

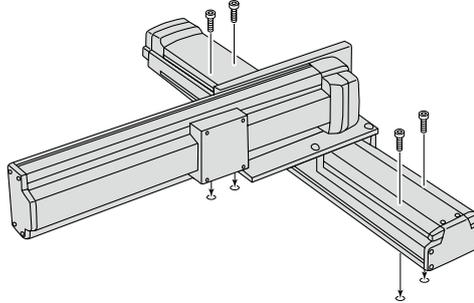
# 本体取付方法 ICSA2/ICSPA2/ICSA3/ICSPA3/ICSA4/ICSPA4/ICSPA6

## 2軸組合せ

### XYB タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

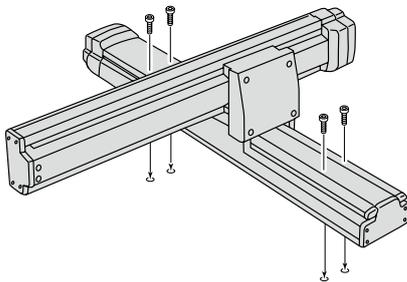
- BA□H, BA□M :φ7
- BB□H, BB□M :φ9
- BC□H, BC□M :φ9
- BD□H :φ9
- BE□H, BE□M :φ9
- BF□H :φ9
- BK□H, BK□M :φ9
- BL□H, BL□M :φ9
- BP□H, BP□M :φ9
- BQ□H, BQ□M :φ9
- B1N□H, B1N□M :φ9
- B2N□H, B2N□M :φ9
- B1L□H :φ9またはM8深さ20



### XYs タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

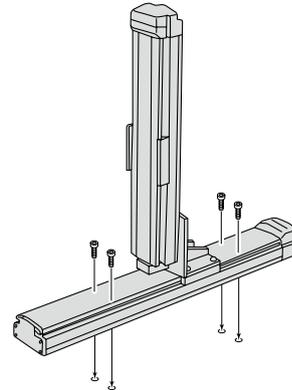
- SA□H, SA□M :φ7
- S1C□H, S1C□M :φ9
- S2C□H :φ9



### XZ タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

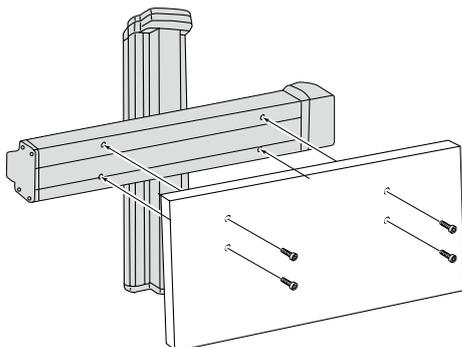
- ZAH, ZAM :φ7
- Z1CH, Z1CM :φ9
- Z2CH :φ9
- ZDH :φ9
- ZGH :φ9
- ZHH :φ9



### YZ タイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

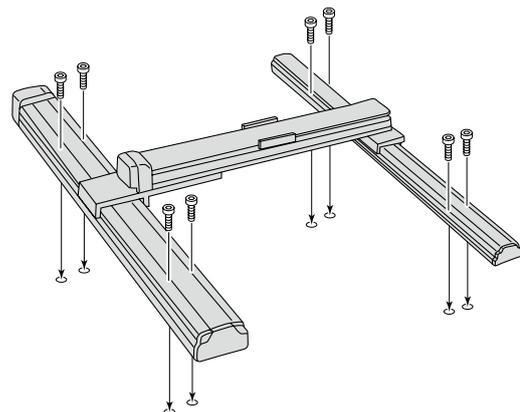
- YAH, YAM :M6
- YCH, YCM :M8
- YGH :M8



### XYG タイプ

■X軸(駆動軸/従動軸)底面の通し穴を使用して固定

- G1JH (駆動軸):φ9  
(従動軸):φ7
- G2JH (駆動軸):φ9  
(従動軸):φ7

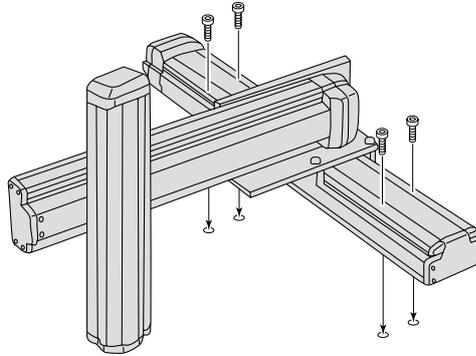


### 3 軸組合せ

#### XYB + Z 軸タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

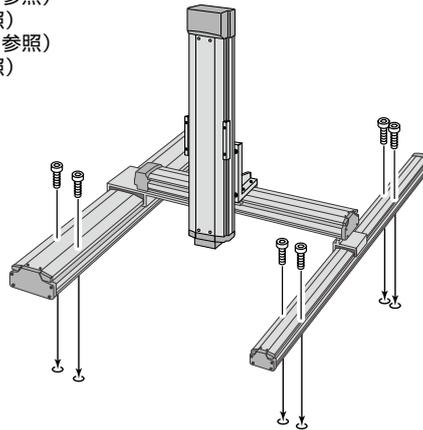
- BA□MS□□ : φ7
- BB□□□□□ : φ9
- BC□□□□□ : φ9
- BD□□□□□ : φ9
- BE□□□□□ : φ9
- BF□□□□□ : φ9
- B1N□□□□□ : φ9
- B2N□□□□□ : φ9
- B1L□□□□□ : φ9またはM8深さ10



