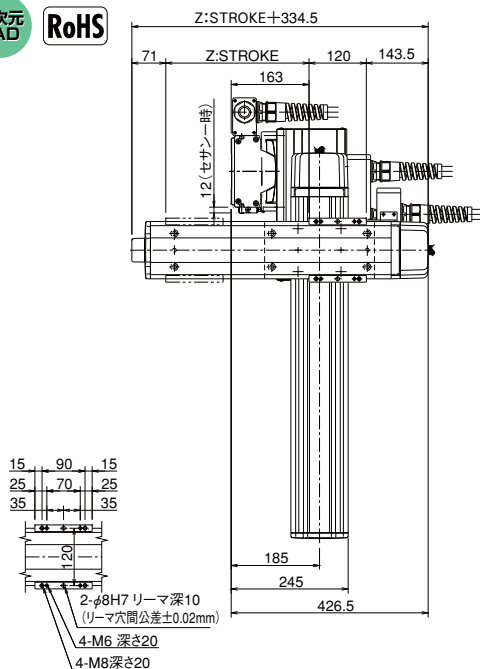
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	-	-	600						460	380	
Y 軸	-	600						-	-	-	-
Z 軸	600			-	-	-	-	-	-	-	-

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

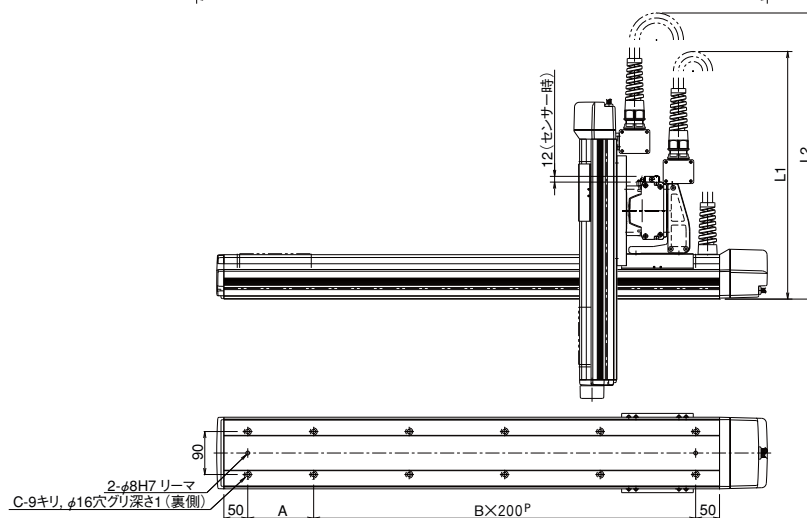
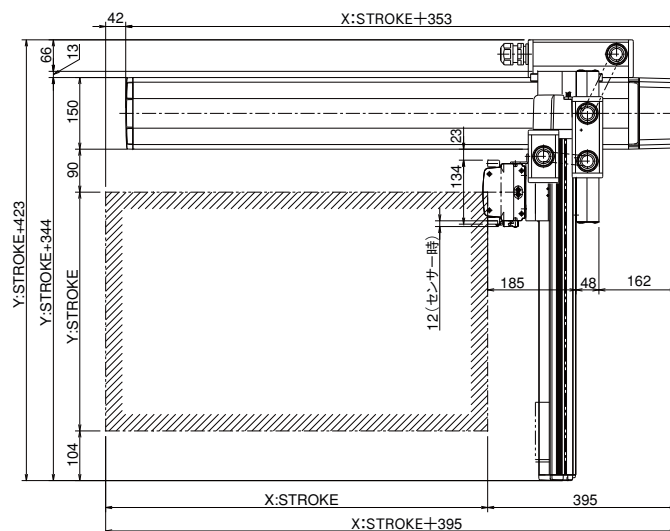
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2 次元
CAD

RoHS



Z軸スライダ詳細

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



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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BF □ HB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BF □ HB1H

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

■ BF □ HB1M

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

■ BF □ HB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BF □ HB1H

	ストローク																		
	100	200～500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	960			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ BF □ HB1M

	ストローク																		
	100	200～500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	480		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ BF □ HB1L

	ストローク																		
	100	200～500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	240		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

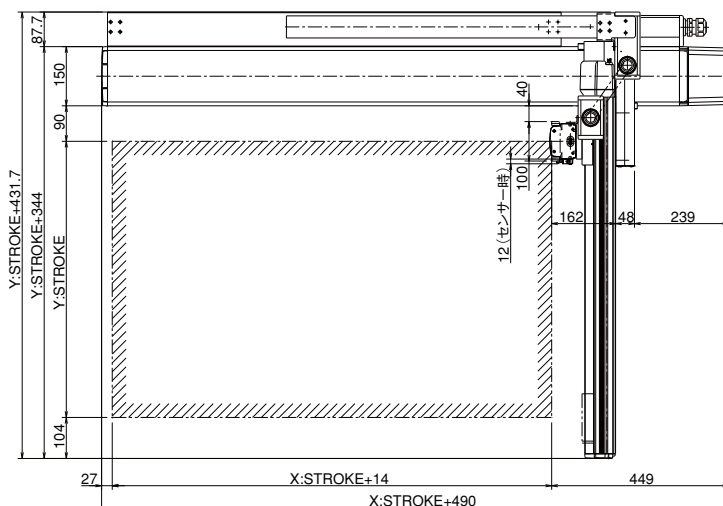
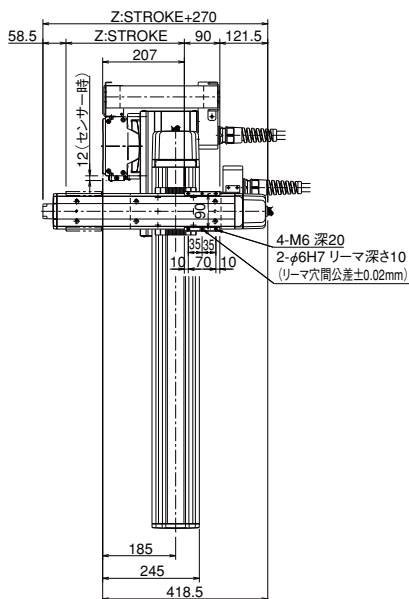
※図面の組合せ位置が原点位置となります。

原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

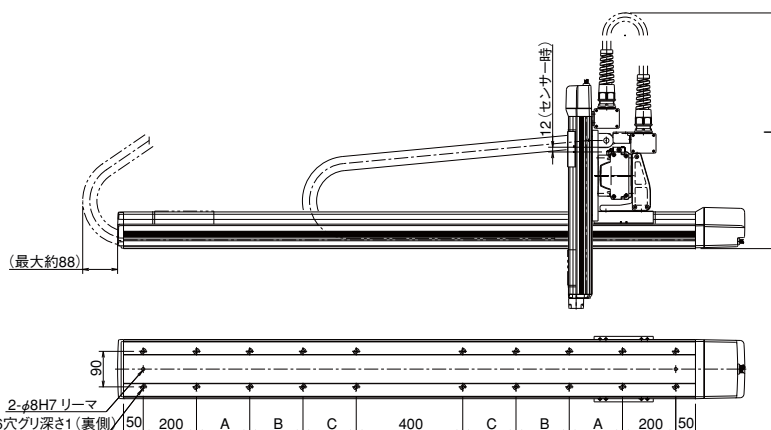
2次元
CAD

RoHS



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

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



ICSA3【ICSPA3】-BF □ HB2 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BF □ HB2H

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

■ BF □ HB2M

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

■ BF □ HB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BF □ HB2H

		ストローク															
		100	200~500	600	700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
X 軸	—	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410
Y 軸	—	1200				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BF □ HB2M

		ストローク															
		100	200~500	600	700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
X 軸	—	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410
Y 軸	—	1200				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BF □ HB2L

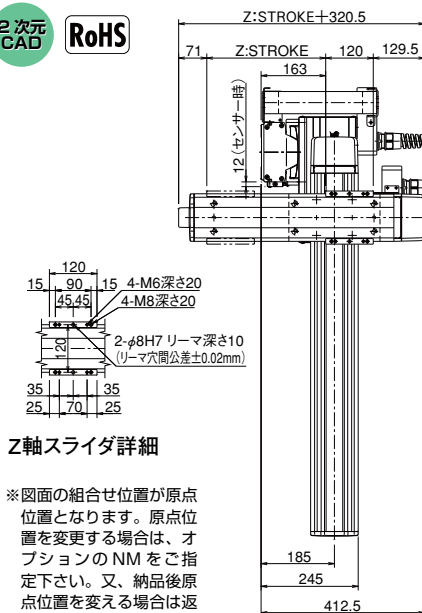
		ストローク															
		100	200~500	600	700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
X 軸	—	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410
Y 軸	—	1200				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

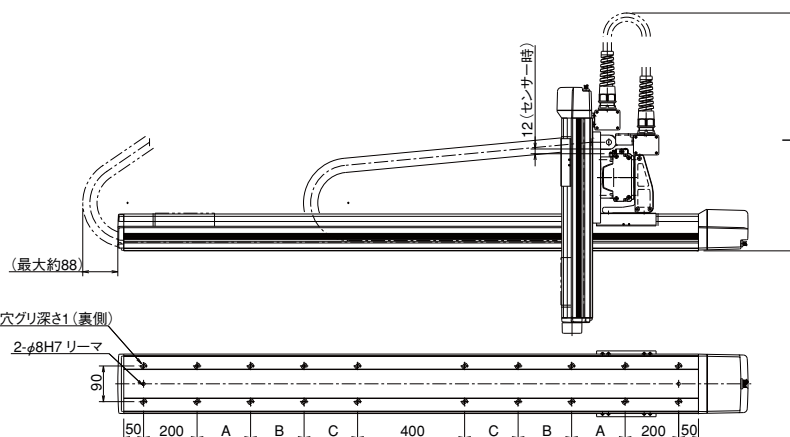
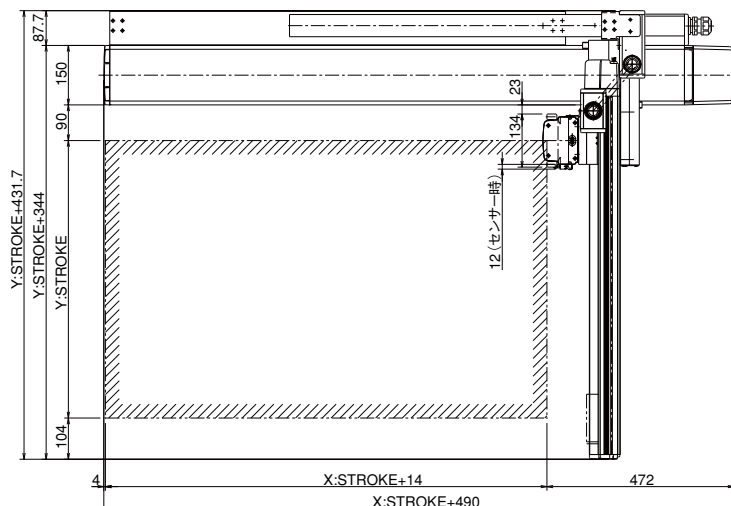


Z軸スライダ詳細

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

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

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



ICSA3【ICSPA3】-BF □ HB3 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BF □ HB3H

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

■ BF □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BF □ HB3H

	ストローク																	
	100	200～500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	－	－	－	－	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	－	1200			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
Z 軸	1200		－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－

■ BF □ HB3M

	ストローク																	
	100	200～500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	－	－	－	－	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	－	1200			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
Z 軸	600		－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－

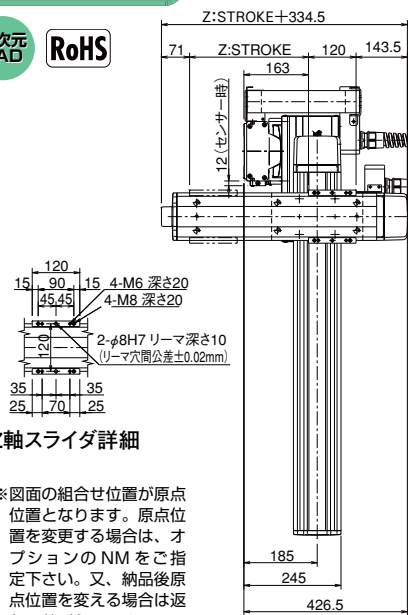
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

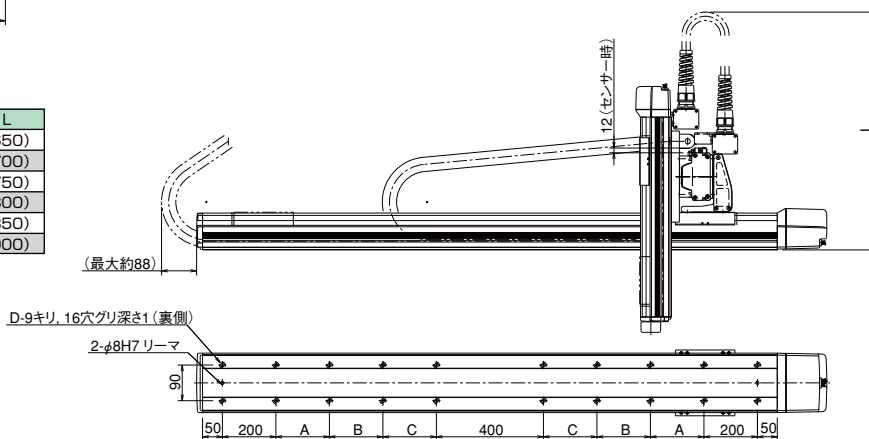
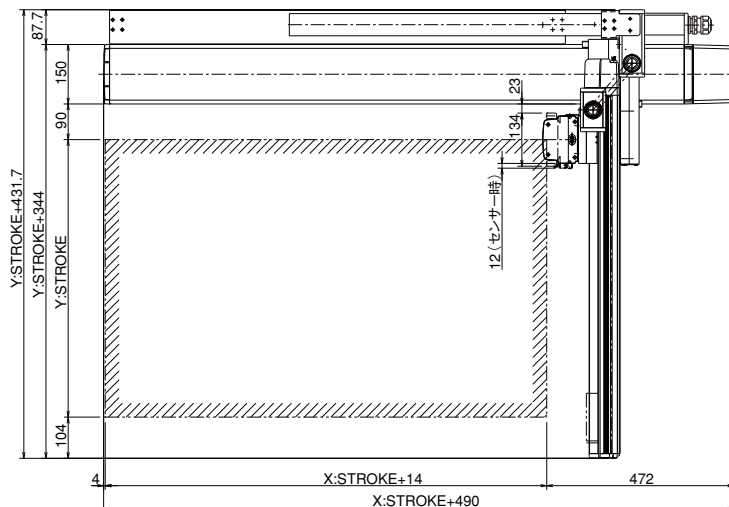


Z軸スライダ詳細

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

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

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

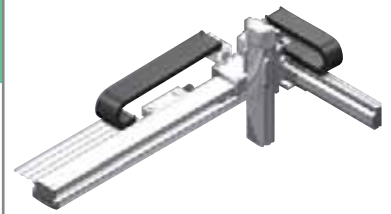


ICSPA3-B1N HB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3 軸組合せ
X 軸高速タイプ Z 軸ベース固定タイプ

■型式項目	ICSPA3-	B1N	HB3	-		-		-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ型	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	α駆動ローラーケーブル長	Y軸ケーブル長	Z軸ケーブル長							
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート 仕様	50:500mm と オプション表	下記 オプション表	20:200mm と オプション表	10:100mm と オプション表	T2:CON と XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア(標準)						
		I:インクリメンタル 仕様	220:2200mm (50mm毎)	70:700mm (50mm毎)	50:500mm (50mm毎)										

※型式項目の内容は 292 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 (※1)	Z 軸速度 タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B1N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B1N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

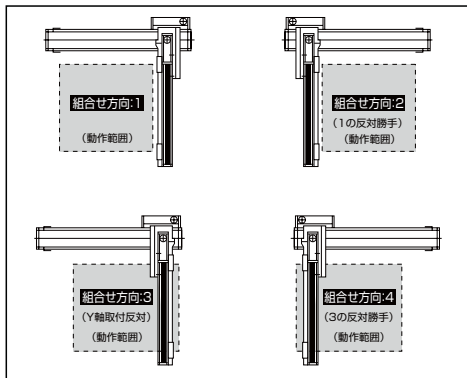
※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 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	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm <10mm>

※ < > 内は Z 軸中速仕様の場合です。

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。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSPA3-B1N □ HB3 □

可搬質量 (kg)

■ B1N □ HB3H

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

■ B1N □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B1N □ HB3H

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

■ B1N □ HB3M

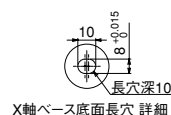
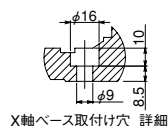
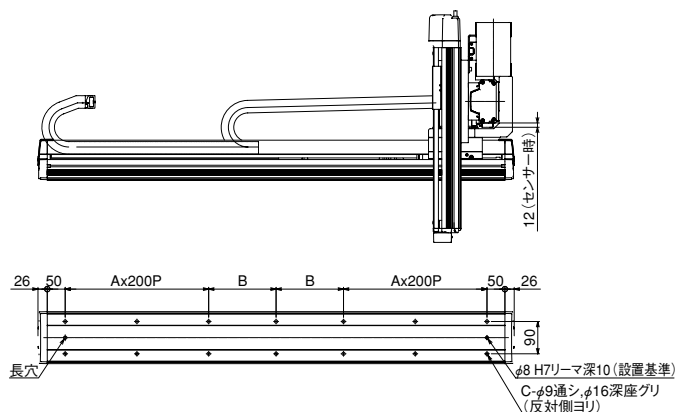
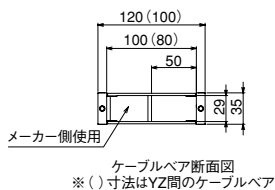
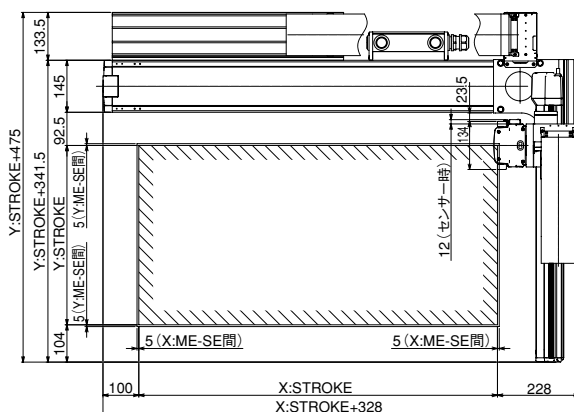
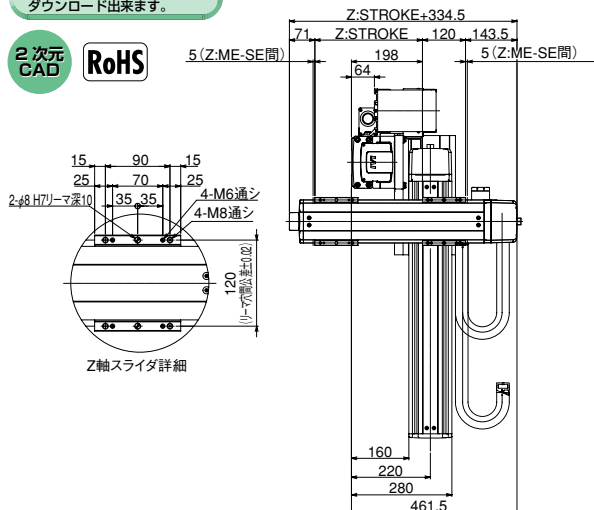
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800 ~ 2200
X 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	2400
Y 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	1200
Z 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	600

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

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

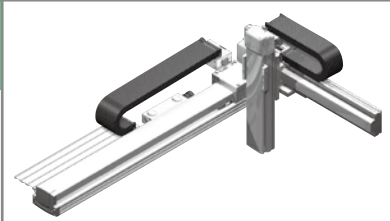
Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

ICSPA3-B1N MB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3 軸組合せ
X 軸中速タイプ Z 軸ベース固定タイプ

■型式項目															ICSPA3-										B1N	MB3	-		-		-		-		-	T2	-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		X軸ストロークオプション		Y軸ストロークオプション		Z軸ストロークオプション		α駆動ローラーケーブル長										Y軸ケーブル長		Z軸ケーブル長																
ICSPA3高精度3軸仕様		下記型式内容表参照		A:アブリュート仕値		50:500mm		下記オプション表		20:200mm		下記オプション表		10:100mm		下記オプション表		T2:CON XSEL-P/Q		3L:3m		CT:ケーブルベア(標準)																		
				I:インクリメンタル仕値		220:2200mm(50mm毎)		下記オプション表		70:700mm(50mm毎)		下記オプション表		50:500mm(50mm毎)		下記オプション表								□L:長さ指定																

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。



型式内容

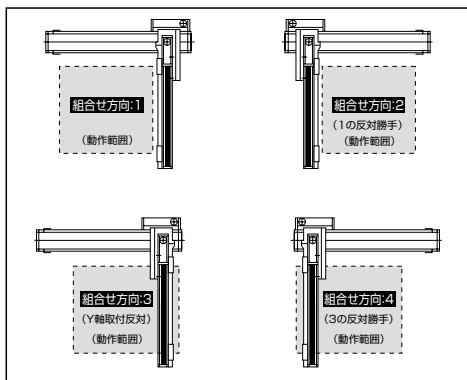
エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※1)	Z 軸速度 タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B1N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B1N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 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	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm <10mm>

※ < > 内は Z 軸中速仕様の場合です。

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。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSPA3-B1N ☐ MB3 ☐

可搬質量 (kg)

■ B1N □ MB3H

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B1N □ MB3H

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

■ B1N □ MB3M

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

■ B1N □ MB3M

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

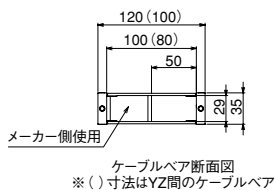
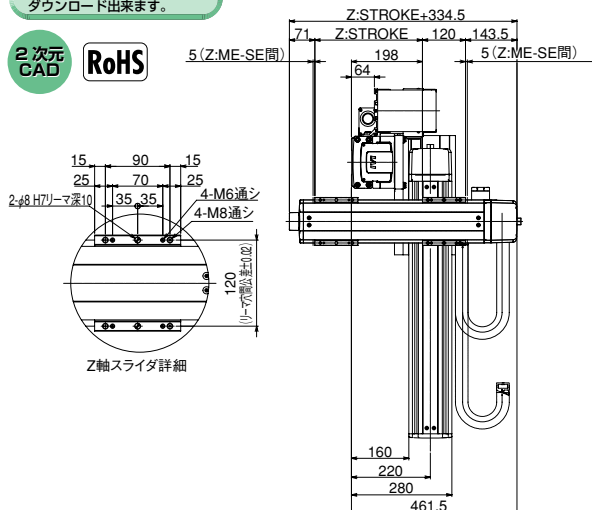
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

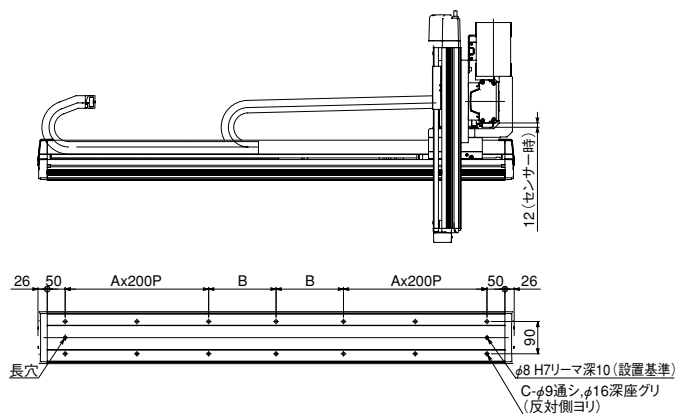
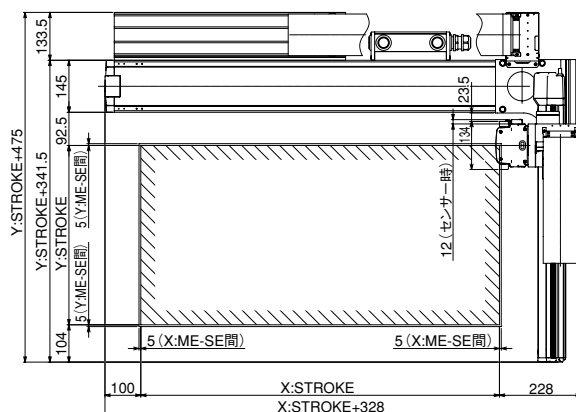
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

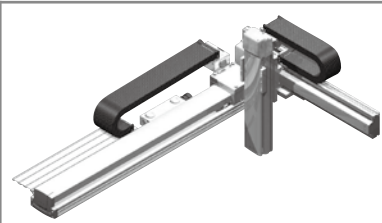
[illegible][illegible]

ICSPA3-B2N HB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3 軸組合せ
X軸ロングストローク高速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA3- B2N HB3 - - - - - - - - - - T2 - - - - -																
シリーズ		タイプ	エンコーダ型		X軸ストロークオプション		Y軸ストロークオプション		Z軸ストロークオプション		αコントローラケーブル長		Y軸ケーブル配線		Z軸ケーブル配線	
ICSPA3高精度3軸仕様		下記型式内容表参照	A:アブリュート仕様	225/2250mm	下記オプション表参照	20/200mm	下記オプション表参照	10/100mm	下記オプション表参照	T2:CON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア(標準)				
			1:インリメンタル仕様	300/3000mm (50mm毎)	参照	70/700mm (50mm毎)	参照	50/500mm (50mm毎)	参照							

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。



型式内容

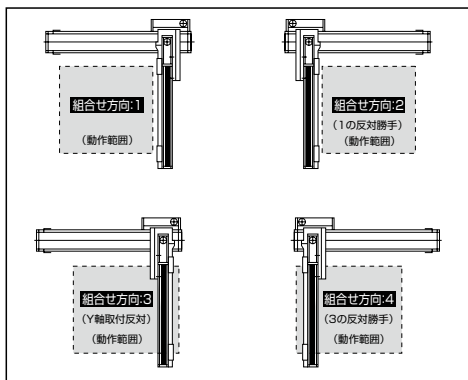
エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※1)	Z 軸速度 タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B2N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B2N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 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	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm <10mm>

※ < > 内は Z 軸中速仕様の場合です。

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。

ICSPA3-B2N □ HB3 □

可搬質量 (kg)

■ B2N □ HB3H

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

■ B2N □ HB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B2N □ HB3H

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

■ B2N □ HB3M

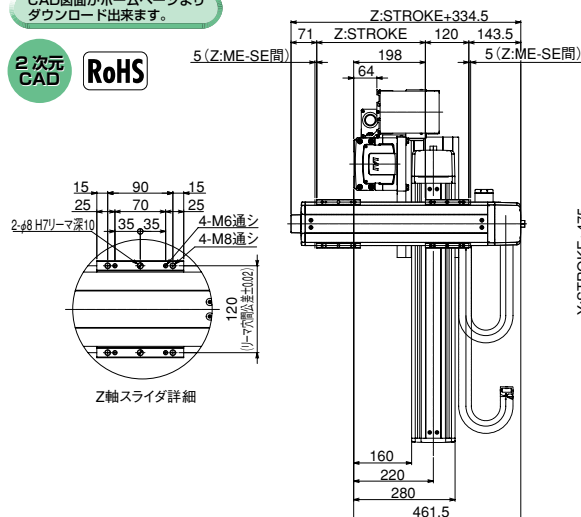
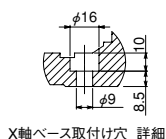
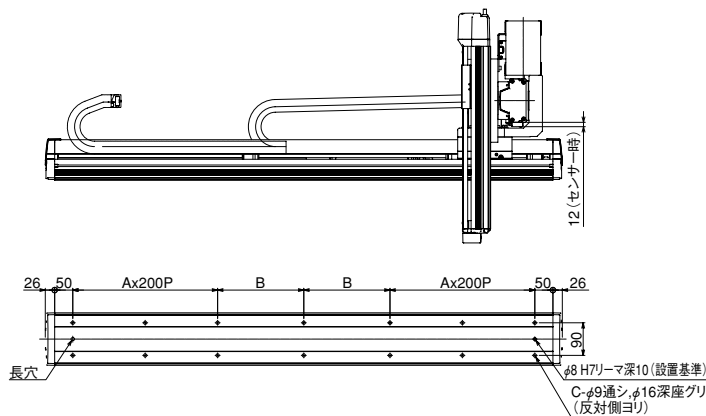
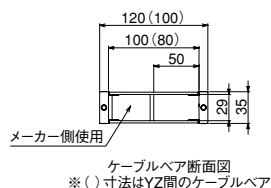
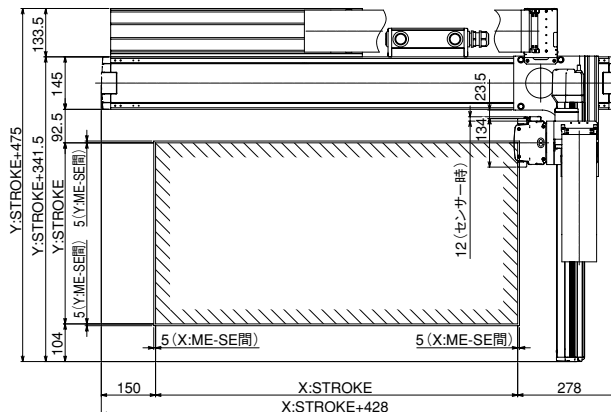
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250 ~ 3000
X 軸		-	-	-	-	-	-	-	2400
Y 軸		-	1200						-
Z 軸		600			-	-	-	-	-

寸法図

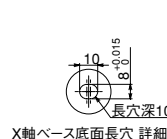
※ 下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD 図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2 次元
CAD

RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

X軸ベース取付け穴 詳細



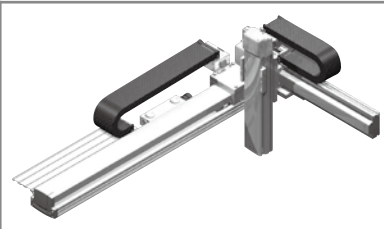
X軸ベース底面長穴 詳細

Xストローク	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

ICSPA3-B2N ☐ **MB3** ☐

直交ロボット ナット回転型+ISA3 軸組合せ
X軸ロングストローク中速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA3-B2N MB3 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - T2 - □ - □ - □													
シリーズ	タイプ	エーワード型機		X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	選配コントローラケーブル長・ケーブル径・Z軸ケーブル径						
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アジユット仕様	225±225mm	下記オプション表	20±20mm	下記オプション表	10±100mm	下記オプション表	T2SCAN XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルペーパー(標準)		
		I:インジメンタル仕様	300~3000mm (50mm毎)	下記オプション表	70~700mm (50mm毎)	下記オプション表	50~500mm (50mm毎)	下記オプション表		□L:長さ指定			



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

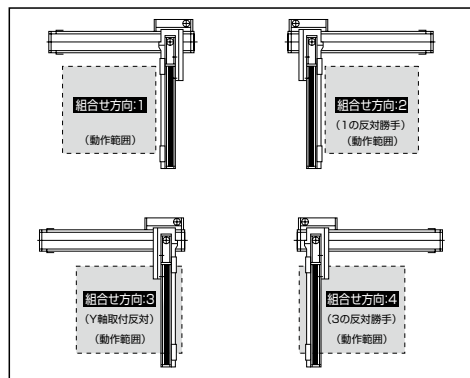
エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※1)	Z 軸速度 タイプ(※2)	型式
アプソ	1	H	ICSPA3-B2N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B2N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※1 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。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

XY 組合せ方向



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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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	Y/Z 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	ベースー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力／リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力／リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力／リード	200W/20mm (10mm)

※〈 〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

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。



(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) の表記となります。

(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 が 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。

(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。

ICSPA3-B2N □ MB3 □

可搬質量 (kg)

■ B2N □ MB3H

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

■ B2N □ MB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B2N □ MB3H

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

■ B2N □ MB3M

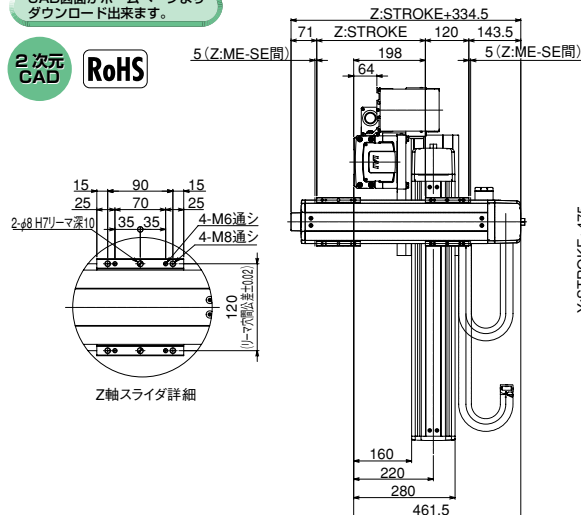
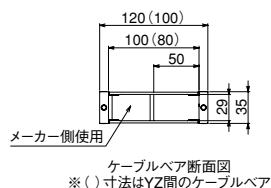
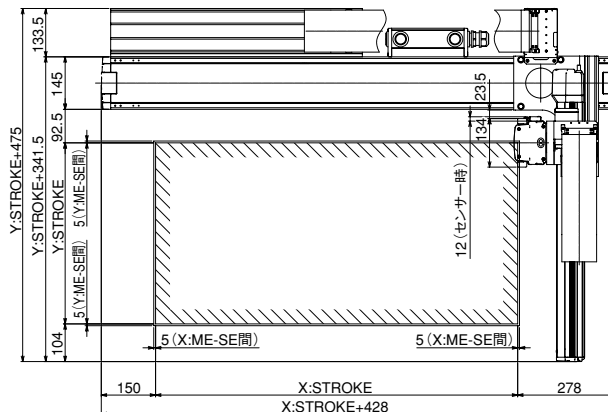
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250 ~ 3000
X 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	1300
Y 軸	—	1200							—
Z 軸	—	600			—	—	—	—	—

寸法図

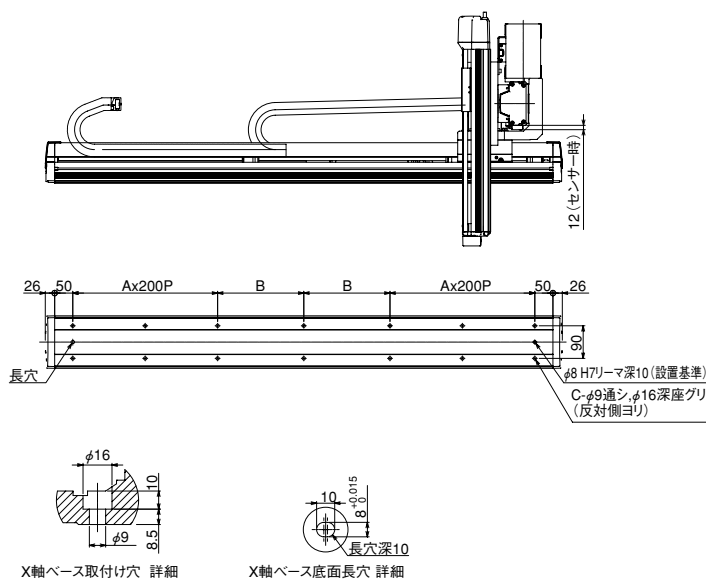
※ 下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD 図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2 次元
CAD

RoHS

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

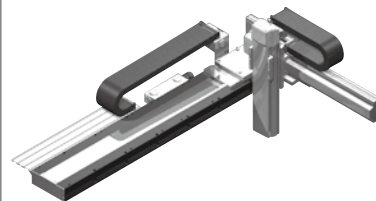
※ () 寸法は YZ 間のケーブルヘッダ



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

ICSPA3-B1L ☐ **HB3** ☐ 直交ロボット 大型リニア+ISA3 軸組合せ
X軸シングルスライダタイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA3- B1□HB3□-□□-□□□-□□□-□□□- T2 -□□-□□-□□									
シリーズ	タイプ	エングラフ機	X線ストロークオプション	Y線ストロークオプション	Z線ストロークオプション	顕微鏡コントローラケーブル	3Lケーブル	3Lケーブル	3Lケーブル
ICSPA3高機能3軸仕様	下記型式内内容 参照	1:1(μm)/1mm	105:1050mm 下記 オプション表	20:200mm 下記 オプション表	10:100mm 下記 オプション表	T2SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルペア(標準)	□L:長さ指定
		415:4155mm (138mm)	40:400mm (50mm)	40:400mm (50mm)	40:400mm (50mm)				



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

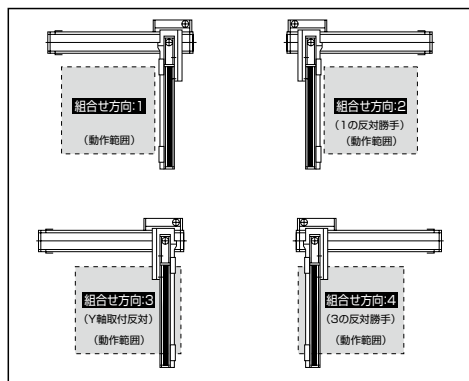
エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向 (※1)	Z 軸速度 タイプ(※2)	型式
インクリ	1	H	ICSPA3-B1L1HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L1HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1L2HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L2HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1L3HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L3HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1L4HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L4HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※1 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。

※2 Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

XY 組合せ方向



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/Z 軸標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
クリーブセンサ	C	→ P602	Y/Z 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/Z 軸限定

共通仕様

駆動方式	X 軸 : リニアサーボモータ
	Y/Z 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/Z 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/Z 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/Z 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
Z 軸モータ出力／リード	200W/20〈10〉mm

※〈 〉内は Z 軸中速仕様の場合です。

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。



(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 / Z 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。

ICSPA3-B1L ☐ HB3 ☐

可搬質量 (kg)

■ B1L □ HB3H

		Y 軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z 軸ストローク	100	9.0			7.2	5.0
	～200	9.0	8.9		6.3	4.0
	～300	9.0	7.9		5.3	3.0
	～400	8.2	6.9		4.3	2.0

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B1L □ HB3H

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

■ B1L □ HB3M

		Y 軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z 軸ストローク	100	11.2	9.0		7.2	5.0
	~200	10.2	8.9		6.3	4.0
	~300	9.2	7.9		5.3	3.0
	~400	8.2	6.9		4.3	2.0

■ B1L □ HB3M

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

寸法図

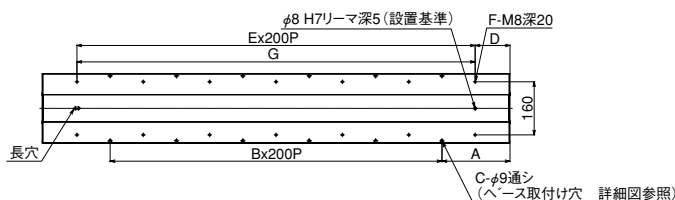
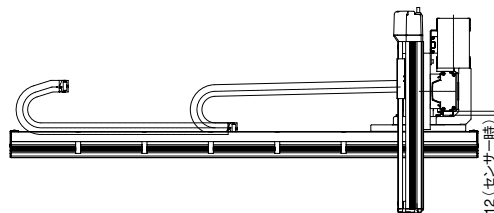
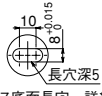
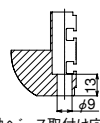
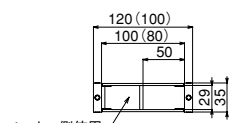
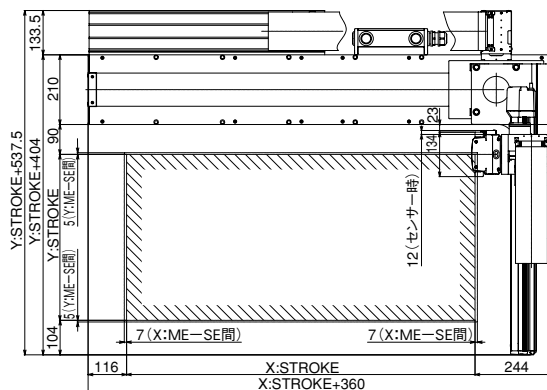
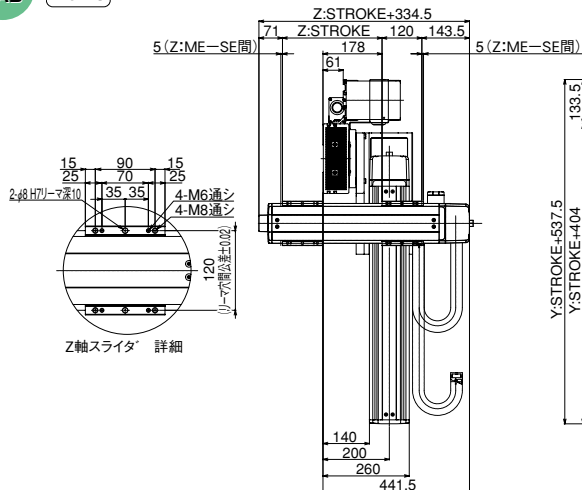
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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	20	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

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ G1JHB1H

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

■ G1JHB1M

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

■ G1JHB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G1JHB1H

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—		1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	960				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G1JHB1M

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—		1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	480				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G1JHB1L

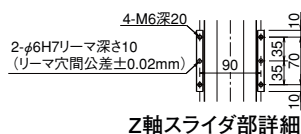
	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—		1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	240			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

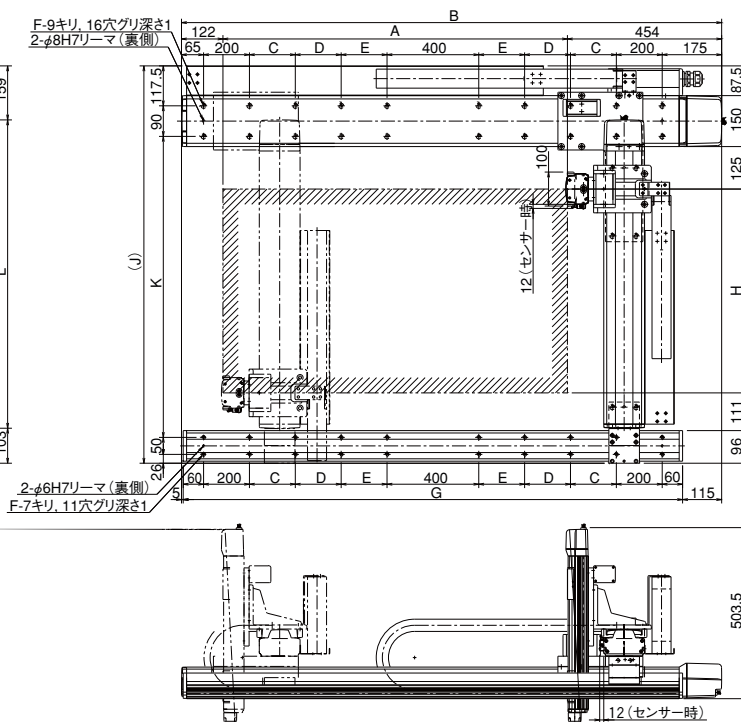
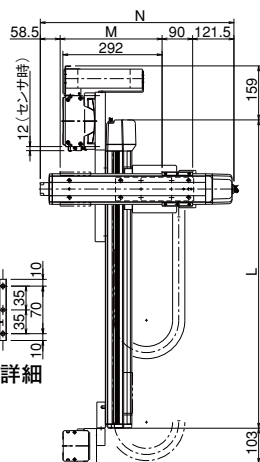
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -G1 JHB2 □

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

デュアルツイン
ロボット

1X スカム
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ G1 JHB2H

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

■ G1 JHB2M

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

■ G1 JHB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G1 JHB2H

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G1 JHB2M

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	600			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G1 JHB2L

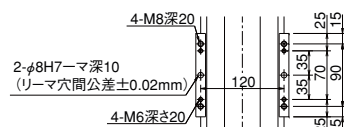
	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	－	－	－	－	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	－	1200				－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	
Z 軸	300			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	

寸法図

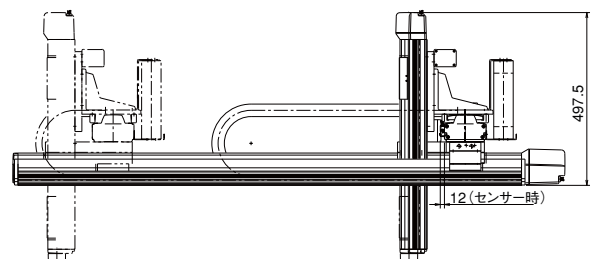
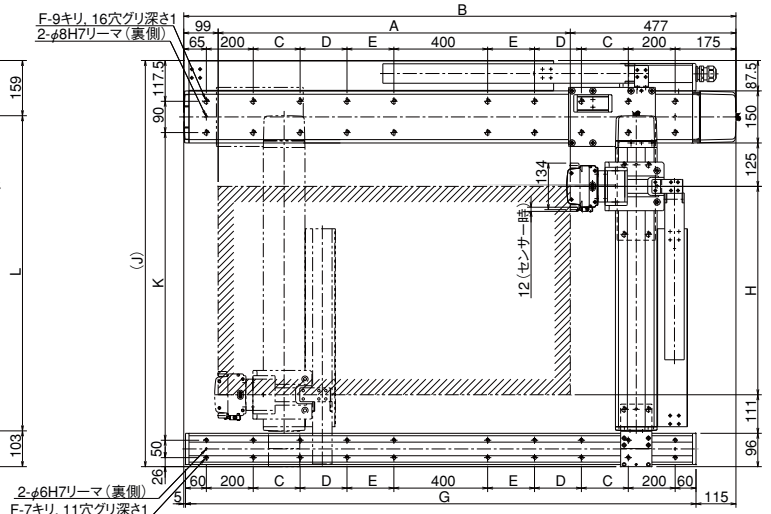
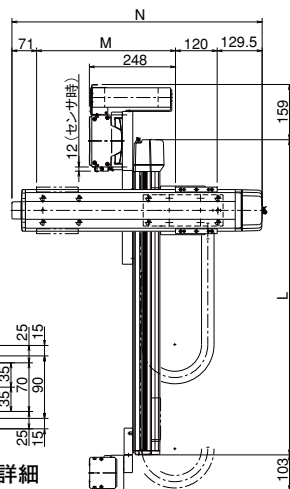
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

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、オフ
ションのNMをご指定下さい。又、
納品後原点位置を変える場合は返却調
整が必要ですのでご注意ください。



Z軸スライダ部詳細



X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3【ICSPA3】-G1JHB3 □

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
ロボットデュアルツイン
ロボットI X スケール
ロボットコンパクト
ロボット技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ G1JHB3H

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

■ G1JHB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

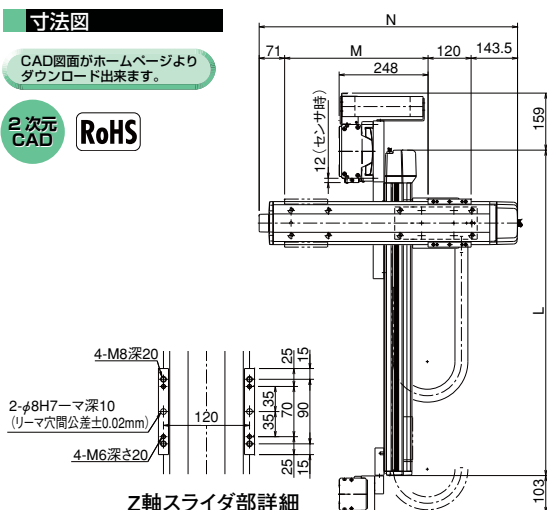
■ G1JHB3H

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

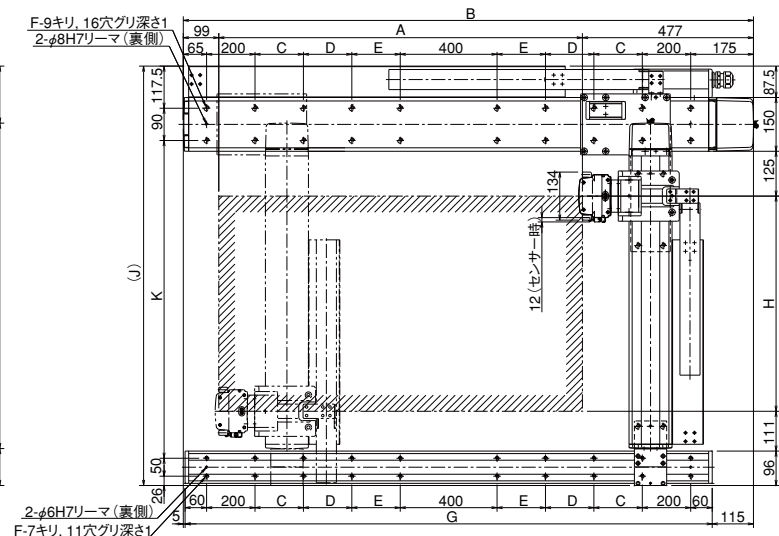
■ G1JHB3M

	ストローク																		
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—		1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	600			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

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

Z軸スライダ部詳細



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

X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 □

IAI 単軸
ロボット
アクチュエータ
対応
クリーンルーム

防滴対応

直交
ロボット

デュアルツイン
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
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ G2JHB1H

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

■ G2JHB1M

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

■ G2JHB1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G2JHB1H

	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	960	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHB1M

	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHB1L

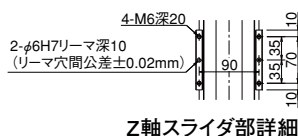
	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

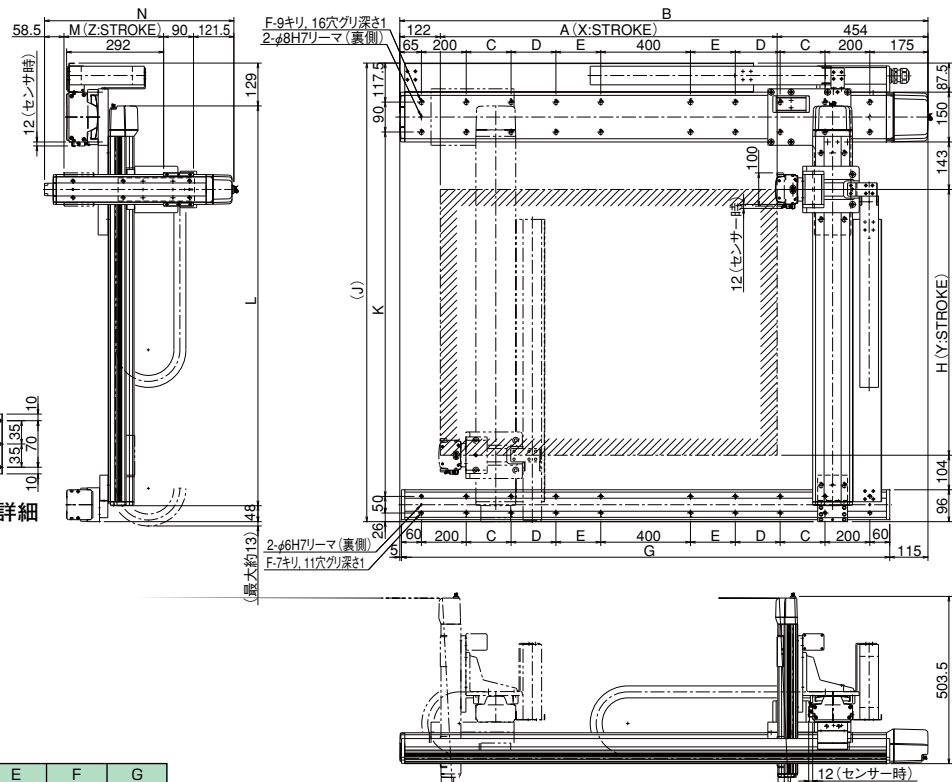
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



Z軸スライダ部詳細



X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2 □

IAI 単軸
ロボット
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

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
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ G2JHB2H

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

■ G2JHB2M

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

■ G2JHB2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G2JHB2H

	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHB2M

	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHB2L

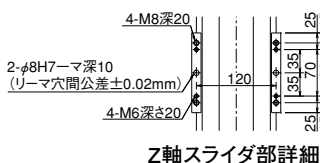
	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

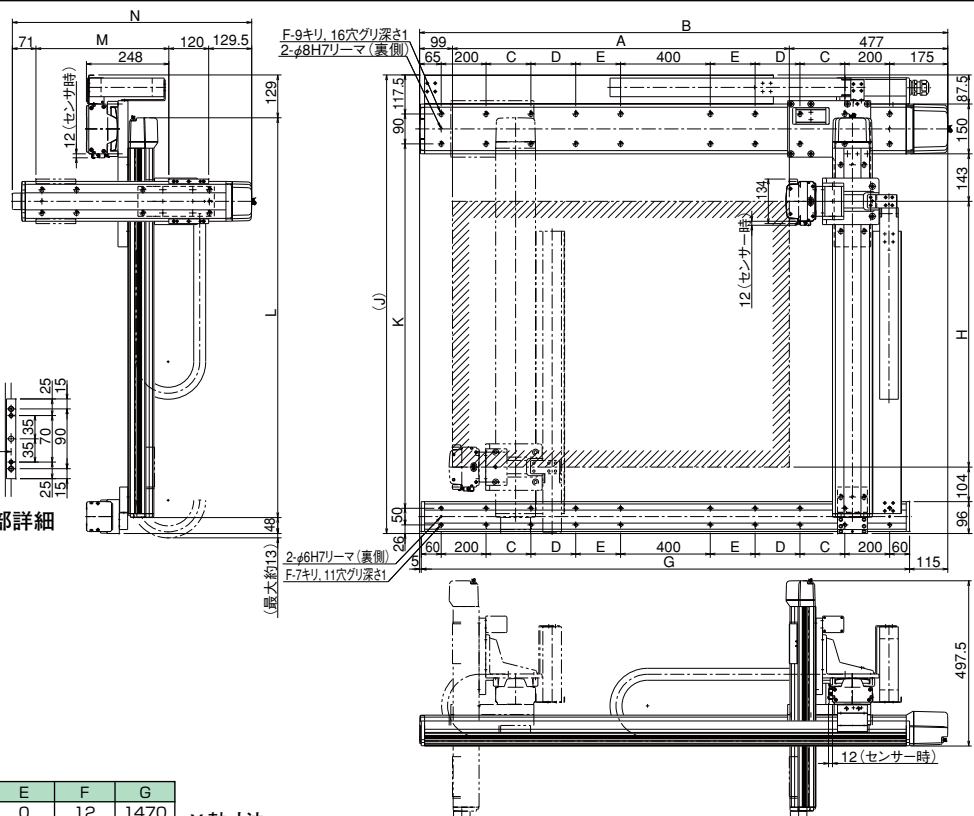
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

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。



Z軸スライダ部詳細



X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3 □

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
ロボットデールトッピン型
ロボットI-Xシステム
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

可搬質量 (kg) (注3)

■ G2JHB3H

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

■ G2JHB3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G2JHB3H

	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHB3M

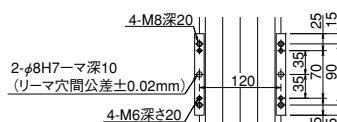
	ストローク																	
	100～600	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200			1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

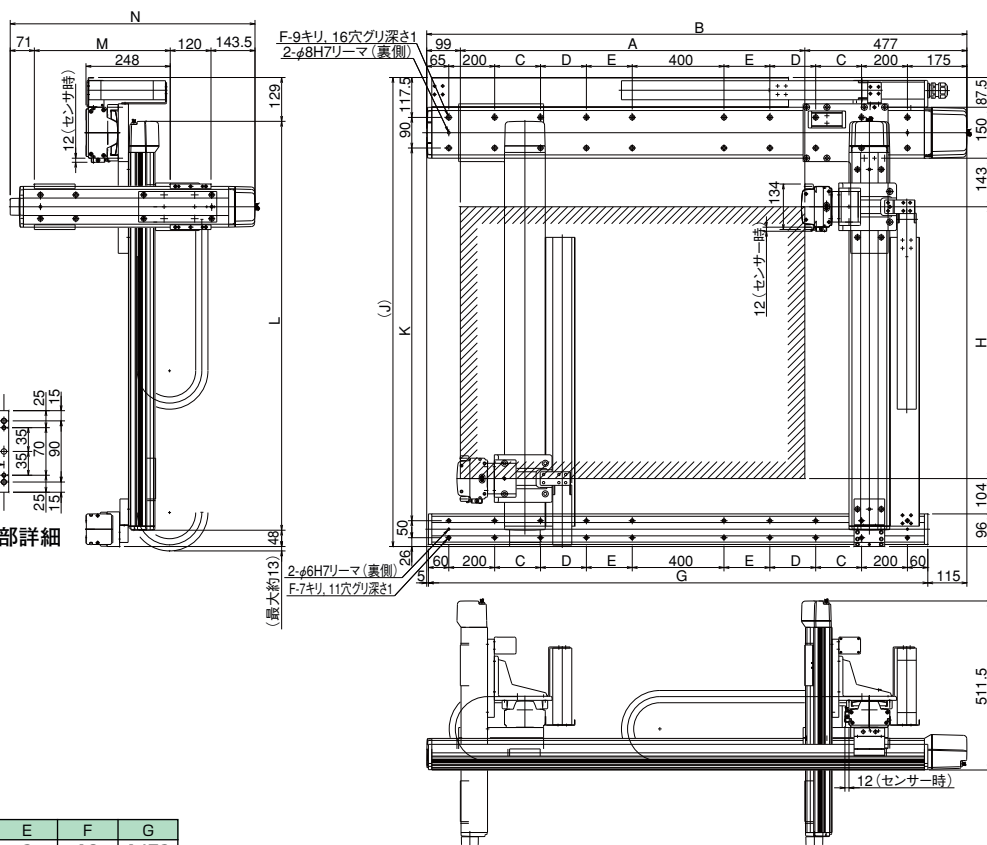
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

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。



Z軸スライダ部詳細



X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BA □ MS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BA □ MS1M

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

■ BA □ MS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BA □ MS1M

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

■ BA □ MS1L

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X 軸		480					
Y 軸		480					
Z 軸		240					

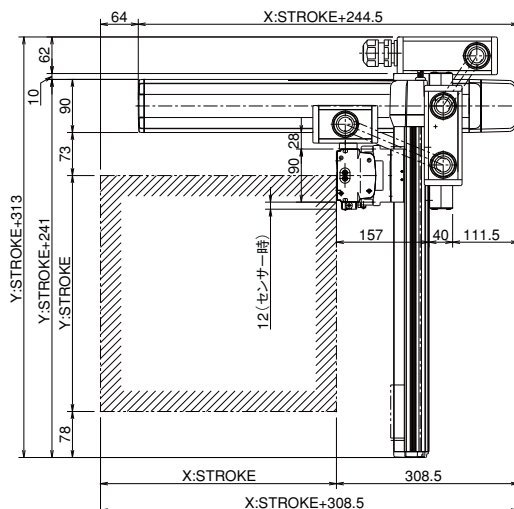
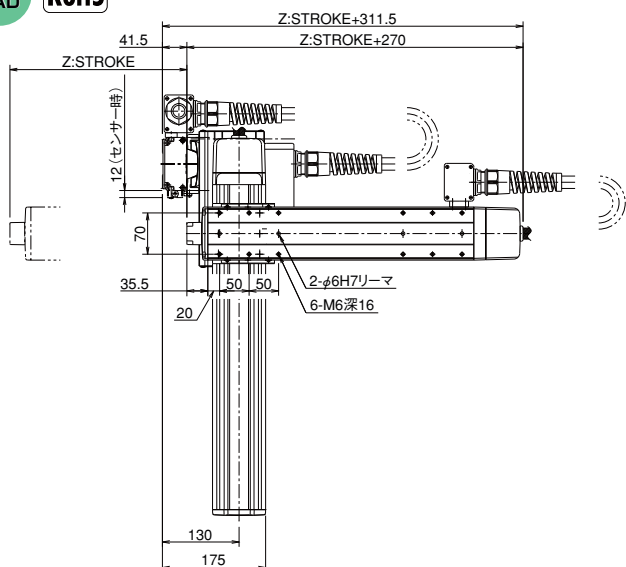
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

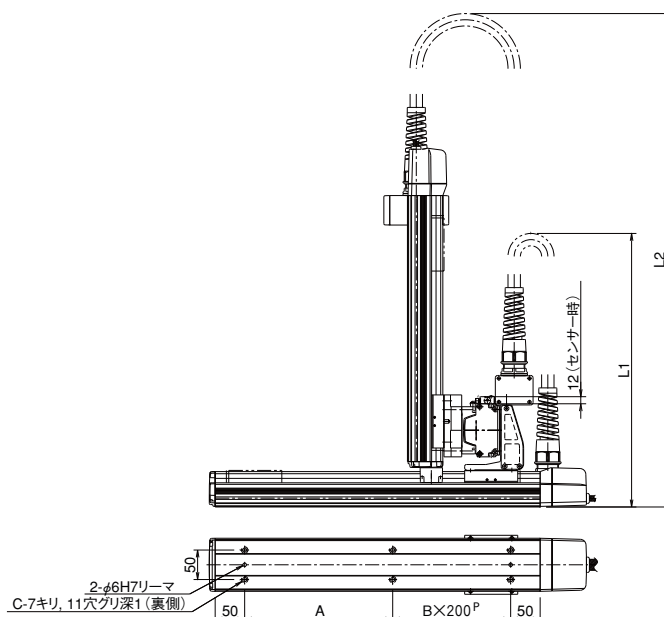


※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

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

L2 寸法

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



ICSA3 [ICSPA3] -BB □ HS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BB □ HS1M

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

■ BB □ HS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BB □ HS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	960	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	—

■ BB □ HS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	960	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	—	240	—	—	—	—	—	—	—

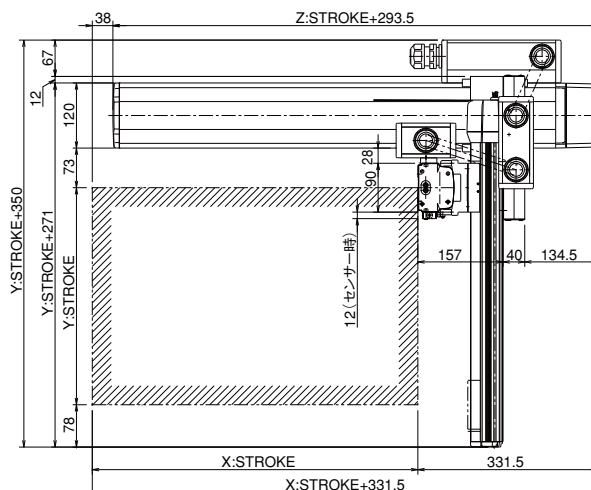
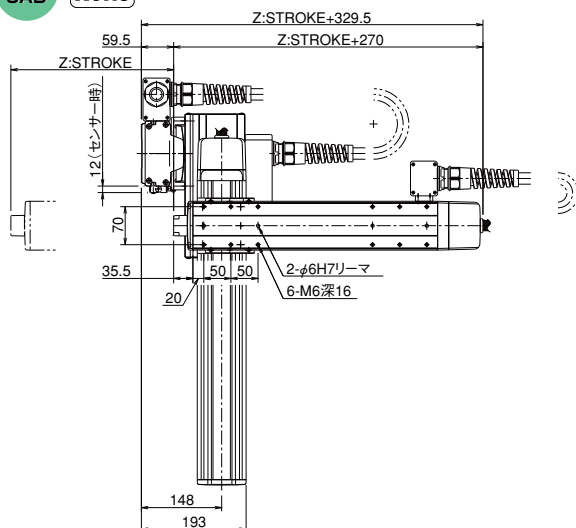
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

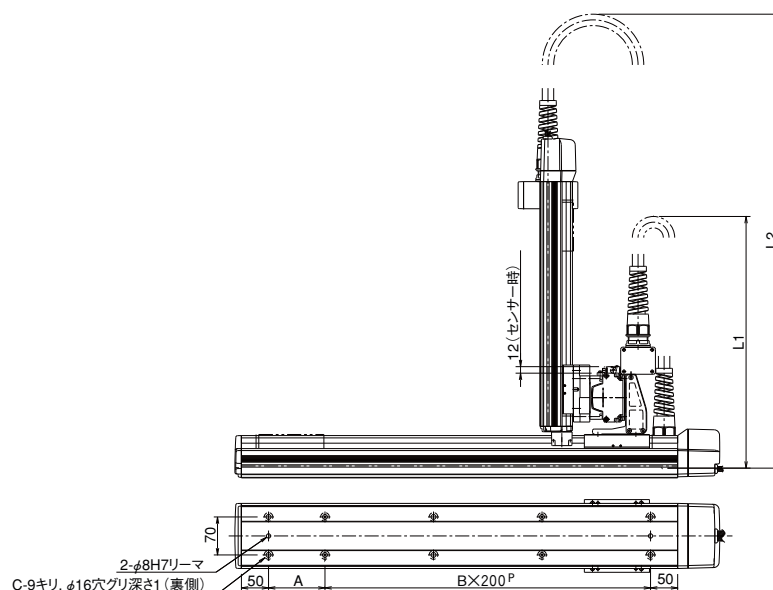
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3-BB MS1 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライド固定タイプ

ICSPA3-BB MS1 直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライド固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	参照	A: アブリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1: XSEL-J/K	3L: 3m	5L: 5m	SC: 自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I: インクリメンタル	80:800mm (100mm 毎)	オプション表	40:400mm (100mm 毎)	オプション表	T2: XSEL-P/Q	3L: 3m	5L: 5m	SC: 自立ケーブル



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※ 1)	Z 軸速度タイプ (※ 2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCIN
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

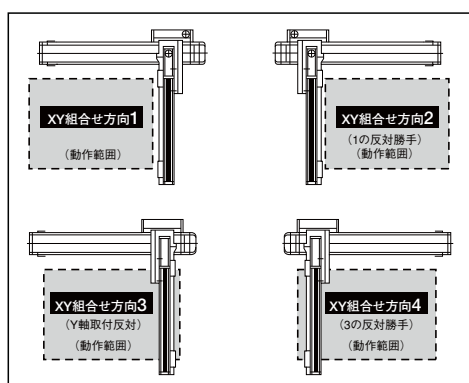
※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

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

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-10- (ストローク)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-8- (ストローク)	→ P38
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4- (ストローク) -B-NM	→ 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。

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/10mm
Y 軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

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 Z 軸のリード 4 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度は X 軸が 0.6G、Y 軸が 0.6G、Z 軸はリード 8 が 0.5G、リード 4 が 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
 (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BB □ MS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BB □ MS1M

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

■ BB □ MS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BA □ MS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	—

■ BA □ MS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600							430
Y 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	—	240	—	—	—	—	—	—	—

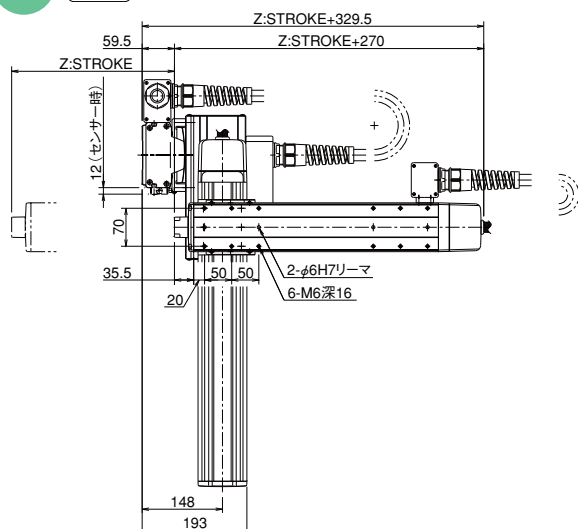
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

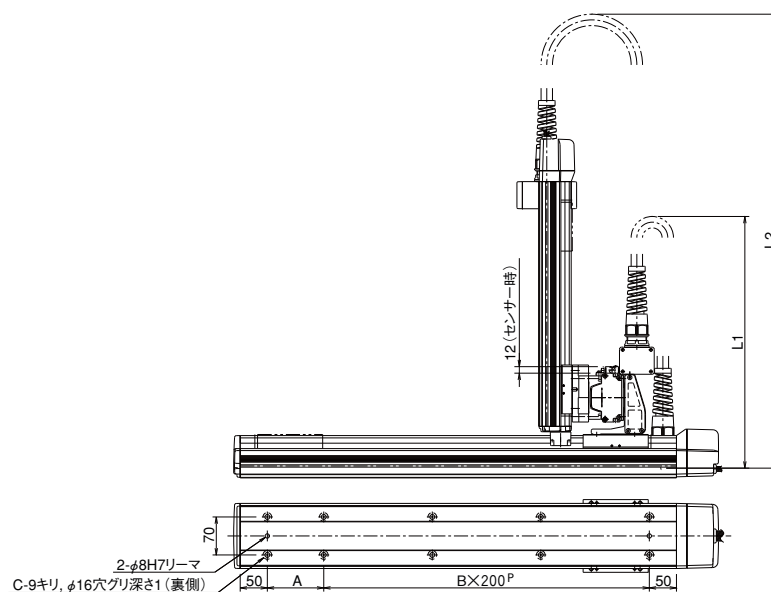
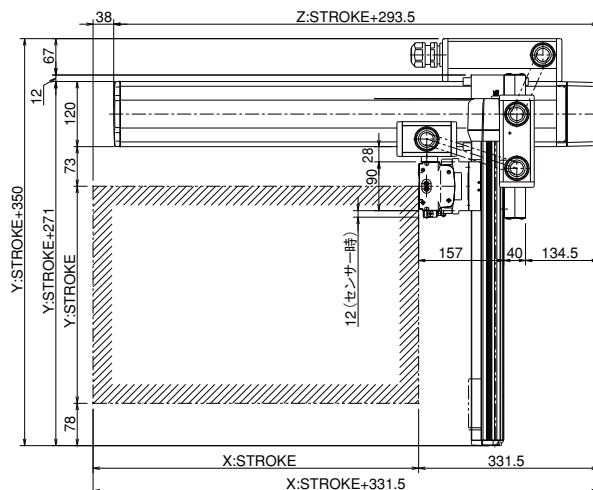
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3-BC □ HS1 □

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BC □ HS1 □

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - BC □ HS1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	シリーズ
タイプ	タイプ
エンコーダ種類	エンコーダ種類
1軸ストロークオプション	1軸ストロークオプション
2軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション
3軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション
適応コントローラ	適応コントローラ
ケーブル長	ケーブル長
Y軸ケーブル	Y軸ケーブル
Z軸ケーブル	Z軸ケーブル
SC 自立ケーブル	SC 自立ケーブル



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※ 1)	Z 軸速度タイプ (※ 2)	型式
アプソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※ 1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※ 上記型式の ①～⑥ の内容は右上表をご参照下さい。

※ 2 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

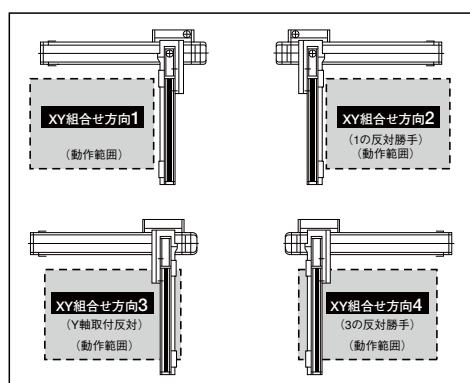
※ 上記は左記型式内の ①～⑥ の内容を表しています。

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ 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

XY 組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -MXM- □ -200-20- (ストローク)	→ P41
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM- □ -100-20- (ストローク)	→ P43
Z 軸	ISA [ISPA] -SZM- □ -60-8/4- (ストローク) -B-NM	→ P39

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

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造 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
Y 軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/8mm (M), 4mm (L)

適応コントローラ

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 Z 軸のリード 4 が 0.15G、それ以外は 0.3G です。最大加速度
は X 軸が 1.0G、Y 軸が 1.0G、Z 軸はリード 8 が 0.5G、リード 4 が 0.3G で
す。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※ その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ HS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ HS1M

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

■ BC □ HS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ HS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BC □ HS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—

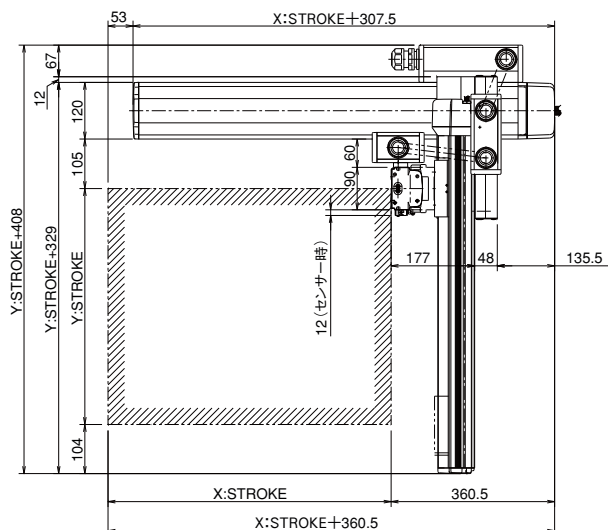
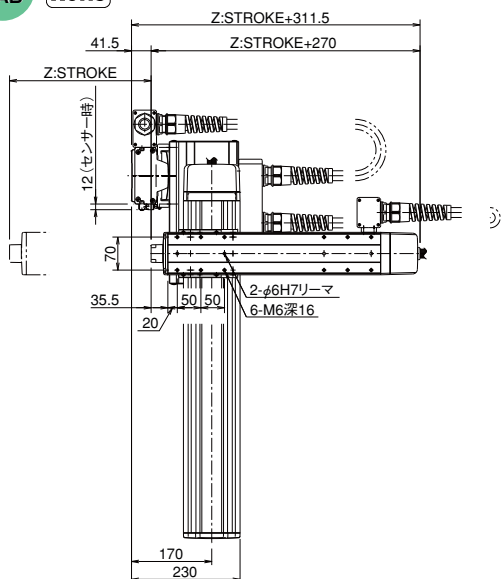
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

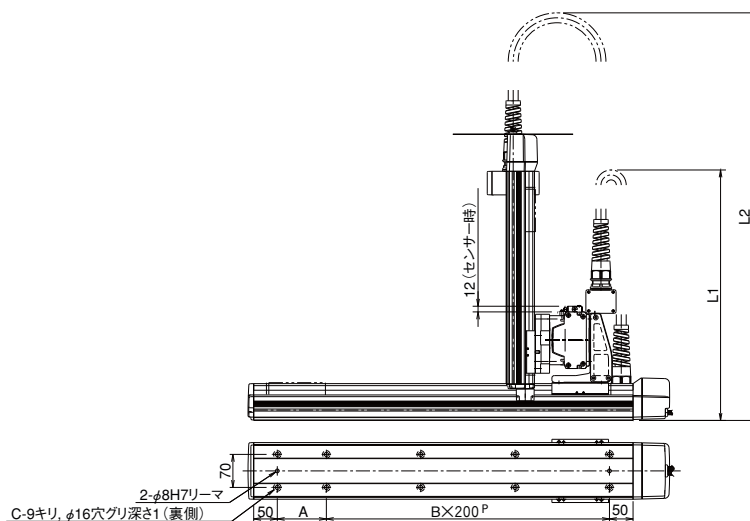
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ HS3M

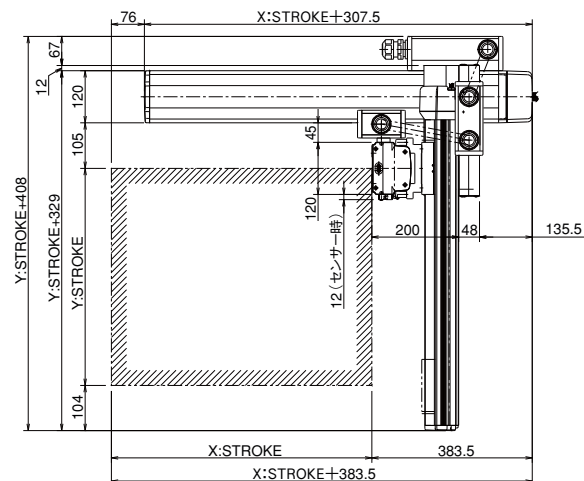
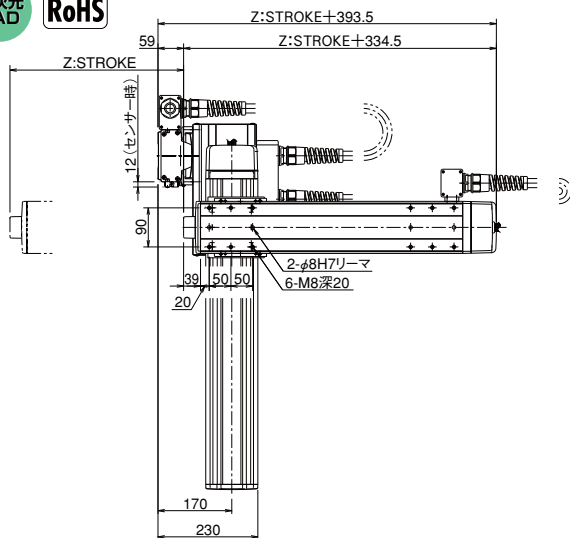
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	1200							860
Y 軸	—	1200				—	—	—	—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

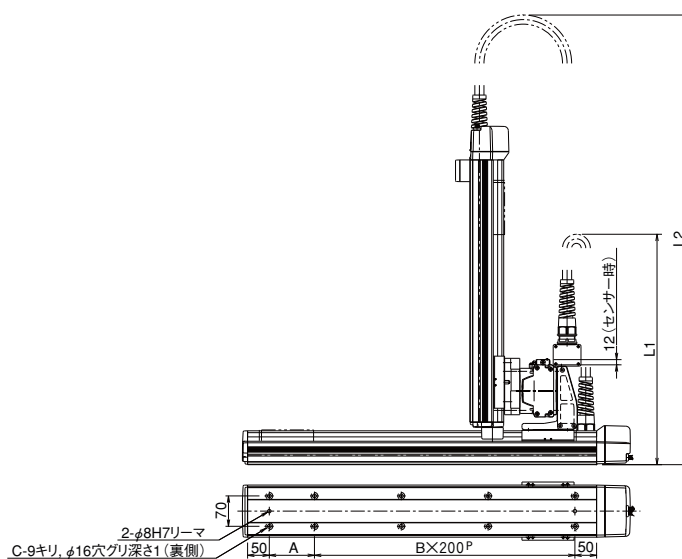
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ MS1M

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

■ BC □ MS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ MS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600						430	
Y 軸	—	600				—	—	—	
Z 軸	—	480	—	—	—	—	—	—	

■ BC □ MS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600						430	
Y 軸	—	600				—	—	—	
Z 軸	—	240	—	—	—	—	—	—	

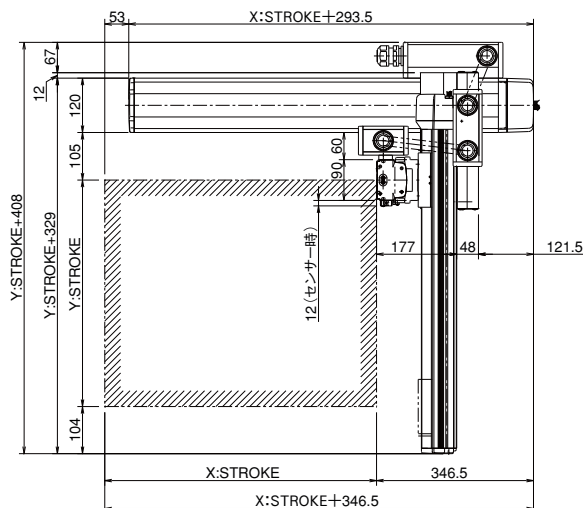
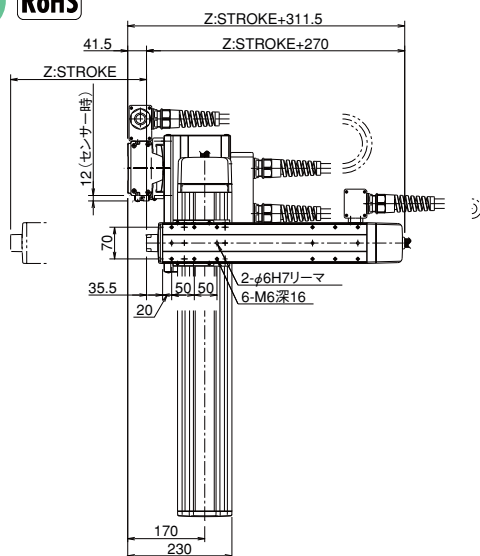
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

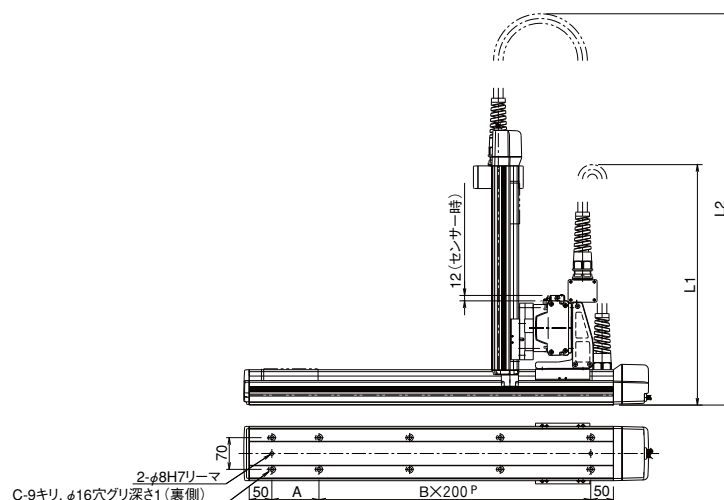
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■ BC □ MS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BC □ MS3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X 軸	—	600						430	
Y 軸	600				—	—	—	—	
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	

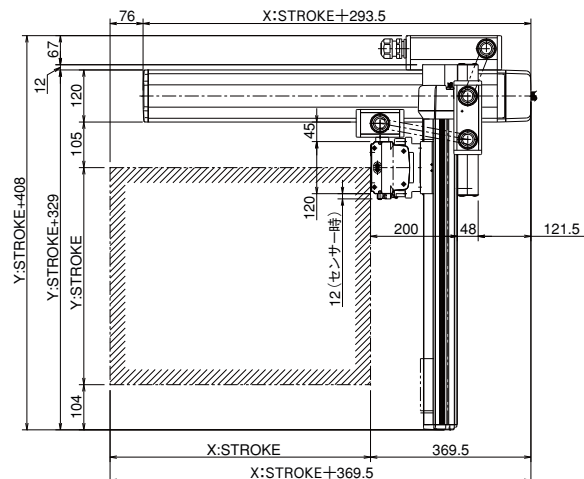
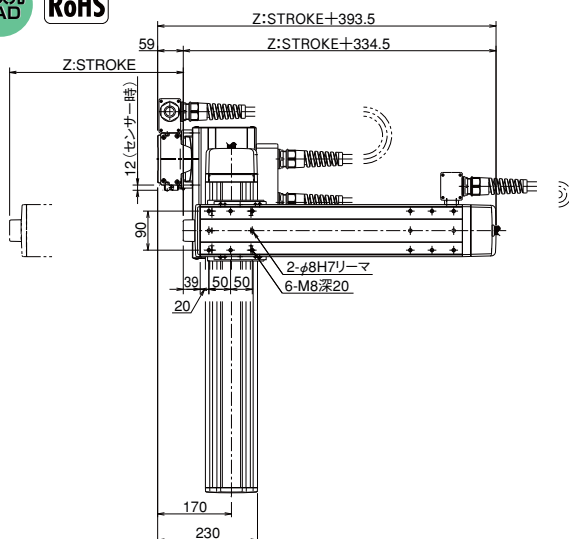
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

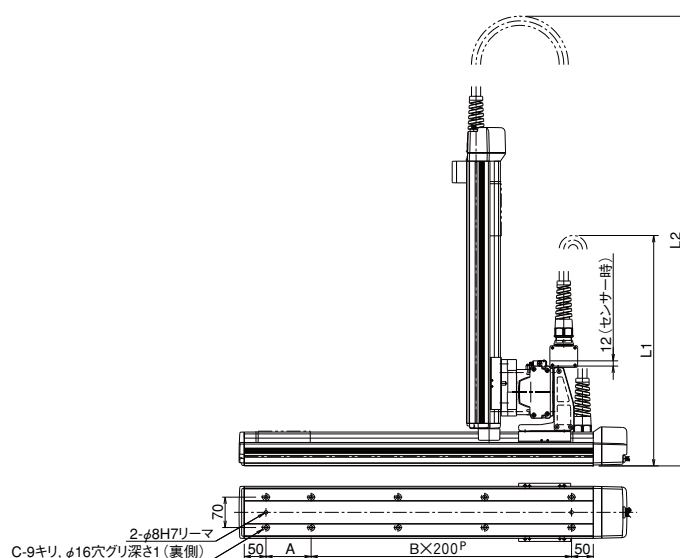
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



L2 寸法

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

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

ICSA3 [ICSPA3] -BD □ HS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BD □ HS1M

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

■ BD □ HS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BD □ HS1M

	ストローク													
	100~300	400~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000		
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450		
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		

■ BF □ HS1L

	ストローク													
	100~300	400~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000		
X 軸	—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450		
Y 軸	1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		

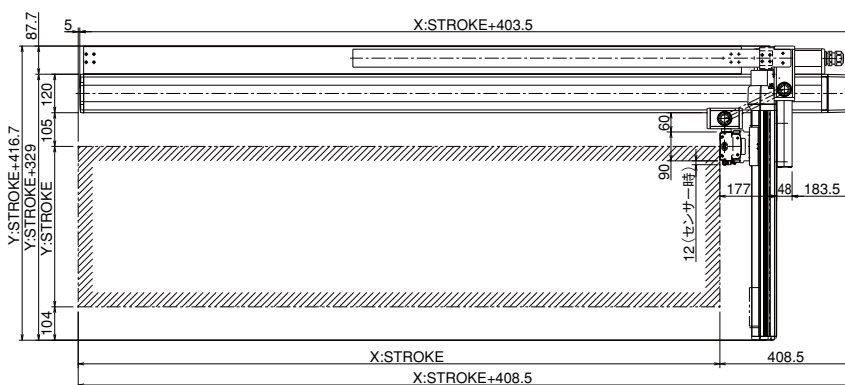
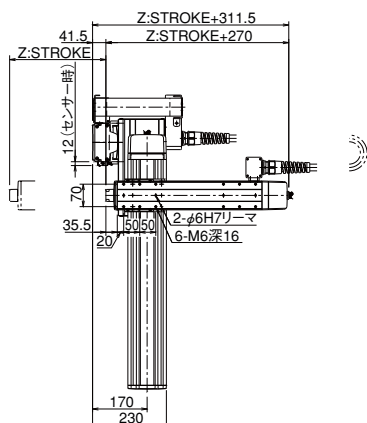
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

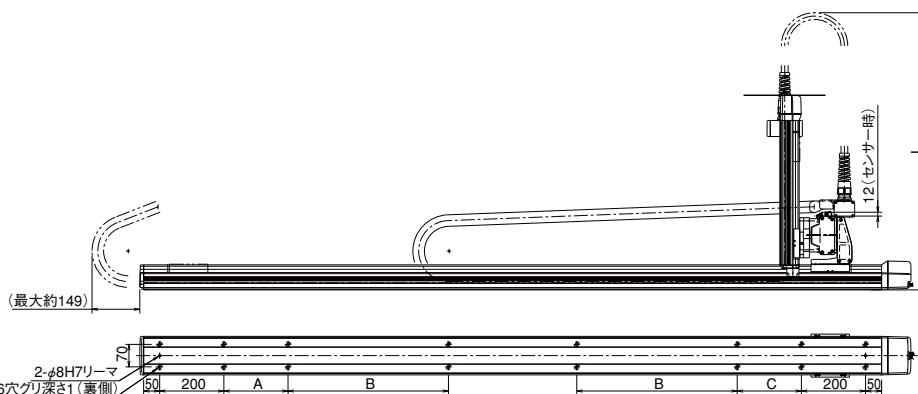
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BD □ HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■ BD □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BD □ HS3M

		ストローク													
		100~300	400~500	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000		
X 軸		—	—	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450		
Y 軸		1200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
Z 軸		600	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		

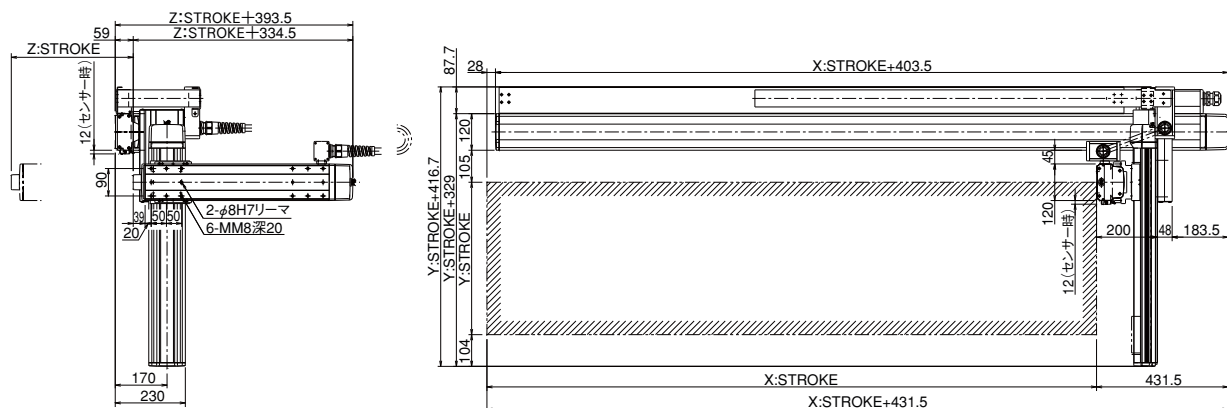
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

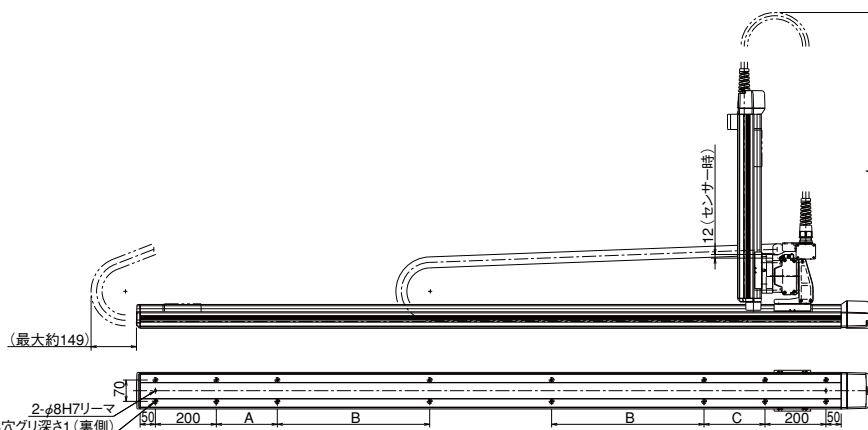
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ HS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ HS1M

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

■ BE □ HS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ HS1M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		—	—	1200						920	765
Y 軸		—	1200						—	—	—
Z 軸		480			—	—	—	—	—	—	—

■ BE □ HS1L

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		—	—	1200						920	765
Y 軸		—	1200						—	—	—
Z 軸		240			—	—	—	—	—	—	—

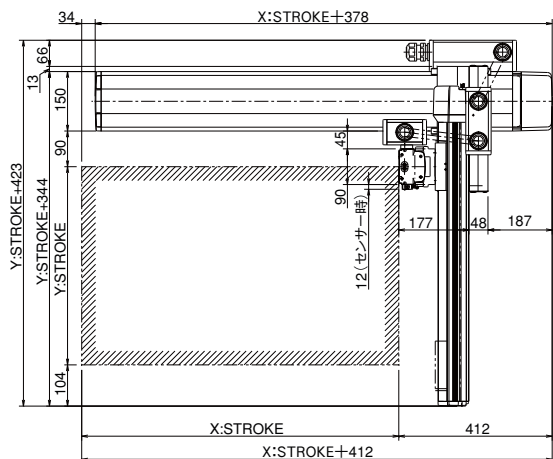
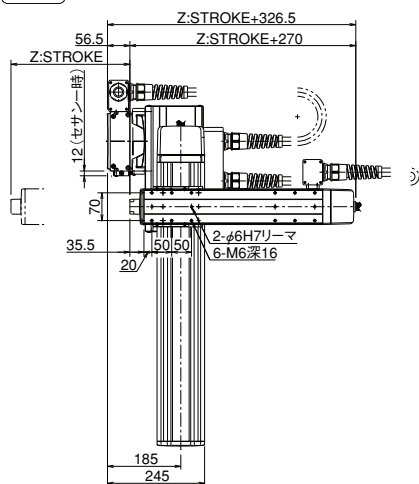
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

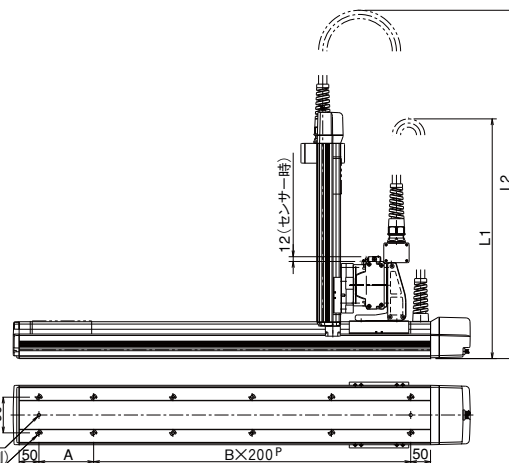
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ HS3M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		—	—	1200						920	765
Y 軸		—	1200						—	—	—
Z 軸		600			—	—	—	—	—	—	—

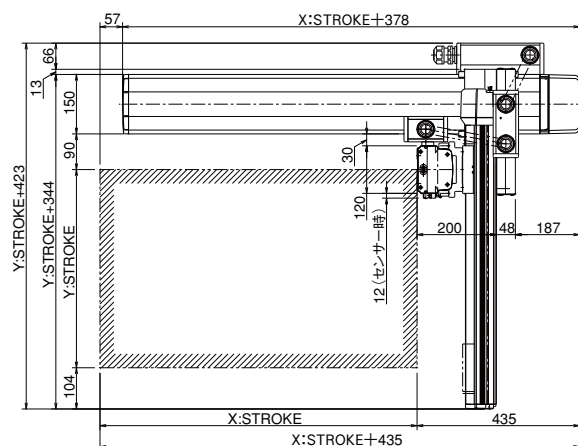
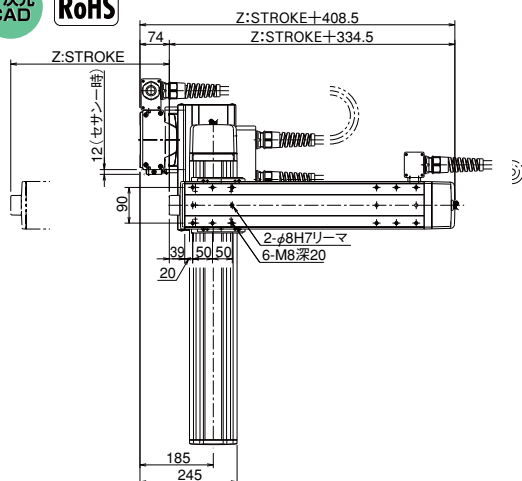
寸法図

※下図はXY 組合せ方向 1 の図面です。

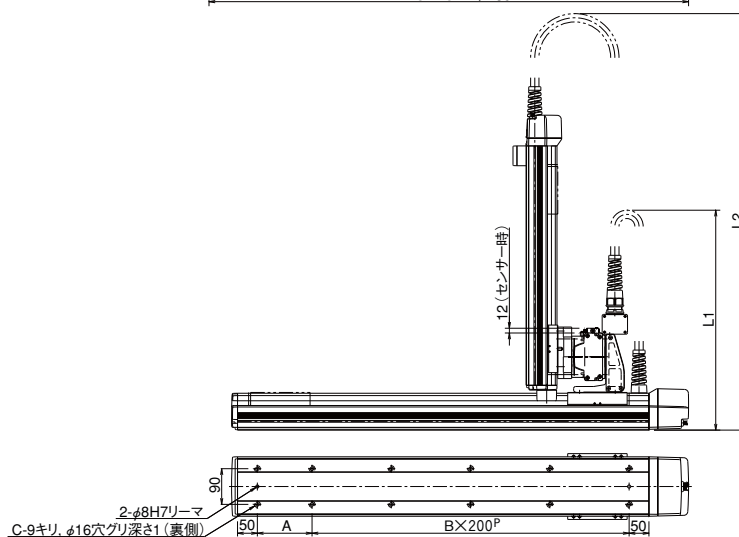
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



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



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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ MS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ MS1M

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

■ BE □ MS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ MS1M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	600						460	380	—
Y 軸	—	600						—	—	—	—
Z 軸	480			—	—	—	—	—	—	—	—

■ BE □ MS1L

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸	—	—	600						460	380	—
Y 軸	—	600						—	—	—	—
Z 軸	240			—	—	—	—	—	—	—	—

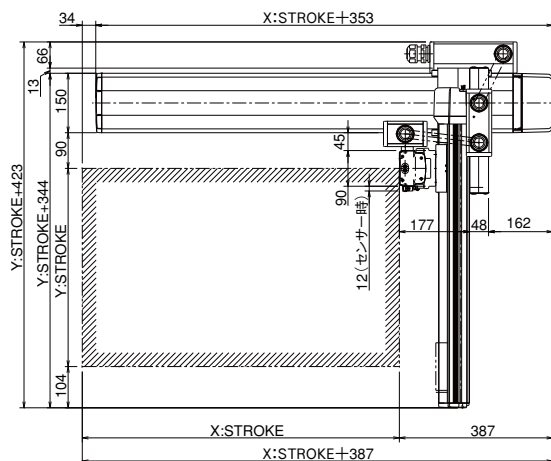
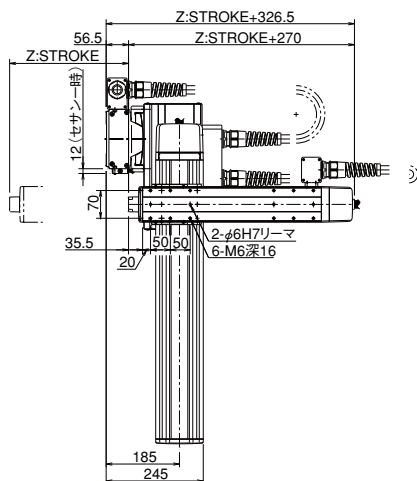
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

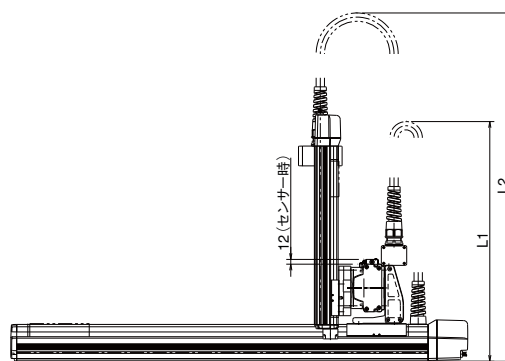
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2 次元
CAD

RoHS



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



2-φ8H7リ-マ
C-9キリ, φ16穴グリ深さ1 (裏側)

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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BE □ MS3M

IA 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ BE □ MS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BE □ MS3M

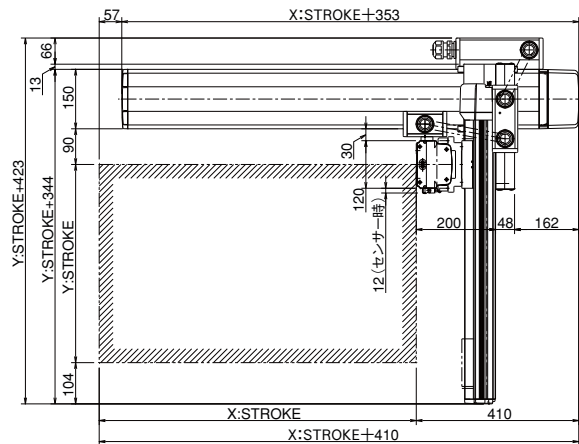
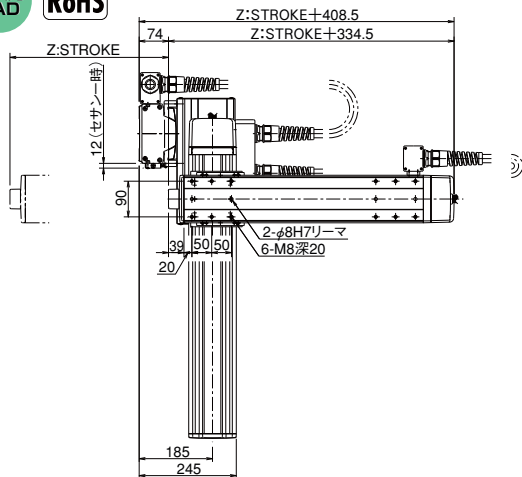
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X 軸		—	—	600						460	380
Y 軸		—	600						—	—	—
Z 軸		600			—	—	—	—	—	—	—

寸法図

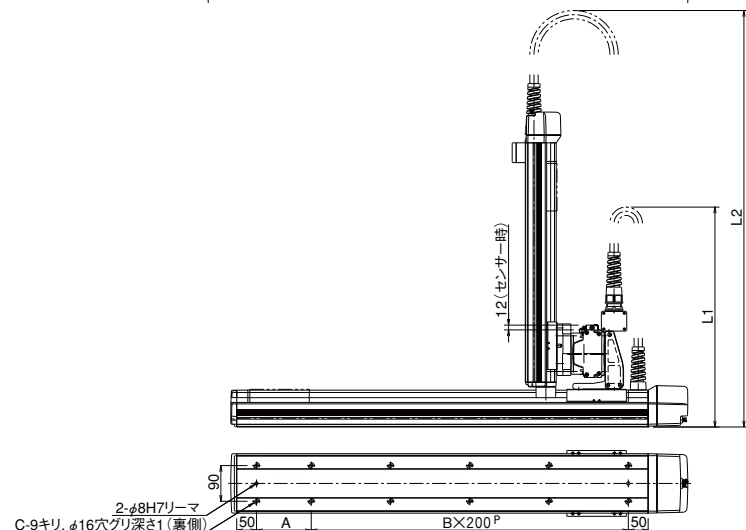
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS



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



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

L2 寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -BF □ HS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ BF □ HS1M

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

■ BF □ HS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ BF □ HS1M

	ストローク																			
	100	200～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	480		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ BF □ HS1L

	ストローク																			
	100	200～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	－	－	－	－	－	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	－	1200				－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	
Z 軸	240			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	

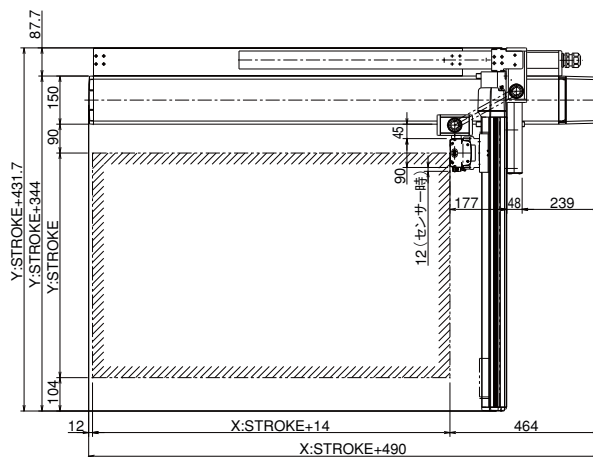
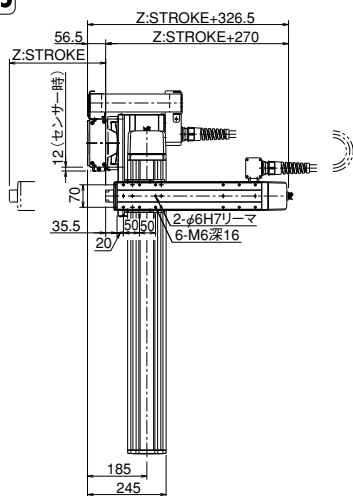
寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS

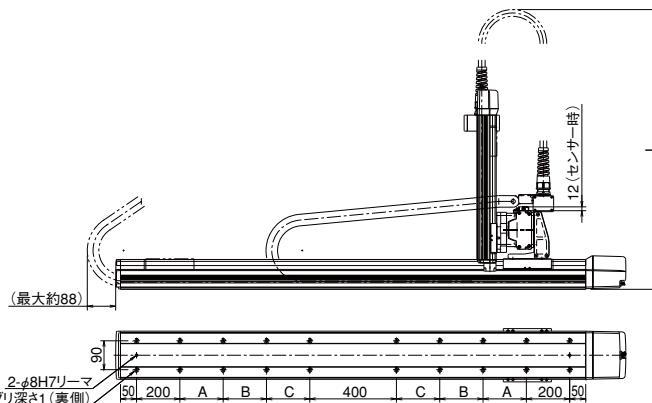


※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

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

L2 寸法

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



ICSA3【ICSPA3】-BF □ HS3M

IA 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルトップ型
ロボットI X スカラ
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

可搬質量 (kg) (注3)

BF □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BF □ HS3M

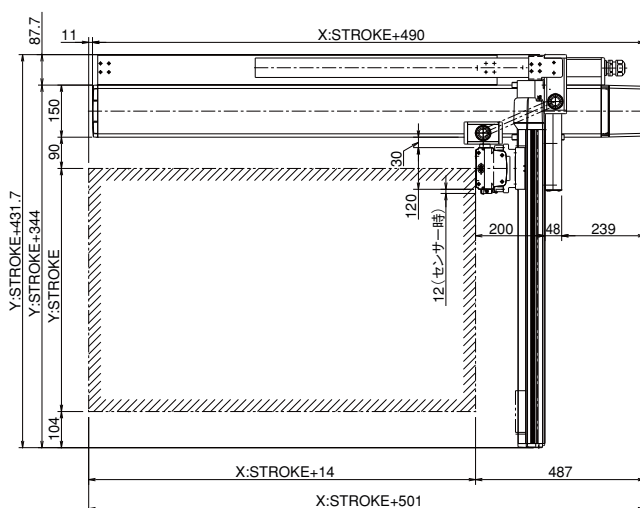
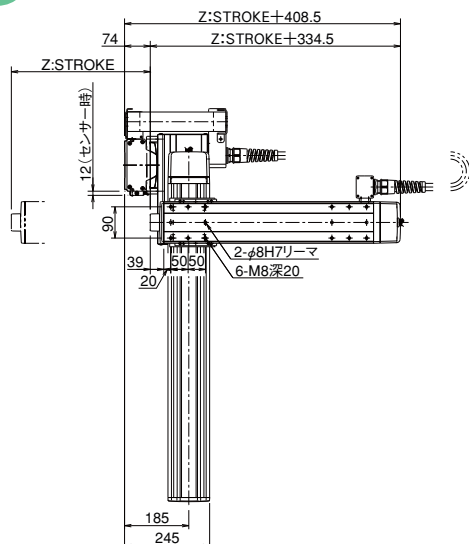
		ストローク																
		100	200 ~ 400	500 ~ 700	1000 ~ 1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	600			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2 次元
CAD

RoHS

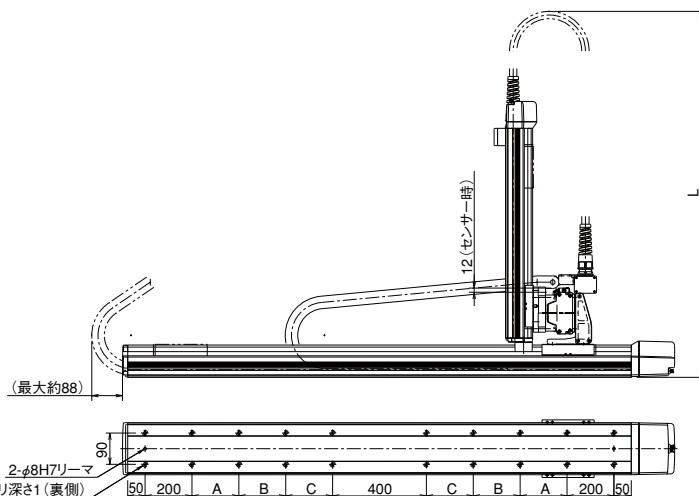


※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z 軸がスライダ固定の場合は、Z 軸は標準で原点逆 (NM) となります。Z 軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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

L2 寸法

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

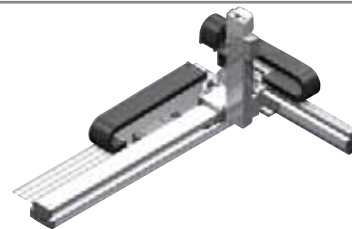


ICSPA3-B1N□HS3M

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

■型式項目	ICSPA3-B1N□HS3M	-	□	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ型	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	駆動コントローケーブル長	Y軸ケーブル長	Z軸ケーブル長								
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕組	50:500mm	下記オプション表参照	20:200mm	下記オプション表参照	10:100mm	下記オプション表参照	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)						
		I:インクリメンタル仕組	220:2200mm (50mm毎)		70:700mm (50mm毎)		40:400mm (50mm毎)		XSEL-P/Q	5L:5m		□L:長さ指定					

※型式項目の内容は292ページをご参照下さい。



型式内容

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

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

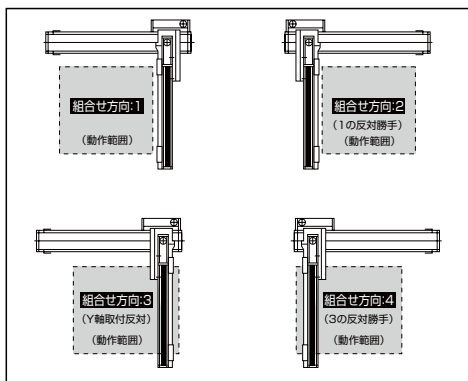
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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	
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm	

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	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
Z 軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM	→ P46

※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。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSPA3-B1N □ HS3M

可搬質量 (kg)

■ B1N □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B1N □ HS3M

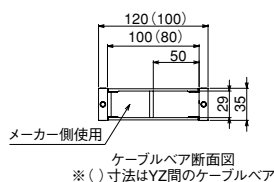
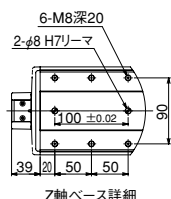
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800～2200
X 軸	—	—	—	—	2400			
Y 軸	—	1200						—
Z 軸	600				—	—	—	—

寸法図

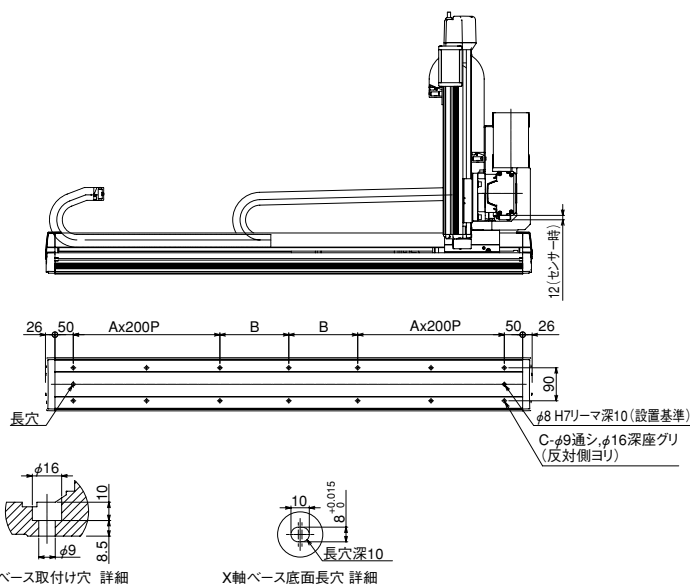
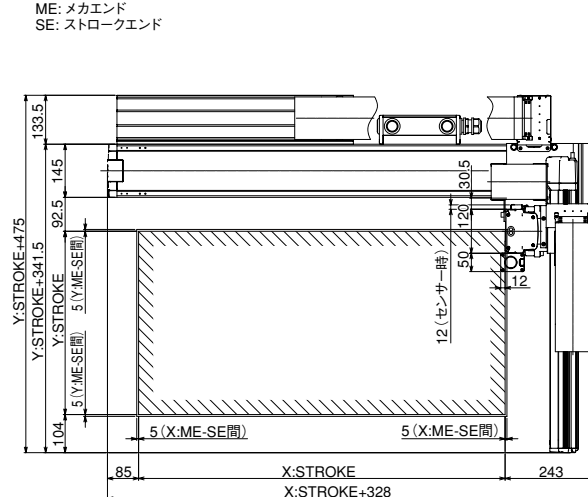
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS



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

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

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

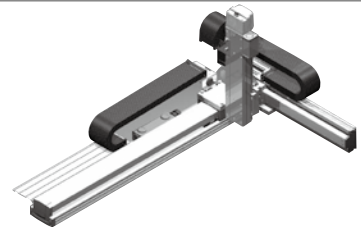
Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

ICSPA3-B1N□MS3M

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

■型式項目	ICSPA3-B1N□MS3M	-	□	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ型	—	X軸ストロークオプション	—	Y軸ストロークオプション	—	Z軸ストロークオプション	—	駆動コントローラケーブル長	—	Y軸ケーブル長	—	Z軸ケーブル長	—	
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照		A:アブリュート仕組	50:500mm	下記オプション表		20:200mm	下記オプション表		10:100mm	下記オプション表		T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)		
			I:インクリメンタル仕組	220:2200mm (50mm毎)	下記オプション表		70:700mm (50mm毎)	下記オプション表		40:400mm (50mm毎)	下記オプション表		XSEL-P/Q	5L:5m	□L:長さ指定		

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。



型式内容

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

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

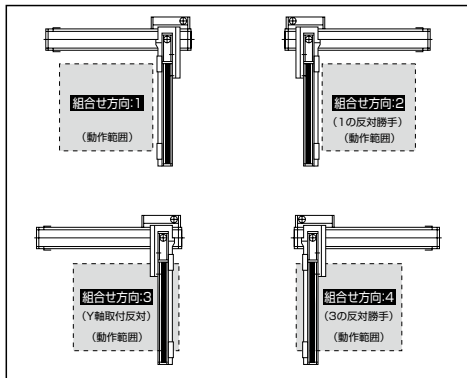
※上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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	
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm	

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	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
Z 軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM	→ P46

※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。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSPA3-B1N □ MS3M

可搬質量 (kg)

■ B1N □ MS3M

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

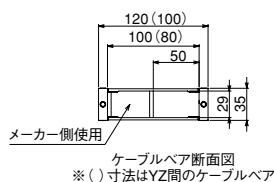
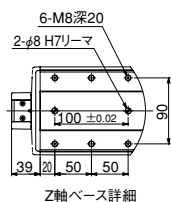
ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B1N □ MS3M

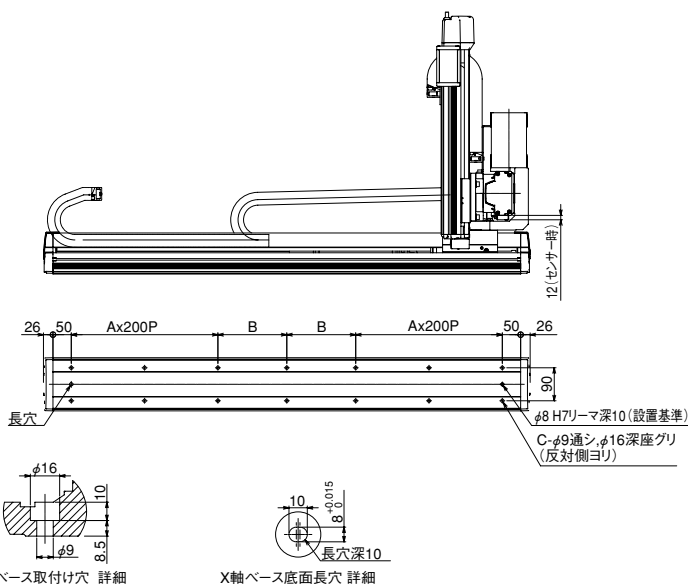
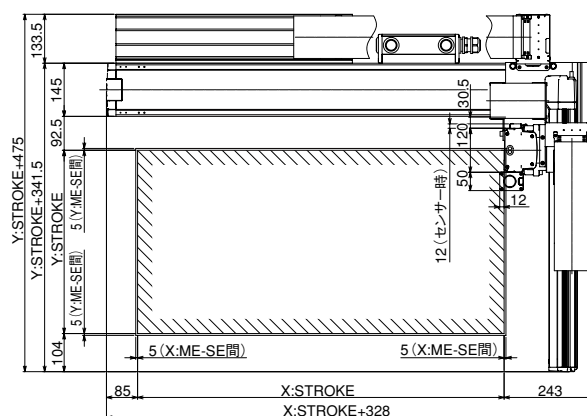
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800 ~ 2200
X 軸	—	—	—	—	1300				
Y 軸	—	1200						—	
Z 軸	600			—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

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

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

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

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

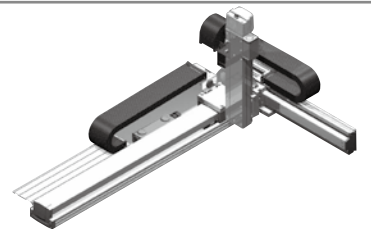
Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

ICSPA3-B2N□HS3M

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

■型式項目	ICSPA3-B2N□HS3M	-	□	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ型	—	X軸ストロークオプション	—	Y軸ストロークオプション	—	Z軸ストロークオプション	—	駆動コントローラケーブル長	—	Y軸ケーブル長	—	Z軸ケーブル長	—	
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕組	225/2250mm	下記オプション表	20/200mm	下記オプション表	10/100mm	下記オプション表	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)	5L:5m	□L:長さ指定				
I:インクリメンタル仕組	300/3000mm (50mm毎)				70/700mm (50mm毎)		40/400mm (50mm毎)										

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。



型式内容

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

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

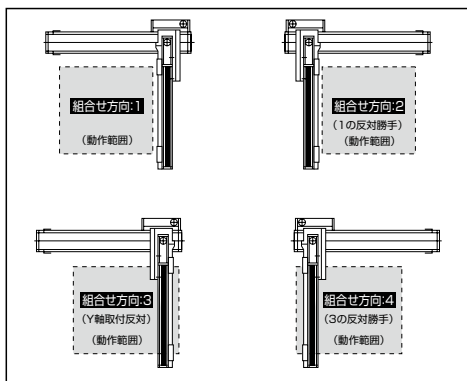
※上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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	
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm	

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	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
Z 軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM	→ P46

※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。



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。

ICSPA3-B2N □ HS3M

可搬質量 (kg)

■ B2N □ HS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B2N □ HS3M

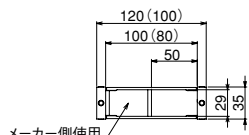
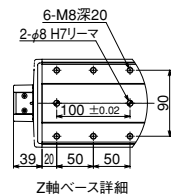
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250 ~ 3000
X 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	2400
Y 軸	—	1200							—
Z 軸	600			—	—	—	—	—	—

寸法図

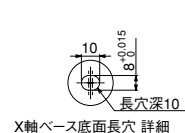
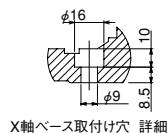
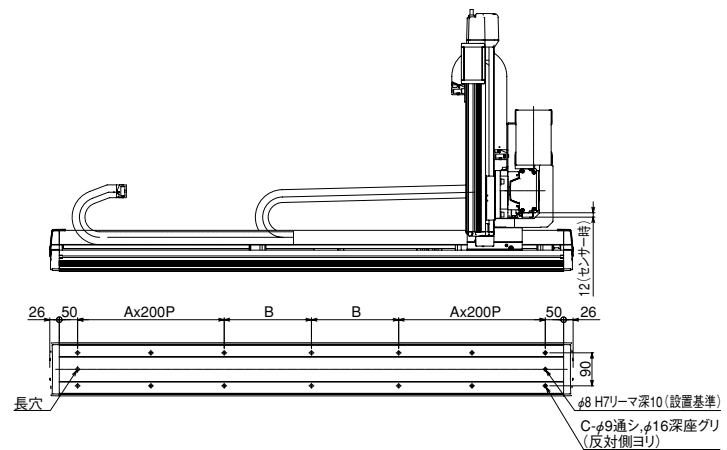
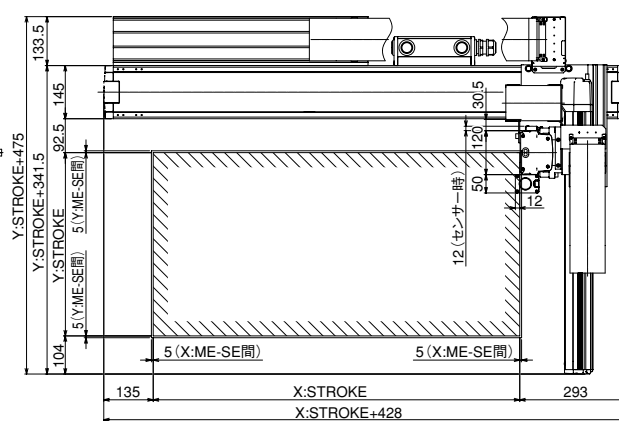
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

ケーブルベア断面図
※ () 寸法はYZ間のケーブルベア

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

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

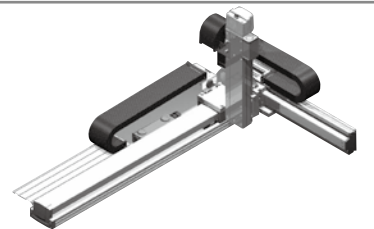
Xストローク	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34

ICSPA3-B2N MS3M

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

■型式項目	ICSPA3-B2N MS3M	-		-		-		-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	—	エンコーダ型	—	X軸ストロークオプション	—	Y軸ストロークオプション	—	Z軸ストロークオプション	—	αコントローラケーブル長	—	Y軸ケーブル長	—	Z軸ケーブル長
ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート仕組	225/2250mm	下記オプション表	20/200mm	下記オプション表	10/100mm	下記オプション表	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)	5L:5m	□L:長さ指定		
I:インクリメンタル仕組	300/3000mm (50mm毎)				70/700mm (50mm毎)		40/400mm (50mm毎)								

※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。



型式内容

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

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

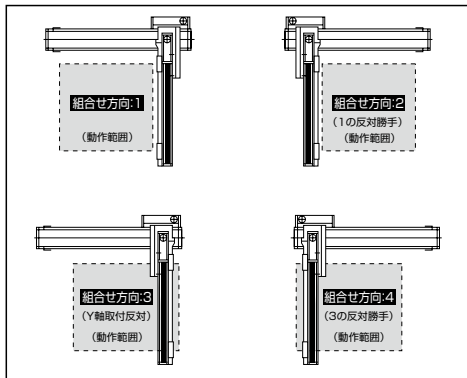
※上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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/Z 軸限定 (Z 軸標準)
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	
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm	

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	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
Z 軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM	→ P46

※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。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSPA3-B2N □ MS3M

可搬質量 (kg)

■ B2N □ MS3M

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

ストローク別最高速度 (mm/s)

■ B2N □ MS3M

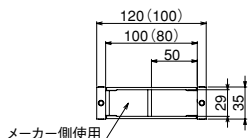
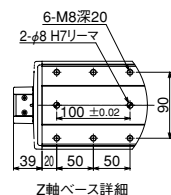
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250 ~ 3000
X 軸	—	—	—	—	—	—	—	—	1300
Y 軸	—	1200							—
Z 軸	600	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

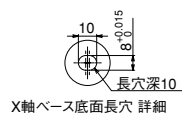
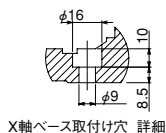
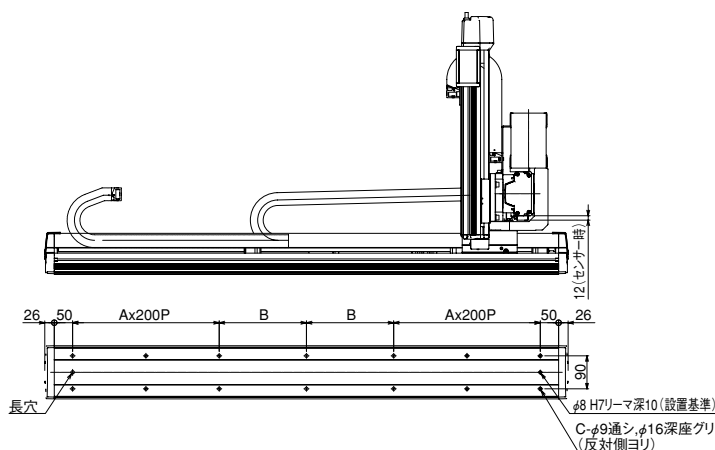
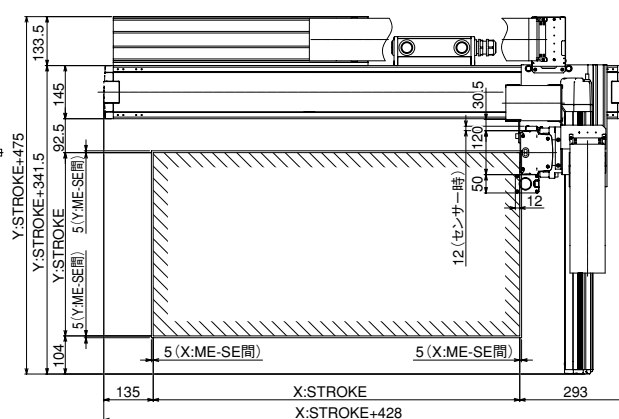
※下図は XY 組合せ方向 1 の図面です。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

RoHS

ケーブルベア断面図
※ () 寸法はYZ間のケーブルベア

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

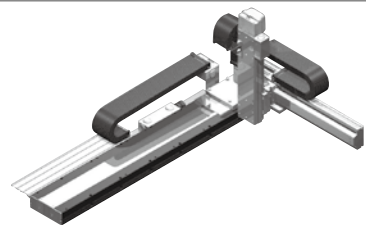
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド

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

ICSPA3-B1L□HS3M

直交ロボット 大型リニア+ ISA3 軸組合せ
X 軸シングルスライダタイプ Z 軸スライダ固定タイプ

■型式項目	ICSPA3	-	B1L	□	HS3M	-	□	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□	-	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ	—	X 軸ストロークオプション	—	Y 軸ストロークオプション	—	Z 軸ストロークオプション	—	コントローラケーブル長	—	Y 軸ケーブル長	—	Z 軸ケーブル長	—		
ICSPA3 高精度 3 軸仕様		下記型式内容表参照		I: インクリメンタル 105: 1050mm 仕様		下記オプション表		20: 200mm 以下		下記オプション表		10: 100mm 以下		下記オプション表		T2: SCON 3L: 3m 5L: 5m		CT: ケーブルベア(標準)	
				415: 4155mm (135mm 毎)		20: 200mm 以下		40: 400mm (50mm 毎)		30: 300mm (50mm 毎)						□ L: 長さ指定			



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	Z 軸速度タイプ	型式
インクリ	1	M	ICSPA3-B1L1HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1L2HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1L3HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1L4HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

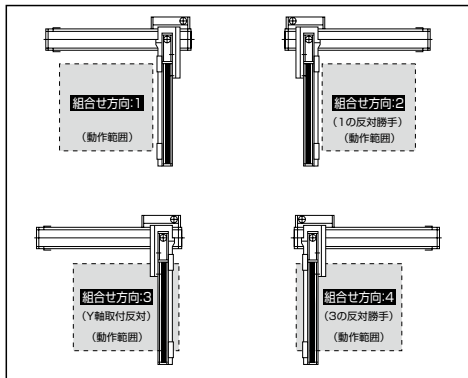
※ 上記型式の ①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	105 : 1050mm 415 : 4155mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	20 : 200mm 40 : 400mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の ①～⑤の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P602	Y/Z 軸標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y/Z 軸限定 (Z 軸標準)
クリーブセンサ	C	→ P602	Y/Z 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/Z 軸限定 (Z 軸標準)

共通仕様

駆動方式	X 軸 : リニアサーボモータ Y/Z 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/Z 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/Z 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/Z 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
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

※ < > 内は Z 軸中速仕様の場合です。

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
Z 軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM	→ P46

※ 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。



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 / Z 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。

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

デューティアップ型
ロボット

イーエスカラー
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

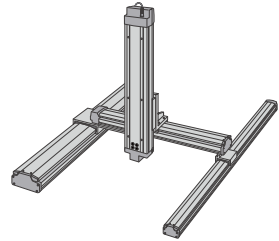
ICSA3-G1JHS1

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS1

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目											
シリーズ	G1JHS1	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	3軸目ストロークオプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル	
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 仕様 I:インクリメンタル 仕様	100:1000mm と 250:2500mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	50:500mm と 70:700mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向	Z軸速度 タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 Z 軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	50 : 500mm └ 70 : 700mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10 : 100mm └ 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア (標準) (※2) CTM : ケーブルベア M サイズ CTL : ケーブルベア L サイズ CTXL : ケーブルベア XL サイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順に
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	ベアスー体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

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 Z 軸のリード4が0.15G、それ以外は0.3Gです。最大加速度
は X 軸が0.3G、Y 軸が1.0G、Z 軸はリード8が0.5G、リード4が0.3Gで
す。加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (注 4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

ICSA3【ICSPA3】-G1JHS1 □

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

デフレクトレイン
ロボット

IX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
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

可搬質量 (kg) (注3)

■ G1JHS1M

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

■ G1JHS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G1JHS1M

	ストローク																	
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	—	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	—	1200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■ G1JHS1L

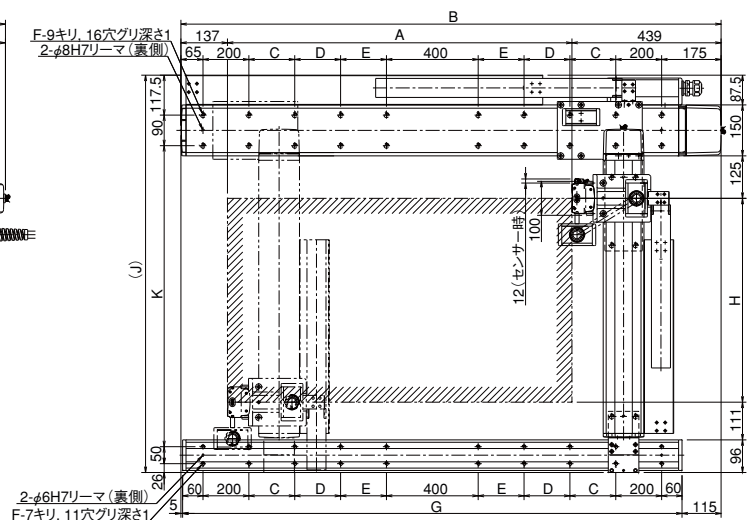
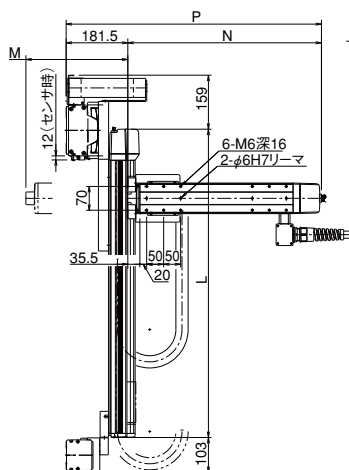
	ストローク																	
	100～400	500	600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	－	－	－	－	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340
Y 軸	－	1200			－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
Z 軸	240	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－

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

X軸寸法

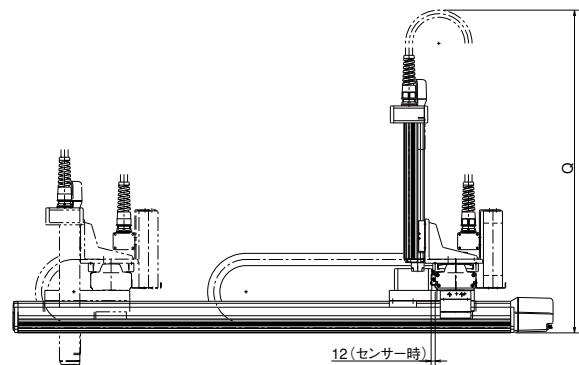
X軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	16	2170
1800	1814	2390	675	0	0	16	2270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

Y軸寸法

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

Z軸寸法

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



568

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
ロボットデューティアップ型
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

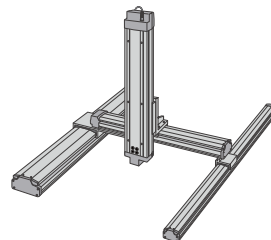
ICSA3-G1JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

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



※型式項目の内容は 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向	Z 軸速度 タイプ	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100:1000mm ↓ 250:2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	50:500mm ↓ 70:700mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10:100mm ↓ 50:500mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	CT:ケーブルベア(標準)(※1) CTM:ケーブルベア M サイズ CTL:ケーブルベア L サイズ CTXL:ケーブルベア XL サイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入下さい。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順に
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	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

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 (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
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM-□-200-10- (ストローク) -B-NM	→ 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。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

ICSA3 [ICSPA3] -G1 JHS3M

可搬質量 (kg) (注 3)

■ G1 JHS3M

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

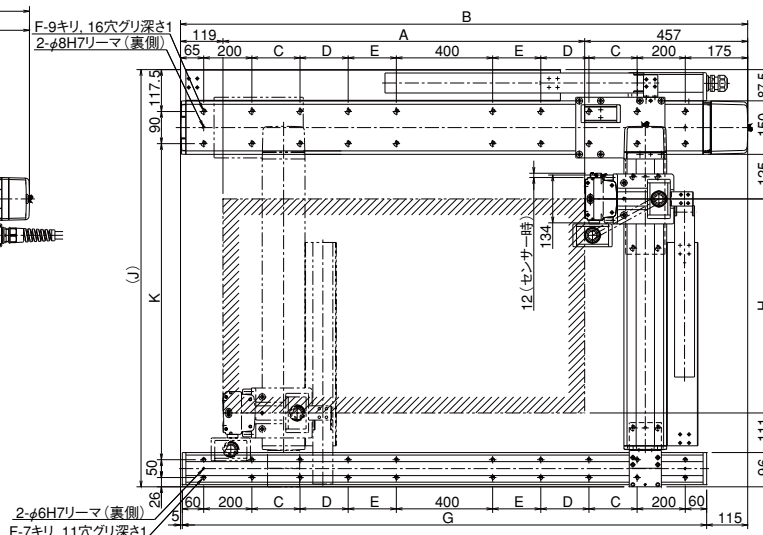
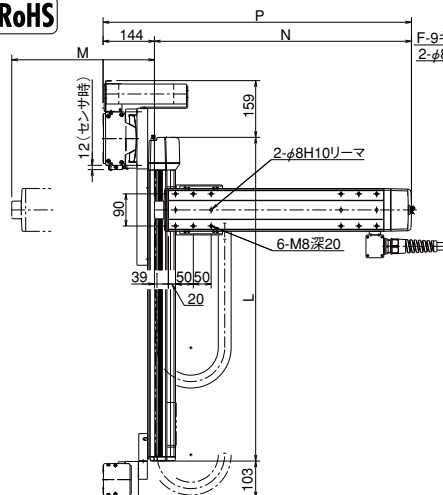
ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G1 JHS3M

[illegible]

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

X 軸寸法

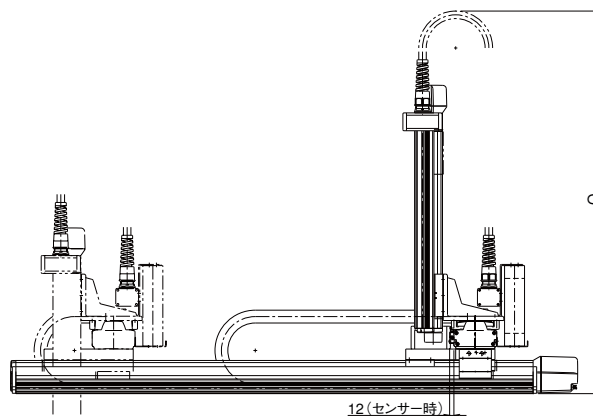
入数スタート	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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



ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1 □

可搬質量 (kg) (注3)

■ G2JHS1M

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

■ G2JHS1L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■ G2JHS1M

	ストローク																	
	100～400	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200		1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	480	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

■ G2JHS1L

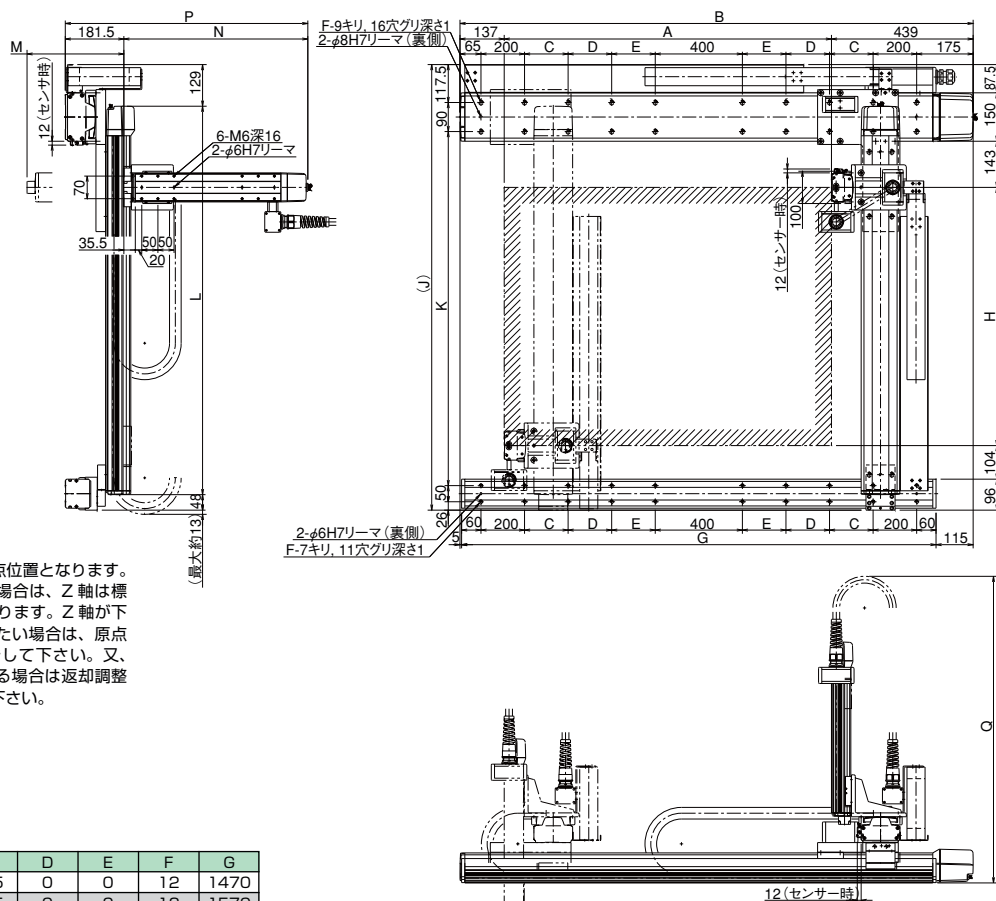
	ストローク																	
	100～400	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X 軸	—	—	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	
Y 軸	—	1200		1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z 軸	240	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

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

X 軸寸法

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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS2L

可搬質量 (kg) (注3)

■ G2JHS2L

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

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

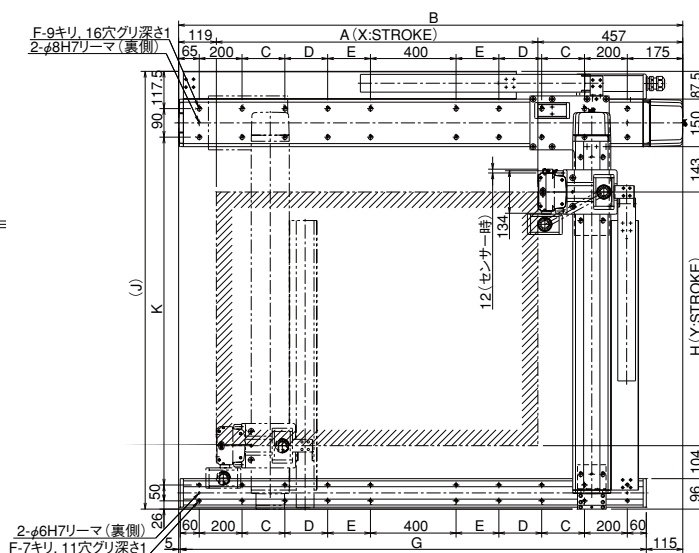
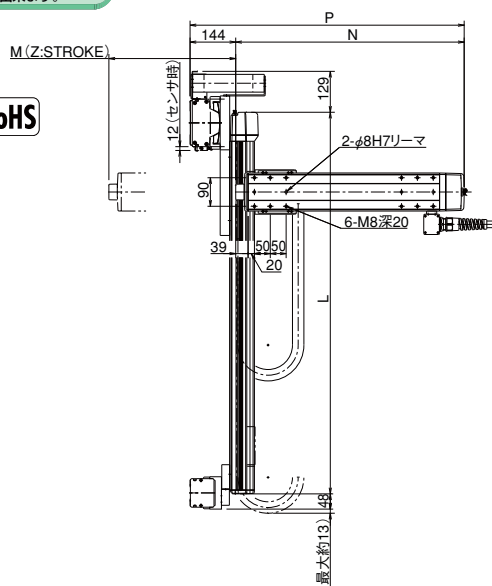
■ G2JHS2L

		ストローク																
		100 ~ 400	800 ~ 900	1000 ~ 1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	—	—	—	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	—
Y 軸	—	—	1200	1100	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z 軸	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

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

X 軸寸法

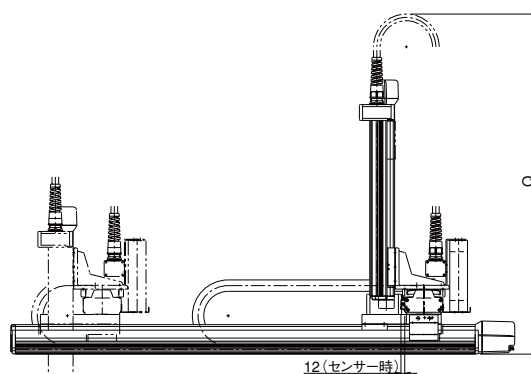
X 軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	2170
1800	1814	2390	675	0	16	2270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

Y 軸寸法

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

Z 軸寸法

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



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
ロボットデュアルツング型
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

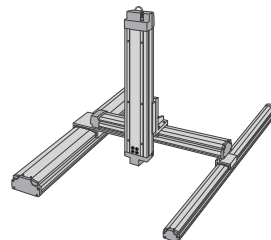
ICSA3-G2JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G2JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3 軸組合せ Z 軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目		G2JHS3M		-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	3軸目ストロークオプション	適応コントローラ		ケーブル長	Y軸ケーブル配線		Z軸ケーブル配線										
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル 仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm 毎)	10:100mm 50:500mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照		T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 292 ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY 組合せ 方向	Z 軸速度 タイプ	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	80:800mm 120:1200mm
③	Z 軸ストローク (注 1)	10:100mm 50:500mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SCON
⑤	ケーブル長 (注 2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑥	Y 軸・Z 軸 ケーブル配線	CT:ケーブルベア(標準)(※1) CTM:ケーブルベア M サイズ CTL:ケーブルベア L サイズ CTXL:ケーブルベア XL サイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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

オプション

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

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	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

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 (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
Z 軸	ISA [ISPA] -MZM-□-200-10- (ストローク) -B-NM	→ 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。



ご注意

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

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