#### XYG + Z 軸タイプ

■X軸(駆動軸/従動軸)底面の通し穴を使用して固定

- G1JH□□□□ (駆動軸) : φ9(P182 ISA-LXUWM底面図参照)  
(従動軸) : φ7(P167 ISA-SXM底面図参照)
- G1JH□□□□ (駆動軸) : φ9(P182 ISA-LXUWM底面図参照)  
(従動軸) : φ7(P167 ISA-SXM底面図参照)



### 4 軸組合せ

#### XY + ZR ユニット

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- BB□HZRS : φ9
- BE□HZRM : φ9

#### X 軸マルチスライダ + Y 軸 2 軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N1□ : φ9
- B2L1H : φ9またはM8深さ20

### 6 軸組合せ

#### X 軸マルチスライダ + Y 軸 2 軸 + Z 軸 2 軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N□□□□□ : φ9
- B2L□□□□□ : φ9またはM8深さ20

# 直交ロボットシリーズ システム構成

IAI 単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

デュアルヘッド  
ロボット

IAI X-SEL  
ロボット

コントローラ

技術開発部  
IAIシステムセンター

## アクチュエータ

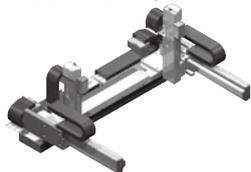
IK2-P □□シリーズ  
IK3-P □□シリーズ



IK2-S □□シリーズ  
IK3-S □□シリーズ  
ICSA2 シリーズ  
ICSPA2 シリーズ  
ICSA3 シリーズ  
ICSPA3 シリーズ



ICSA4 シリーズ  
ICSPA4 シリーズ  
ICSPA6 シリーズ



モータケーブル  
エンコーダケーブル

## コントローラ



PCON  
(ロボシリンダ  
総合カタログ参照)



(ロボシリンダ総合カタログ参照)  
※ PCON、ROBONET で動作させる場  
合は動作させる軸数分のコントローラ  
が必要です。また、上位に PLC 等の  
制御機器が必要です。



PSEL  
(P677 参照)



X-SEL  
(P699 参照)



SSEL  
(P687 参照)  
※ SSELは2軸組合せ  
まで動作可能です。



SCON  
(P665 参照)  
※ SCON で動作させる  
場合は動作させる軸  
数分の SCON が必要  
です。また、上位に  
PLC 等の制御機器が  
必要です。



X-SEL-P/Q  
(P699 参照)

## オプション

ティーチングボックス  
<TB-01>  
パソコン対応ソフト  
<RCM-101-MW>  
<RCM-101-USB>  
(ロボシリンダ総合カタログ参照)

ティーチングボックス  
<TB-01>  
パソコン対応ソフト  
<IA-101-X-MW-J>  
<IA-101-X-USB>  
(P685参照)

ティーチングボックス  
<TB-01>  
(P711参照)  
パソコン対応ソフト  
<IA-101-X-MW>  
<IA-101-XA-MW>  
<IA-101-X-USBMW>  
(P712参照)

ティーチングボックス  
<TB-01>  
パソコン対応ソフト  
<IA-101-X-MW-J>  
<IA-101-X-USB>  
(P695参照)

ティーチングボックス  
<TB-01>  
パソコン対応ソフト  
<RCM-101-MW>  
<RCM-101-USB>  
(P674参照)

ティーチングボックス  
<TB-01>  
(P711参照)  
パソコン対応ソフト  
<IA-101-X-MW>  
<IA-101-XA-MW>  
<IA-101-X-USBMW>  
(P712参照)

# 直交ロボットシリーズ 本体オプション

## AQ シール

型式 **AQ**

説明

AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

## ブレーキ

型式 **B**

説明

電源 OFF 又はサーボ OFF 時に、Z 軸スライダが落下して取付物を破損しないためのオプションです、2 軸組合せの XZ、YZ タイプ、3 軸組合せの Z 軸には標準で装着されています。

## クリーブセンサ

型式 **C**

説明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストッパにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は 10~20mm / s に抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。センサの取り付け位置は、XY 軸組合せ方向によって変化しますが、取り付け位置勝手違い（型式 CL）にする必要はありません。（※直交ロボット構成軸の型式は、XY 軸組合せ方向によって C/CL が自動的に設定されます）

## 原点リミットスイッチ

型式 **L**

説明

ICSA/ICSPA シリーズの標準の原点復帰方式は、スライダをメカエンド部のストッパに押し当てて反転後 Z 相を感知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。この原点復帰動作を押し当てでなく、近接スイッチで感知して反転させるためのオプションが L（原点リミットスイッチ）です。原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用下さい。センサの取り付け位置は、XY 軸組合せ方向によって変化しますが、取り付け位置勝手違い（型式 LL）にする必要はありません。（※直交ロボット構成軸の型式は、XY 軸組合せ方向によって L/LL が自動的に設定されます）

## 原点逆仕様

型式 **NM**

説明

原点方向（標準はモータ側）を反対側に変更するオプションです。原点方向の変更にはエンコーダの調整が必要となりますので、納入後の変更の場合は製品の返却が必要です。ご注意下さい。

## ボール保持機構付ガイド

型式 **RT**

説明

ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現するオプションです。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

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ラック  
ロボットI X スタッド  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード