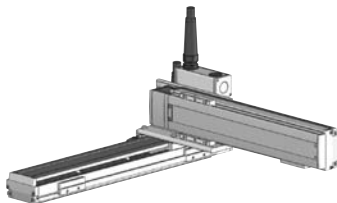


ICSB2-BA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
ICSPB2-BA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
□ — BA□H — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □									
シリーズ	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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 90:900mm (70:700mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

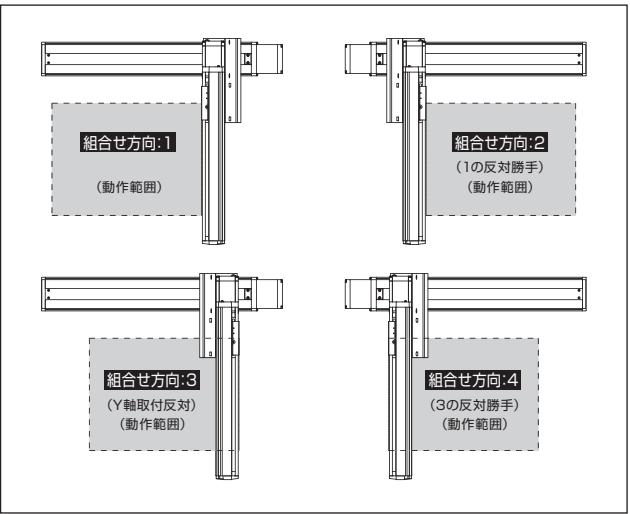


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BA1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BA2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BA3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BA4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～600	650～700	750～800	850～900
X 軸	960		655	515	415
Y 軸	960		—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.3	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.4	6.1	5.8	5.5	5.3	5.0	4.7	4.5
	0.5	3.4	3.1	2.8	2.6	2.3	2.0	1.8
	0.6	1.6	1.3	1.0	0.8	0.5	—	—
	0.7	0.7	0.4	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 90:900mm (70:700mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm 【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

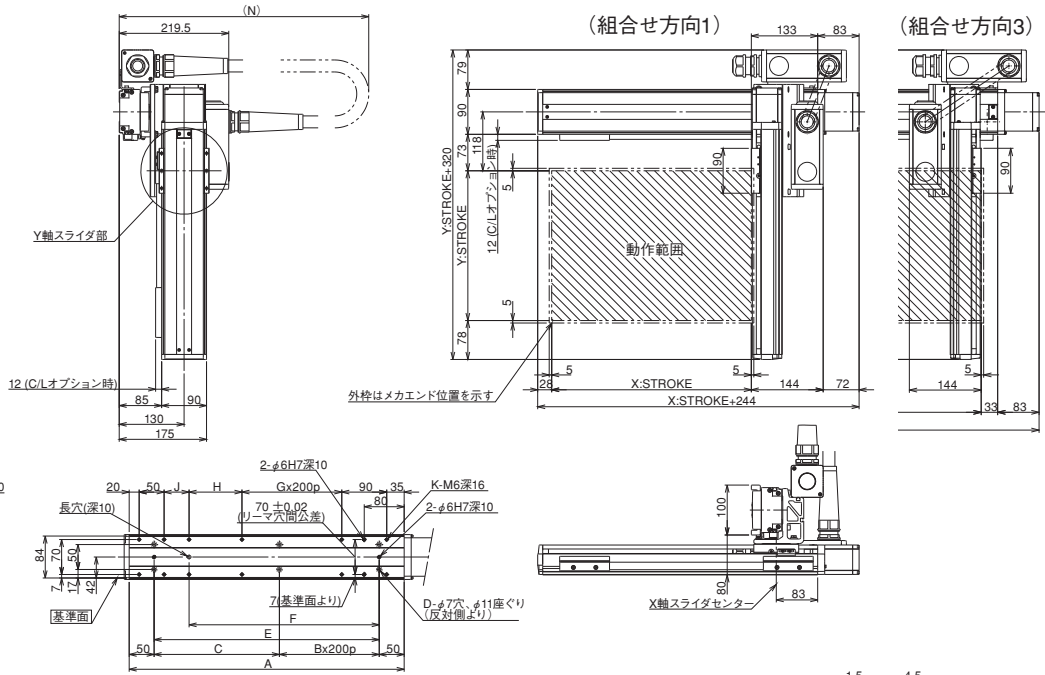
ICSB2【ICSPB2】-BA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

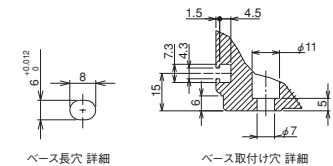
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800



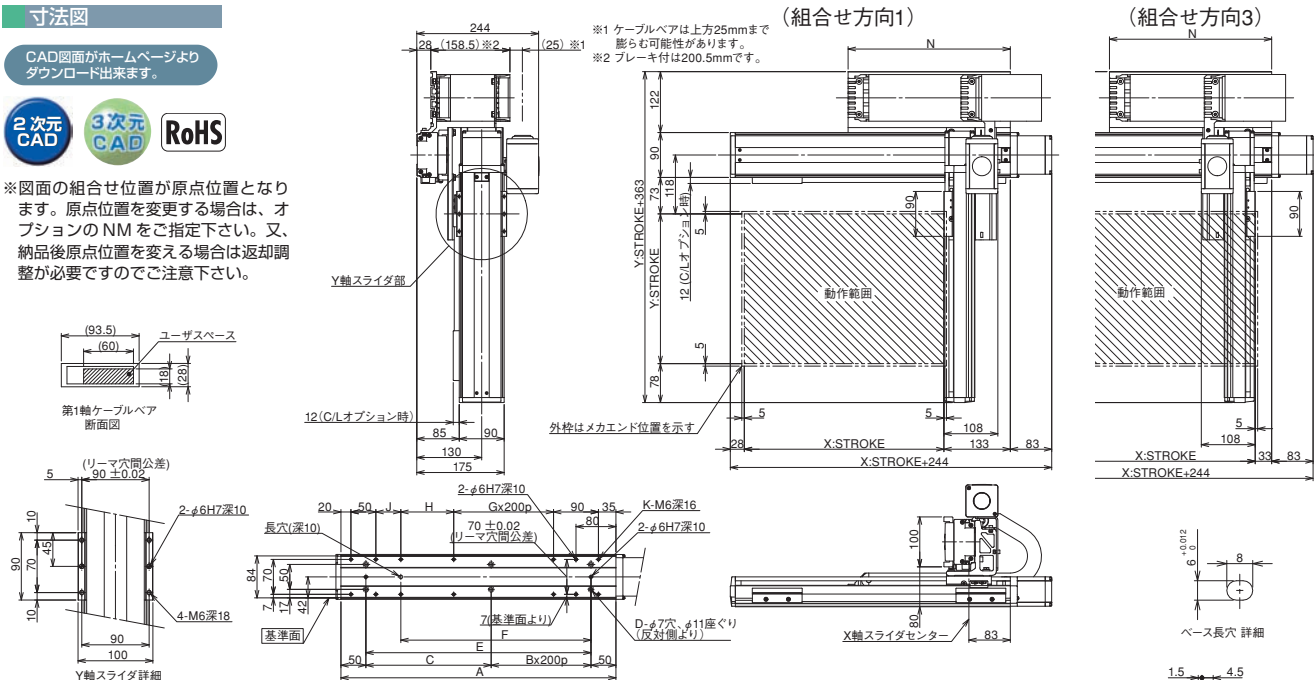
ICSB2【ICSPB2】-BA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

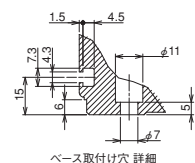
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575



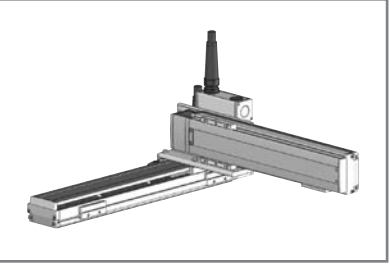
- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームワラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット**
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICSPA6

ICSB2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
ICSPB2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
□ — BA□M — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □									
シリーズ	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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 90:900mm (70:700mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

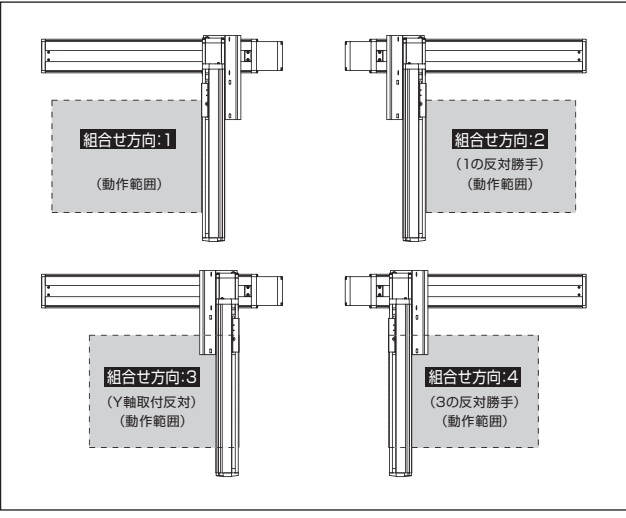


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BA1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BA2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BA3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BA4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～600	650～700	750～800	850～900
X 軸	480		330	260	210
Y 軸	480		—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.3	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.4	19.4	19.0	16.4	13.9	12.0	10.3	9.0
	0.5	13.1	12.7	12.4	12.0	11.7	10.1	8.9
	0.6	8.6	8.2	7.9	7.5	7.2	6.9	6.6
	0.7	5.9	5.5	5.2	4.8	4.5	4.2	3.9
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 90:900mm (70:700mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

- ※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
- ※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
- ※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [0.02mm]以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -BA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

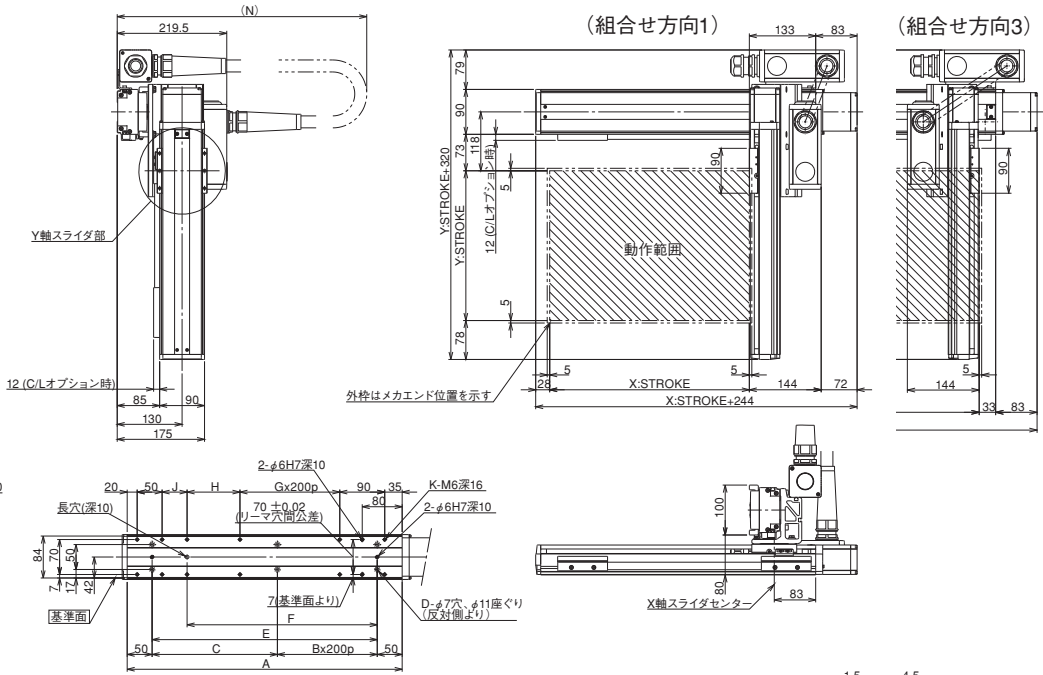
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -BA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

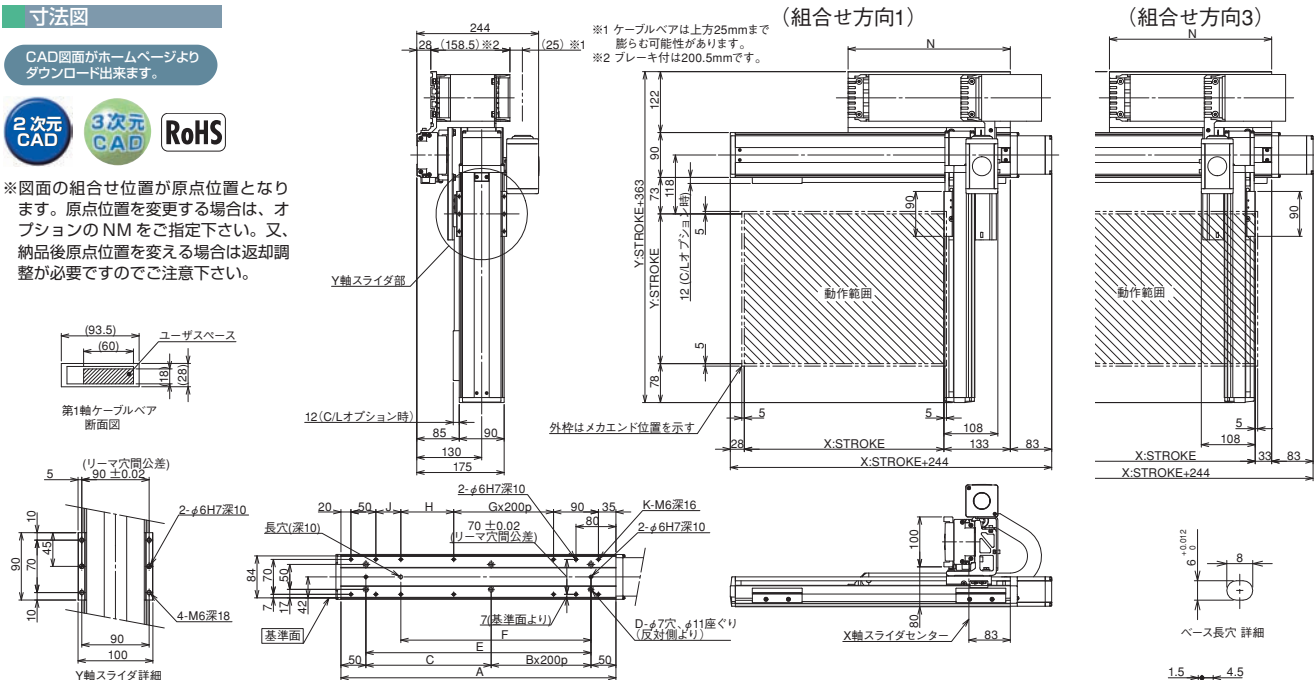
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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。

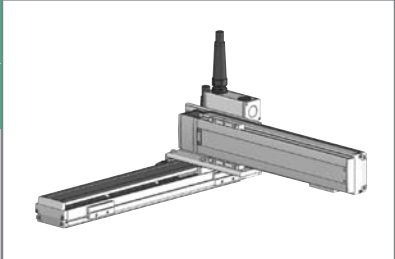


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

ICSB2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		
※自立ケーブル仕様の場合									

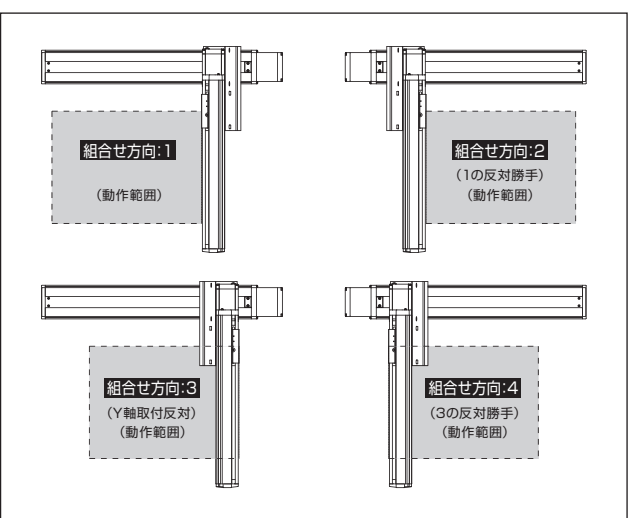


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BB1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BB2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BB3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BB4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1000~1100
X 軸	1200	860	695	570	460	
Y 軸	960					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.3	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.4	12.0	12.0	12.0	11.8	11.5	11.3	11.0
	0.5	8.1	7.8	7.6	7.3	7.0	6.8	6.5
	0.6	5.4	5.1	4.9	4.6	4.3	4.1	3.8
	0.7	3.6	3.3	3.1	2.8	2.5	2.3	2.0
	0.8	2.3	2.0	1.7	1.4	1.2	0.9	0.6
	0.9	1.4	1.1	0.8	0.5	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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ください。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

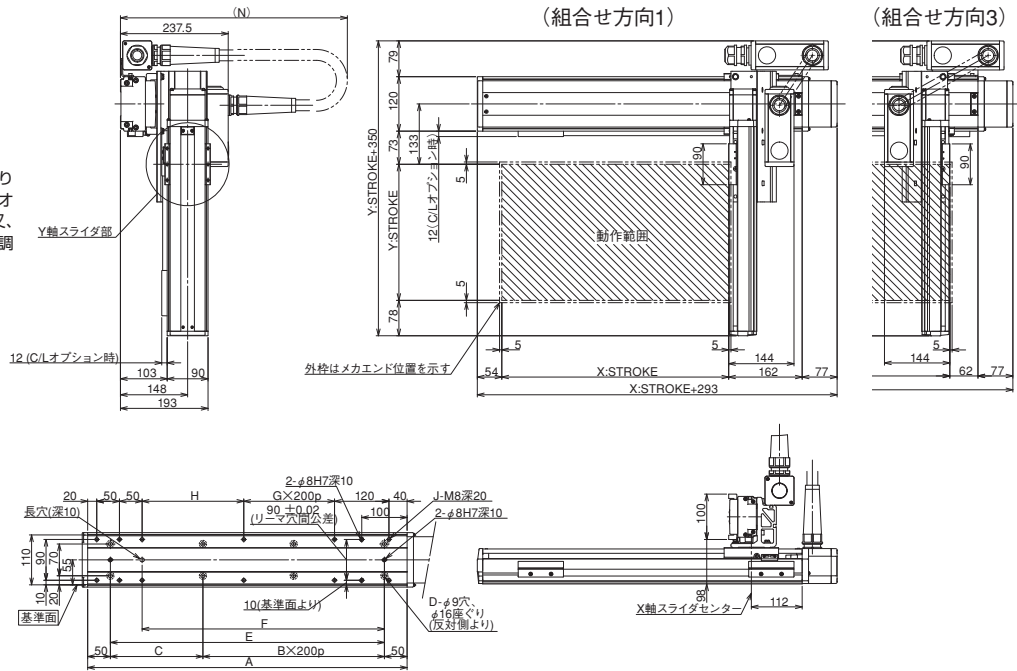
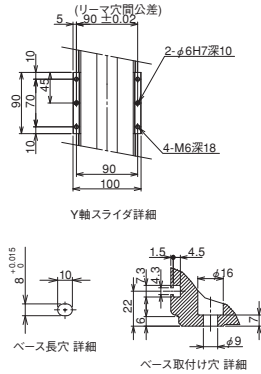
ICSB2【ICSPB2】-BB ☐ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950

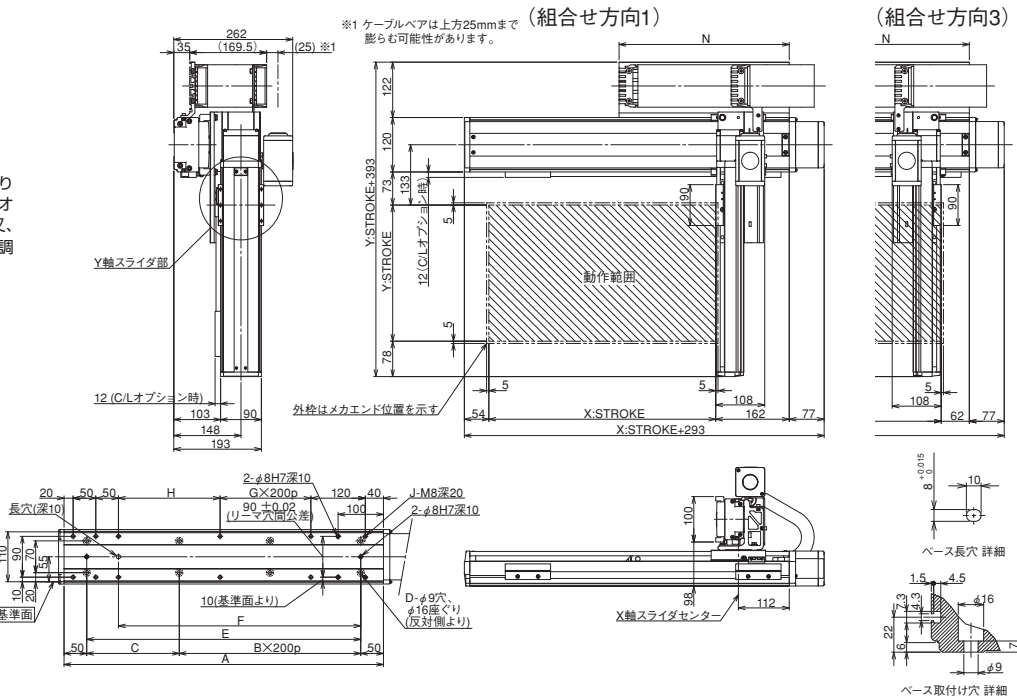
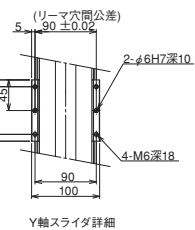
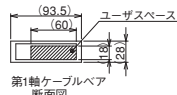
ICSB2【ICSPB2】-BB ☐ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームワラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット**
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

ICS(P)A2

[illegible]

ICSB2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ

ICSB2標準2軸仕様

ICSPB2高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表

参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート仕
L:インクリメンタル仕

参照

X軸ストロークオプション

10:100mm
110:1100mm
(100:1000mm)※
(50mm 毎)

下記
オプション表

参照

Y軸ストロークオプション

10:100mm
40:400mm
(50mm 毎)

下記
オプション表

参照

適応コントローラ

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

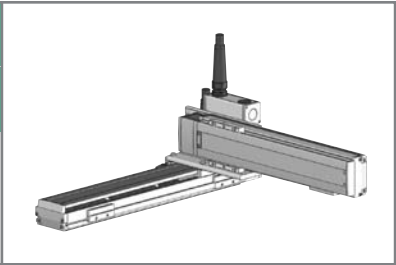
ケーブル長

3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定

Y軸ケーブル配線

下記型式内
記号説明

参照

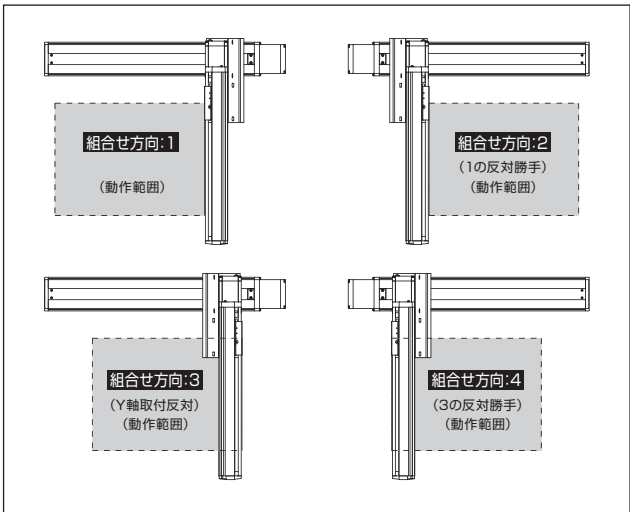


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BB1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BB2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BB3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BB4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	600		430	345	280	230
Y 軸	480			—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.3	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.4	25.0	25.0	25.0	25.0	25.0	23.0	22.0
	0.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5	18.5
	0.6	15.0	14.8	14.4	14.0	13.8	13.4	13.1
	0.7	12.0	12.0	11.7	11.3	11.1	10.7	10.4
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

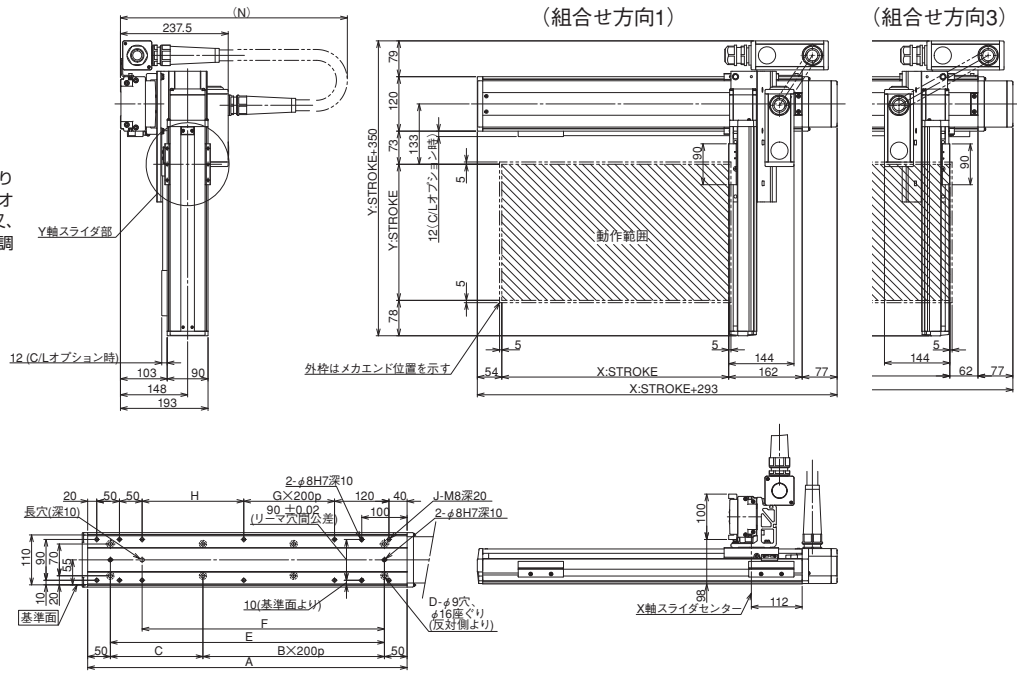
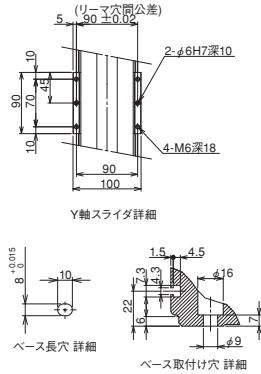
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950

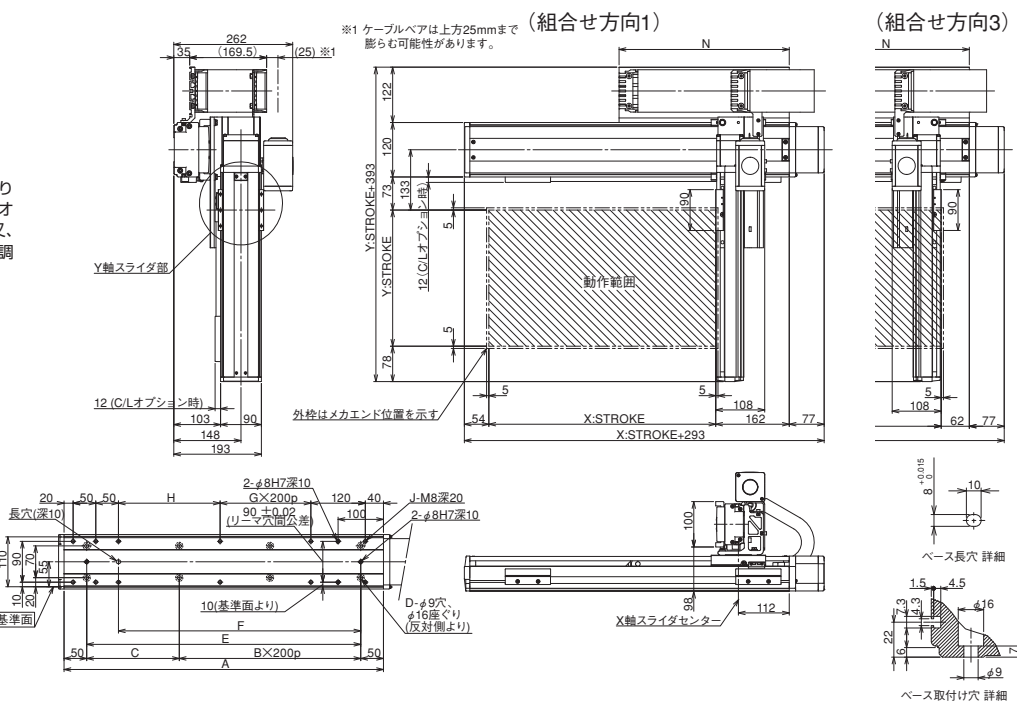
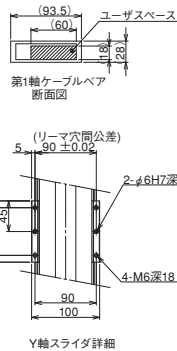
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

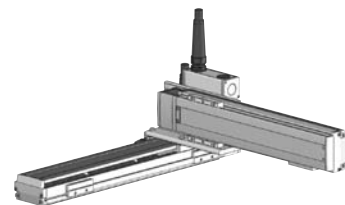


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 下取 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 下取 オプション 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		
※自立ケーブル仕様の場合									

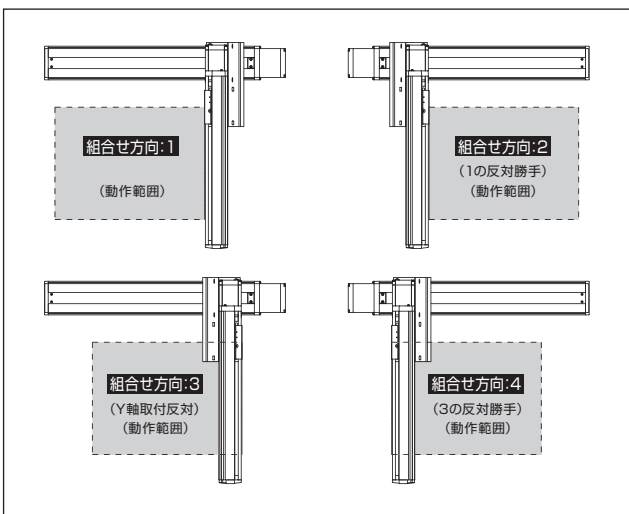


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BC1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BC2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BC3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BC4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Y 軸	1200			—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク							
		100	150	200	250	300	350	400	500
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6
	0.5	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.9	14.4	13.4
	0.6	11.8	11.3	10.9	10.4	9.9	9.5	9.0	8.6
	0.7	8.2	7.7	7.3	6.8	6.3	5.9	5.4	5.0
	0.8	5.5	5.0	4.6	4.1	3.6	3.2	2.7	2.3
	0.9	3.7	3.2	2.8	2.3	1.8	1.4	0.9	0.5
	1	2.3	1.9	1.4	1.0	0.5	—	—	—
	1.1	1.0	0.5	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

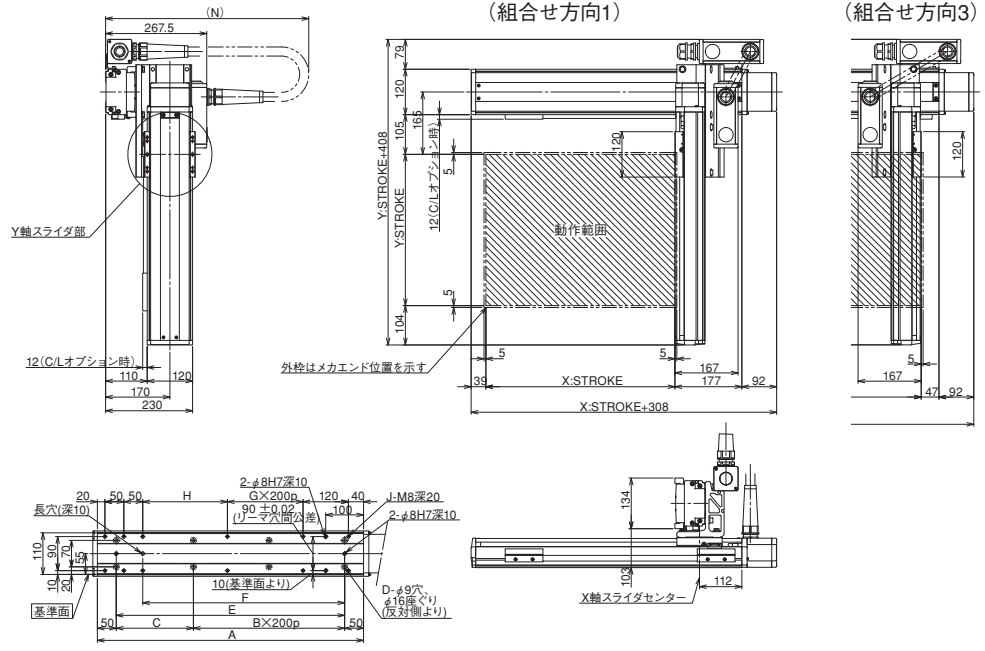
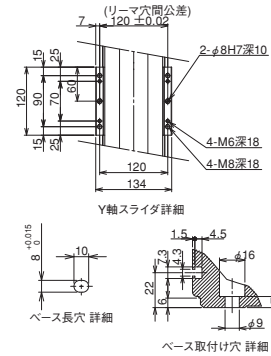
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

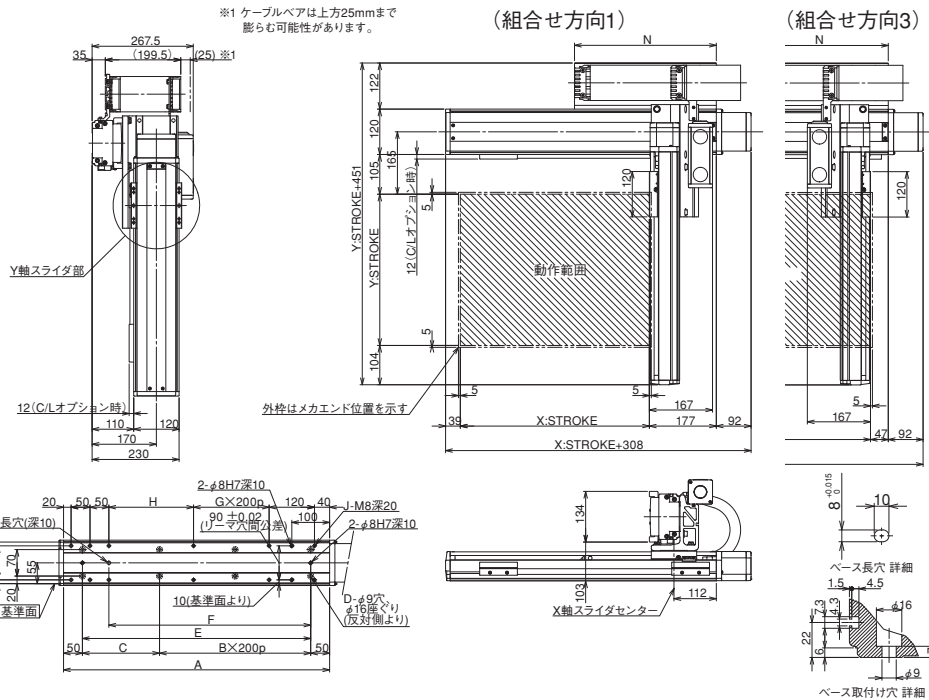
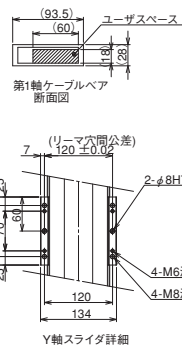
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

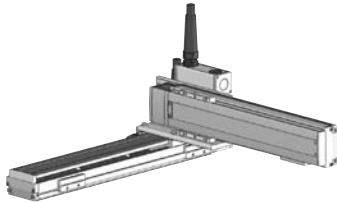


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
□ — BC□M — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □									
シリーズ	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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

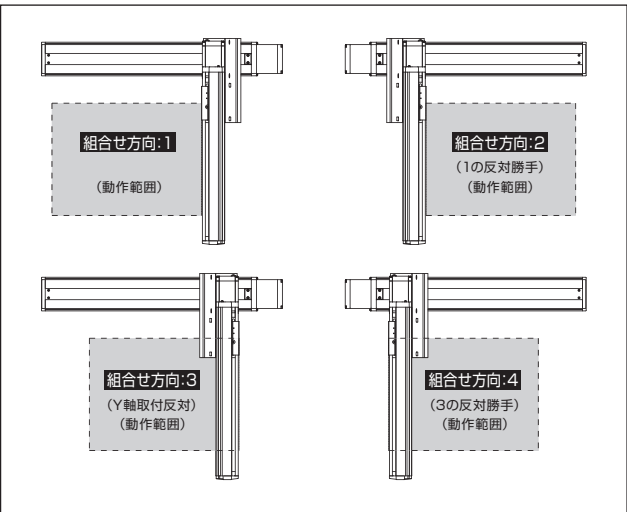


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BC1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BC2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BC3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BC4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	600		430	345	280	230
Y 軸	600			—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.3	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.4	30.0	30.0	29.5	29.2	26.7	23.5	20.9	18.6	16.6
	0.5	17.4	16.8	16.3	15.7	15.1	14.5	14.0	13.4	12.9
	0.6	11.1	10.5	10.0	9.4	8.8	8.2	7.7	7.1	6.6
	0.7	8.4	7.8	7.3	6.7	6.1	5.5	5.0	4.4	3.9
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm 【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

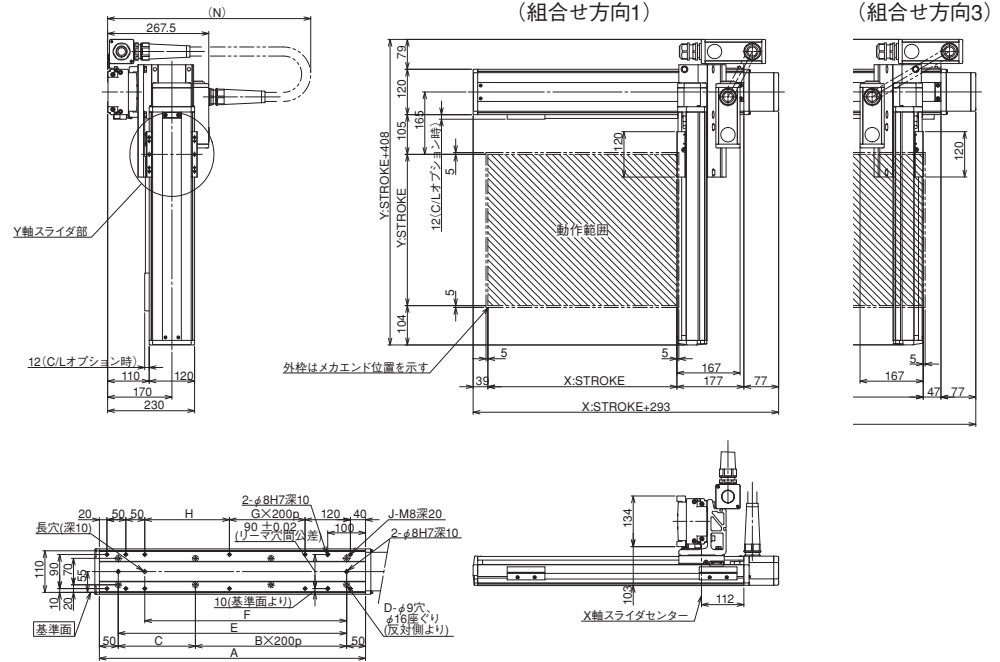
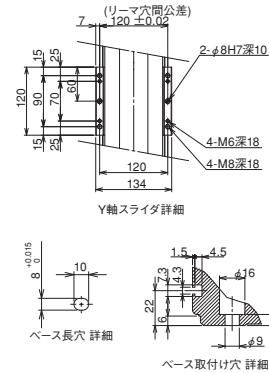
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

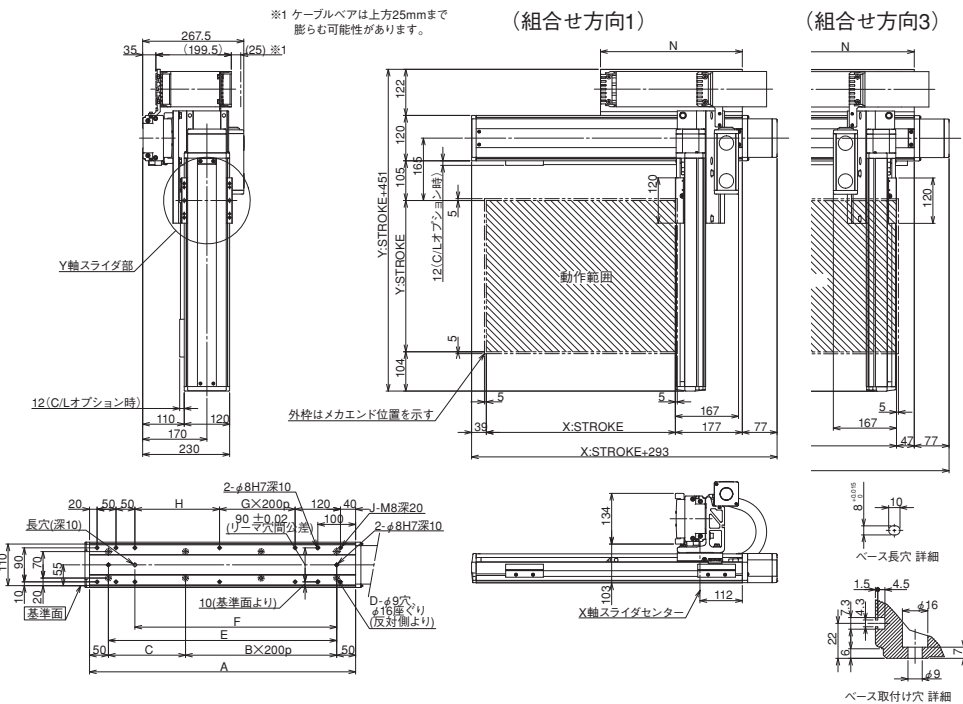
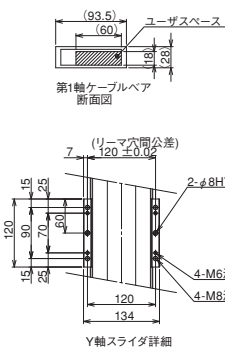
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。

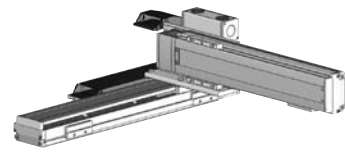


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-BD □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BD □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目										
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線			
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	80:800mm 200:2000mm (100mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照			

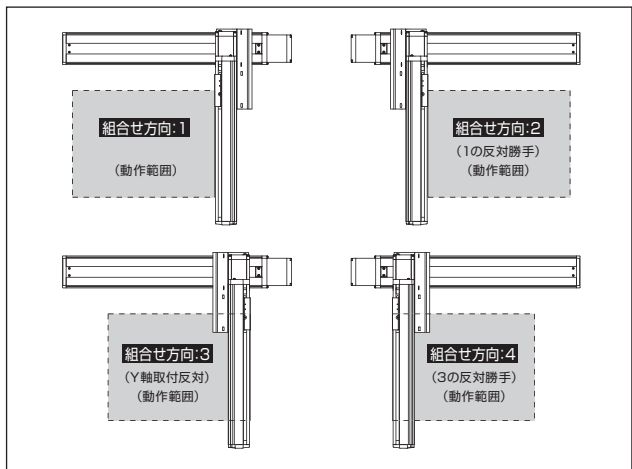


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BD1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BD2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BD3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BD4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→A-187
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179

※ 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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	800～1100	1200	1300	1400	1500
X 軸	—	1200	1100	1000	950	800
Y 軸	1200	—				

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.6	16.6
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※) 可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります)

ICSB2 [ICSPB2] -BD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

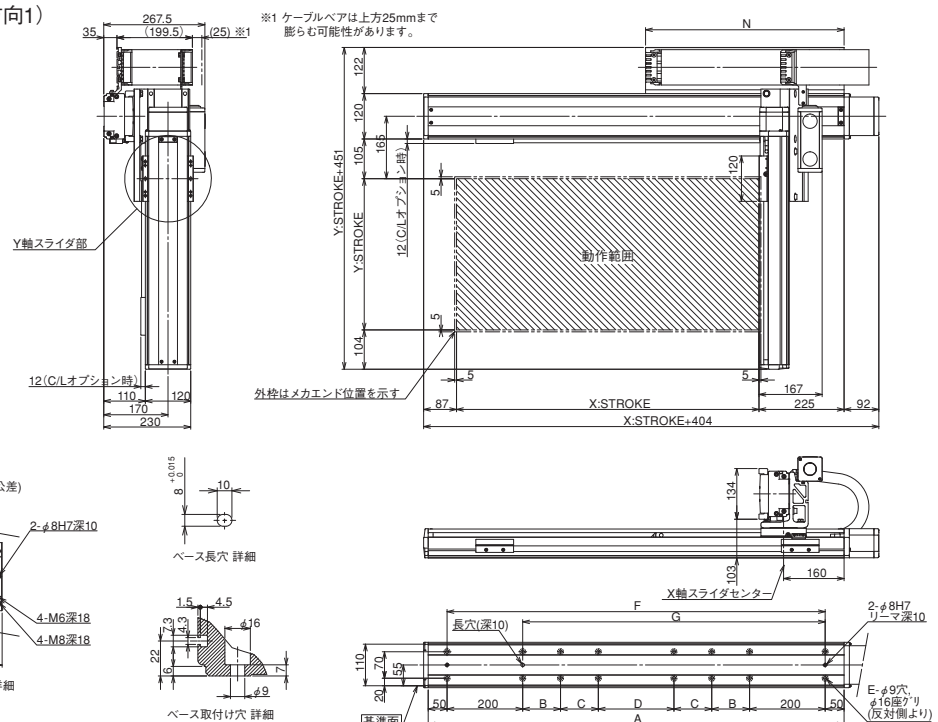
2次元
CAD

3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。

(組合せ方向1)

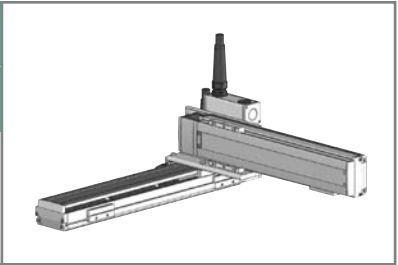


ICSB2-BE□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BE□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 下記 オプション表 参照 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 下記 オプション表 参照 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

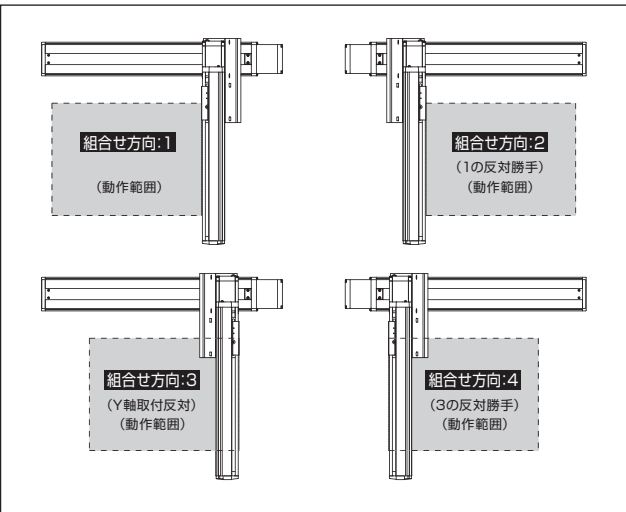


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BE1S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2[ICSPB2]-BE2S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2[ICSPB2]-BE3S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2[ICSPB2]-BE4S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-30-(ストローク)	→A-183

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)か I(インクリ)が入ります。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	1800						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.3	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.4	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.5	18.5	17.9	17.4	16.7	16.2	15.7	15.1	14.5	14.0	13.3	12.8	12.2	11.7	
	0.6	14.0	13.4	12.9	12.2	11.7	11.2	10.6	10.0	9.5	8.8	8.3	7.7	7.2	
	0.7	10.4	9.8	9.3	8.6	8.1	7.6	7.0	6.4	5.9	5.2	4.7	4.1	3.6	
	0.8	8.6	8.0	7.5	6.8	6.3	5.8	5.2	4.6	4.1	3.4	2.9	2.3	1.8	
	0.9	6.8	6.2	5.7	5.0	4.5	4.0	3.4	2.8	2.3	1.6	1.1	0.5	—	
	1	5.0	4.4	3.9	3.2	2.7	2.2	1.6	1.0	0.5	—	—	—	—	
	1.1	4.1	3.5	3.0	2.3	1.8	1.3	0.7	—	—	—	—	—	—	
	1.2	3.2	2.6	2.1	1.4	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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/30mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別販販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

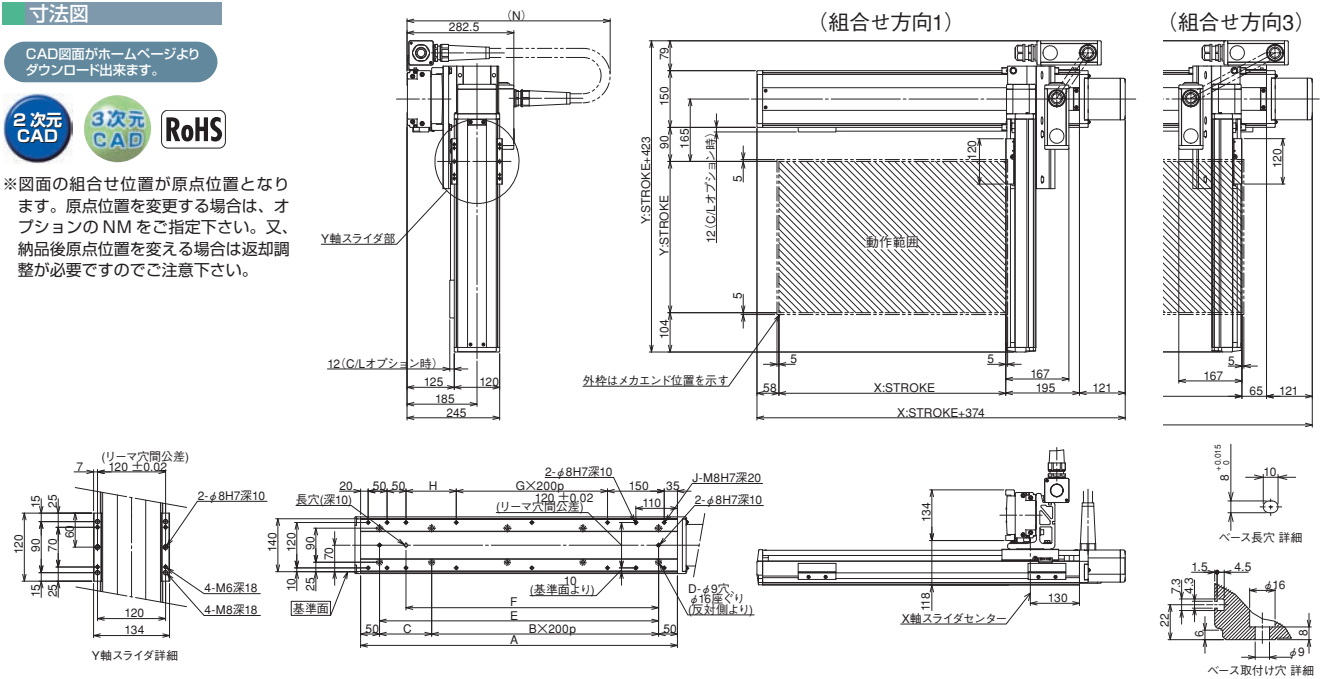
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ S-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

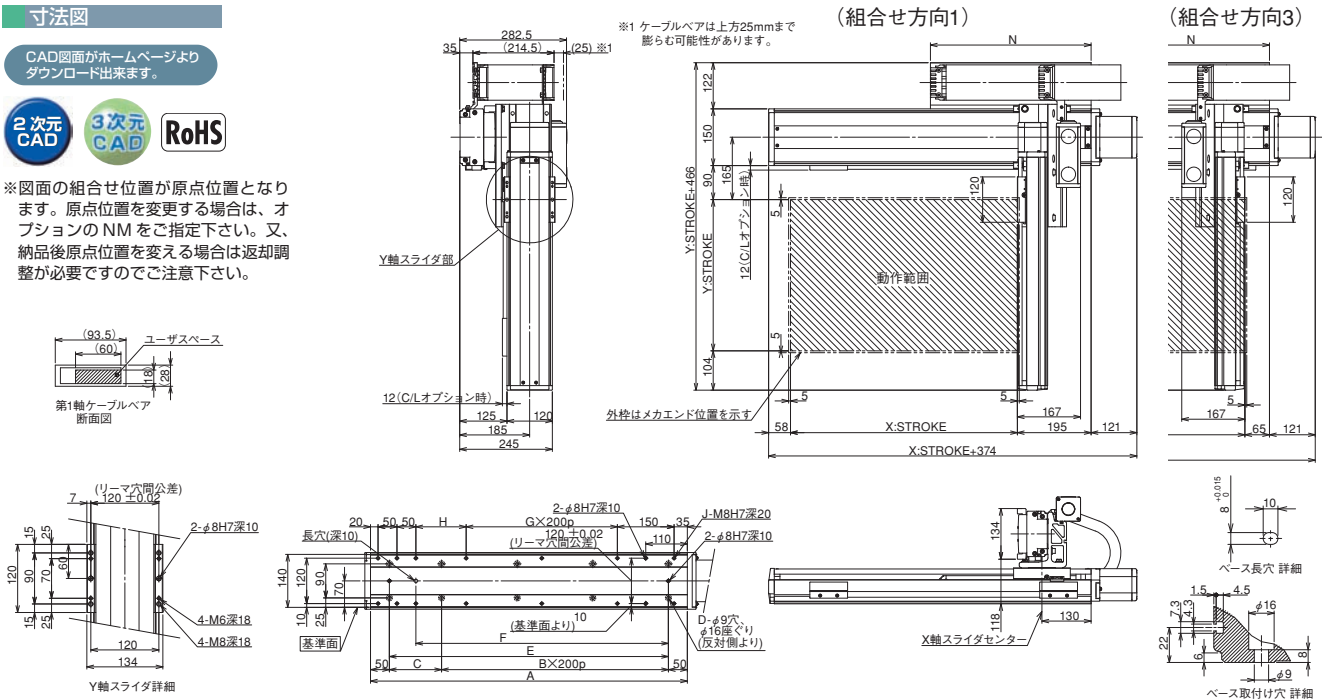
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



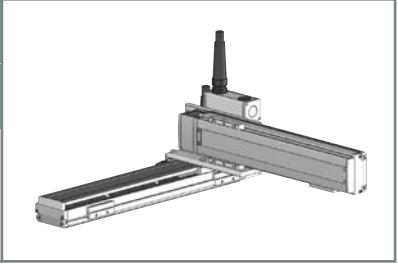
※図面の組合せ位置が原点位置となります。
原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ
ICSPB2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 下記オプション表 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 下記オプション表 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

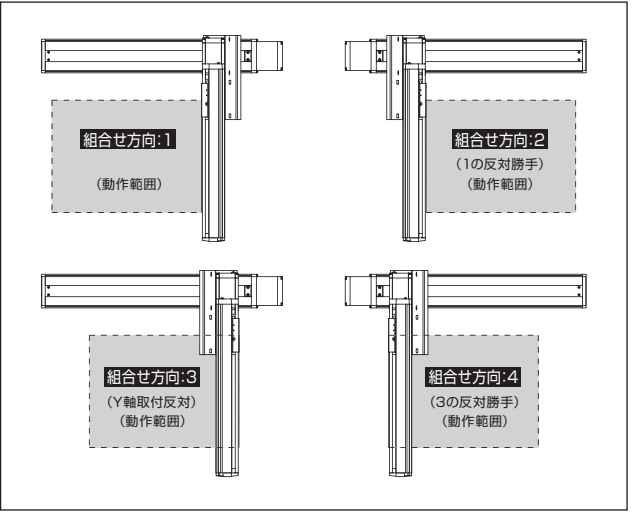


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-193
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	1200		920	765	645	550	440
Y 軸	1200				—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.5	35.0	35.0	35.0	35.0	35.0	35.0	34.1	30.9	28.0	25.5	23.3	21.2	19.4	
	0.6	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	25.4	22.9	20.6	18.6	16.8	
	0.7	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.9	20.4	18.2	17.0	14.5	12.9	
	0.8	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.9	16.7	14.7	13.0	11.4	9.9	
	0.9	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	15.7	13.8	12.0	10.4	9.0	7.7	
	1	15.0	15.0	15.0	14.9	14.4	13.9	13.3	12.7	11.5	9.8	8.4	7.0	5.8	
	1.1	13.0	13.0	12.9	12.2	11.7	11.2	10.6	10.0	9.5	8.0	6.7	5.5	4.3	
1.2	11.3	10.7	10.2	9.5	9.0	8.5	7.9	7.3	6.8	6.1	5.3	4.1	3.1		

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

- ※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
- ※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
- ※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

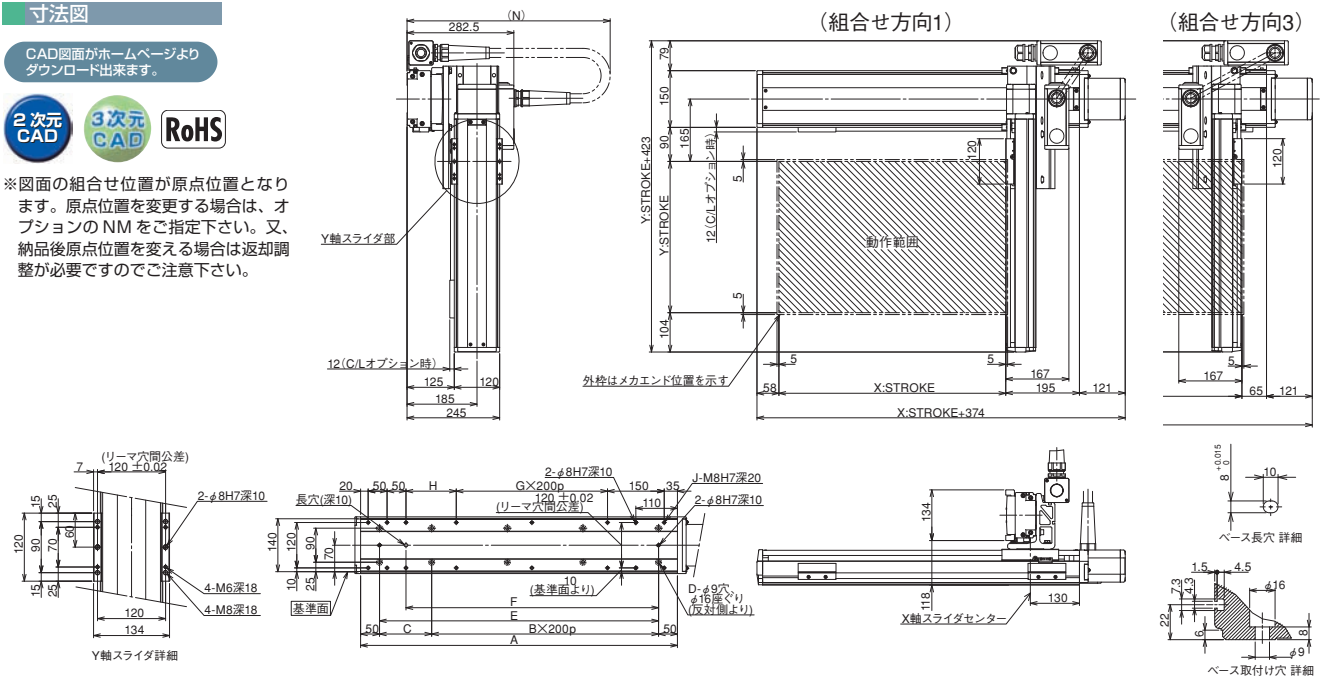
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

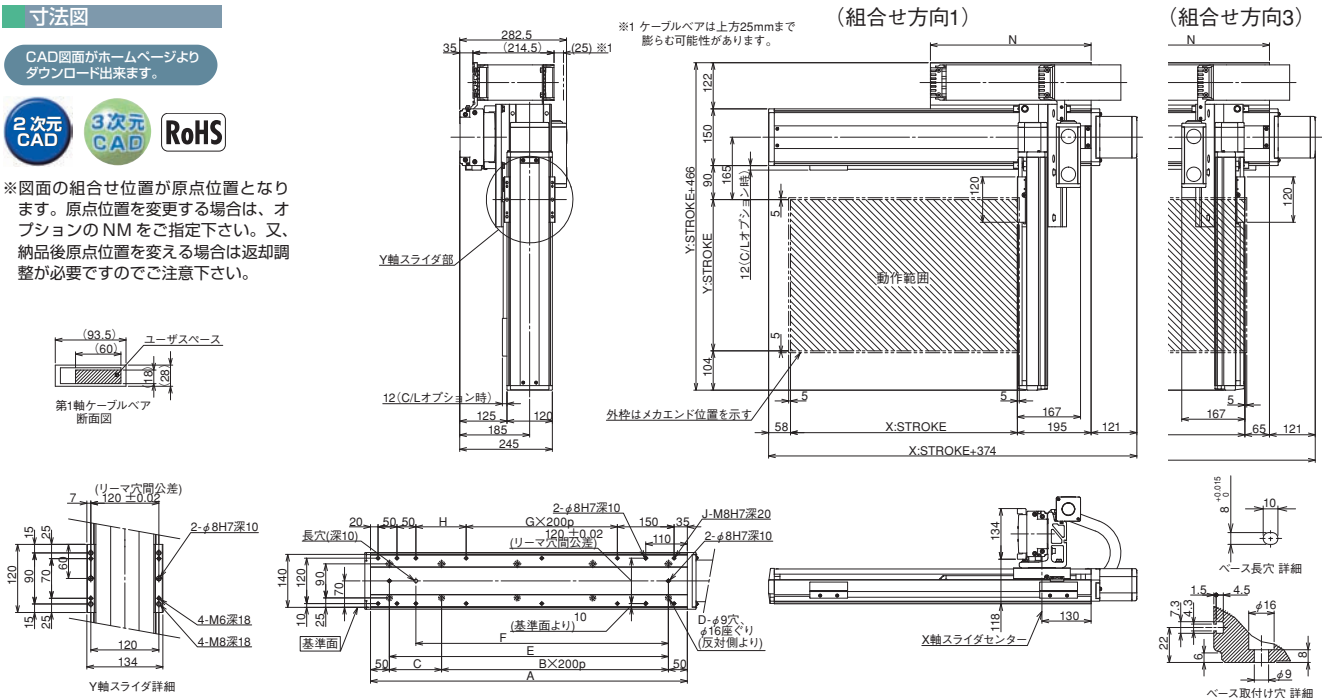
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。

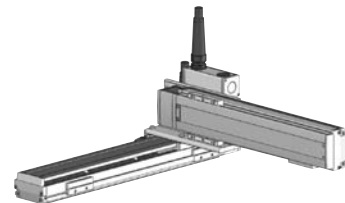


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BE M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BE M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線			
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 L:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照			

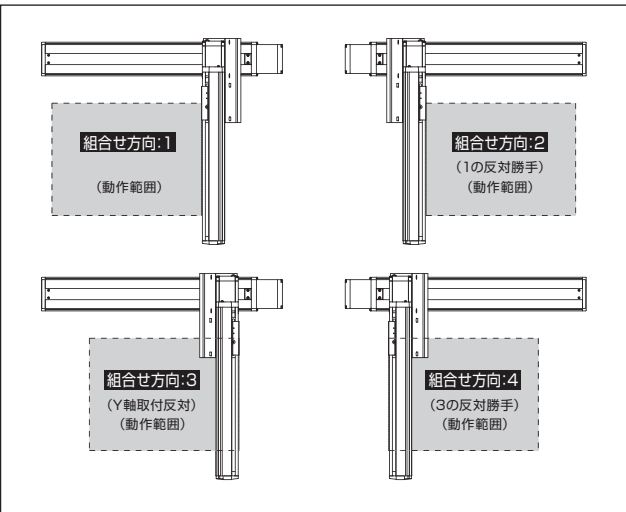


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 L:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

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	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-189
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	600		460	380	320	270	220
Y 軸	600						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	60.0	60.0	55.6	48.8	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.3	60.0	60.0	55.6	48.8	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.4	60.0	60.0	55.6	48.8	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7	
	0.5	49.1	48.5	48.0	47.3	42.2	37.9	34.1	30.9	28.0	25.5	23.3	21.2	19.4	
	0.6	35.6	35.0	34.5	33.8	33.3	32.8	31.5	28.2	25.4	22.9	20.6	18.6	16.8	
	0.7	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	20.4	18.2	16.3	14.5	12.9	
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。

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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

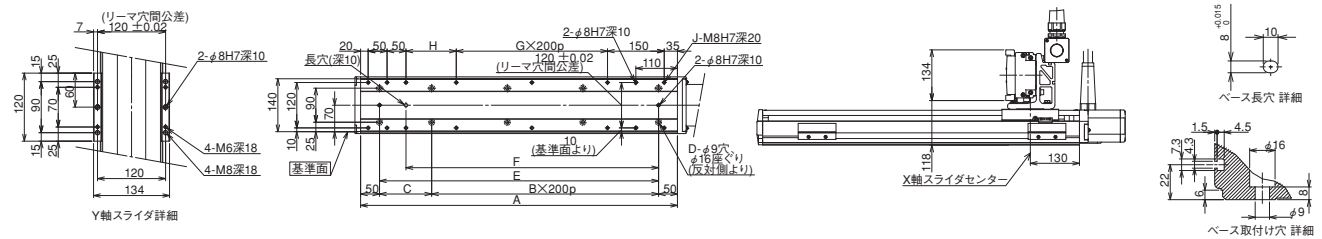
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

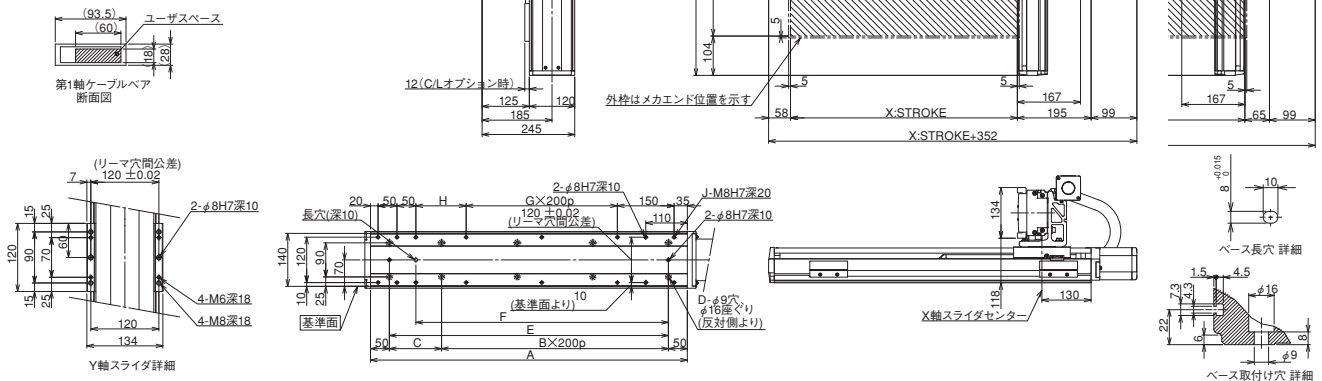
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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。



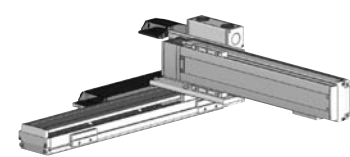
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BF□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BF□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線			
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照			

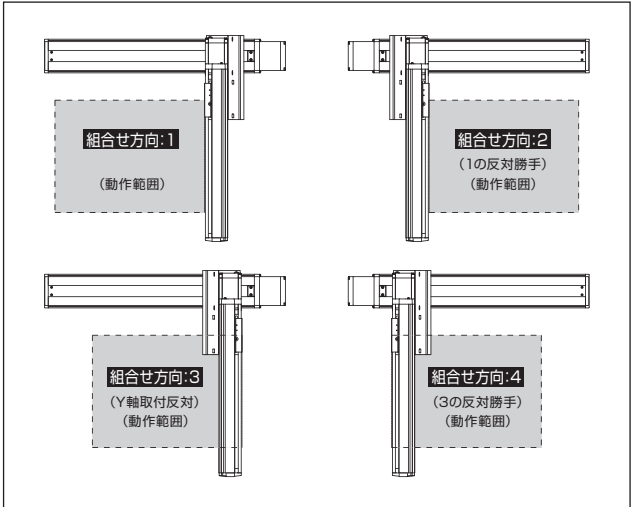


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1S-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2S-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3S-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4S-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-40-(ストローク)	→A-199
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-30-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Y 軸	1800	—						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Y 軸	—						—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.3	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.4	25.7	25.1	24.6	23.9	23.4	22.9	22.3	21.7	21.2	20.5	20.0	19.4	18.9	
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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/30mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。

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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。
(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -BF □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

(組合せ方向1)

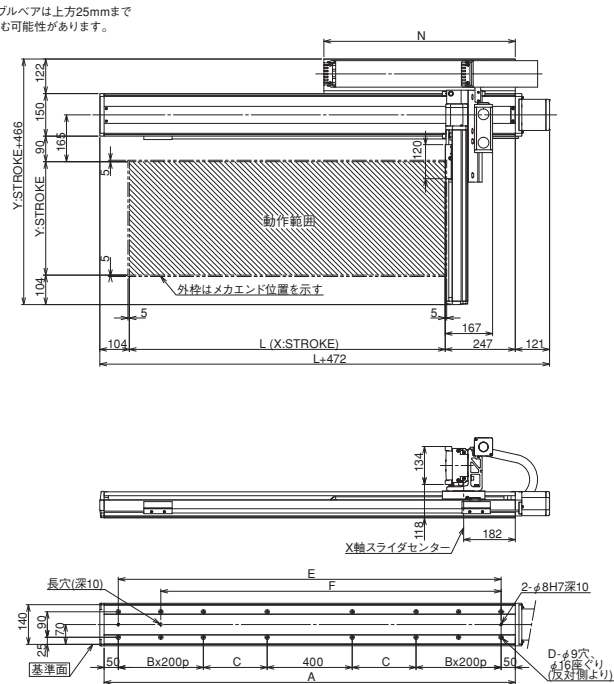
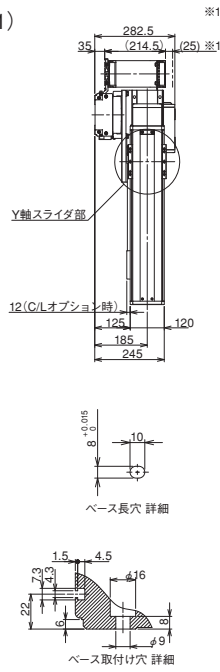
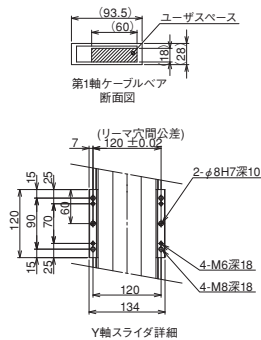
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

寸法図

(組合せ方向3)

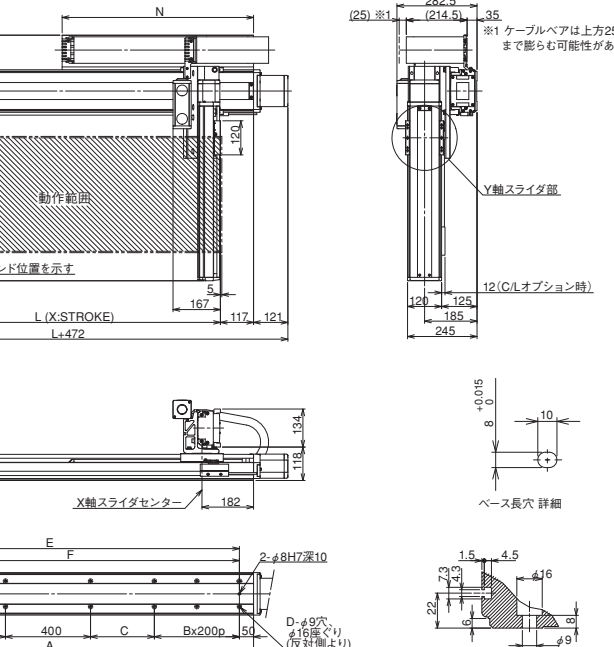
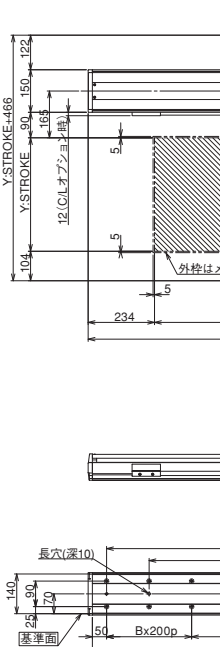
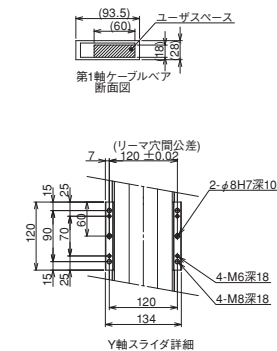
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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。



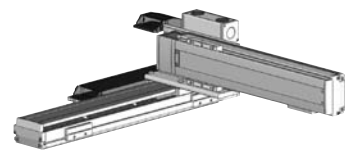
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

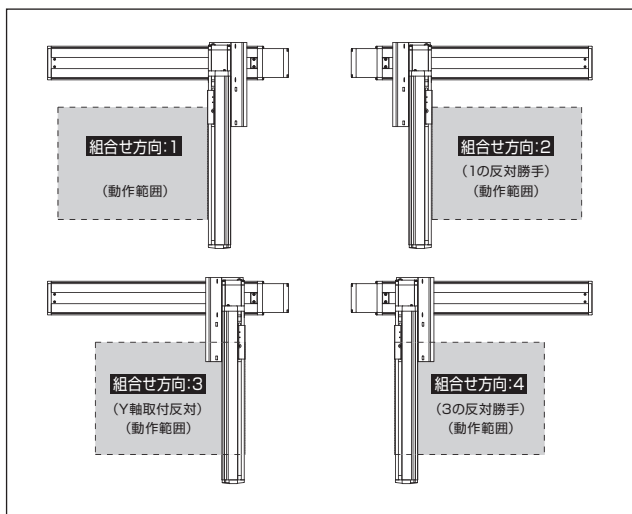


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

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	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→A-199
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	1200	1150	1000	950	830	740	650
Y 軸	1200	—						

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	43.4	38.8	34.9	31.5	28.6	26.0	23.7	21.6	19.7
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。



(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。

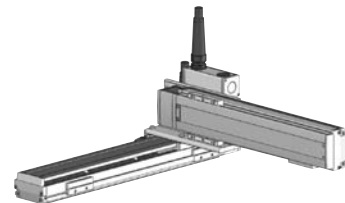
(注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。
(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2-BG□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
ICSPB2-BG□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線			
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 参照 10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照			

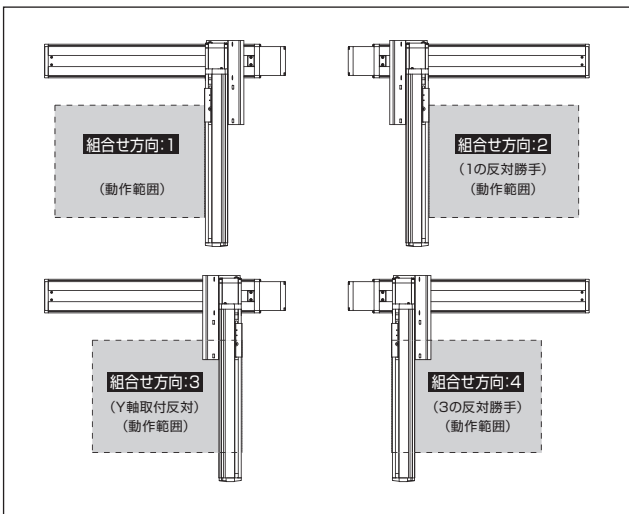


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BG1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BG2S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BG3S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BG4S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	2400						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5	
	0.3	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5	
	0.4	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5	
	0.5	13.7	12.9	12.1	11.3	10.5	9.7	9.0	8.2	7.4	6.6	5.9	5.0	4.3	
	0.6	9.2	8.4	7.6	6.8	6.0	5.2	4.5	3.7	2.9	2.1	1.4	0.5	—	
	0.7	5.6	4.8	4.0	3.2	2.4	1.6	0.9	—	—	—	—	—	—	
	0.8	3.8	3.0	2.2	1.4	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.9	2.0	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -BG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

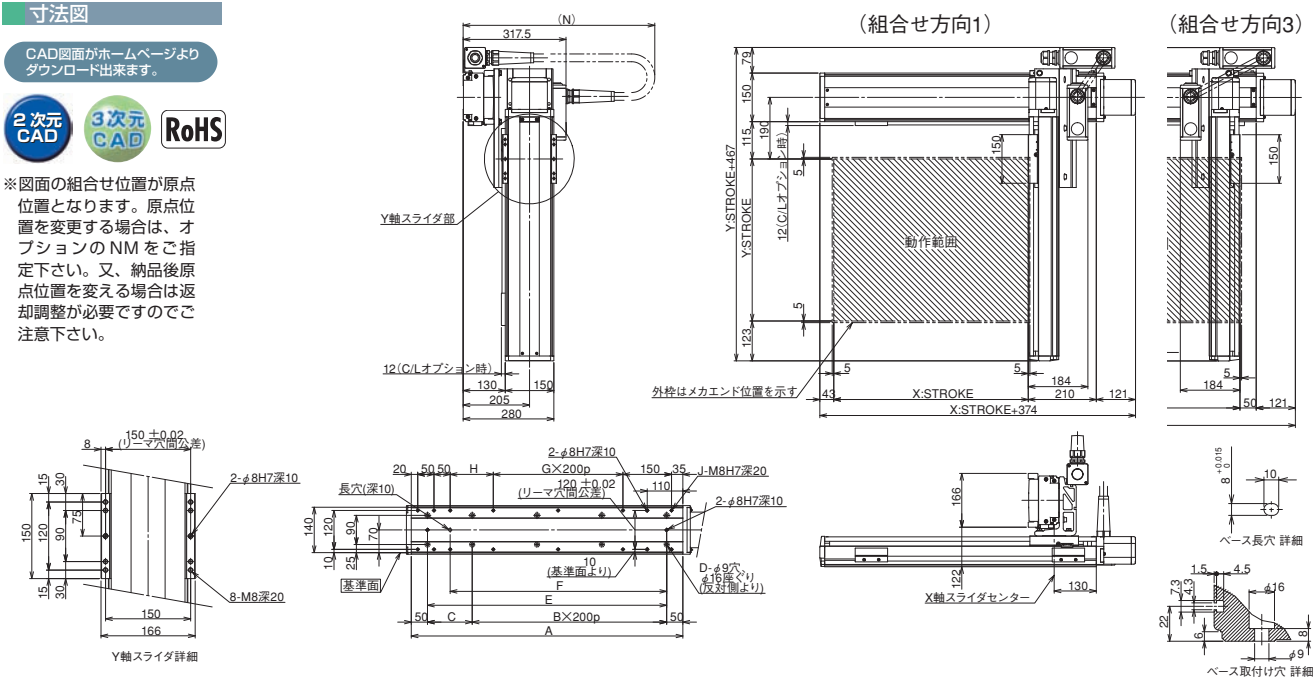
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050

ICSB2 [ICSPB2] -BG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

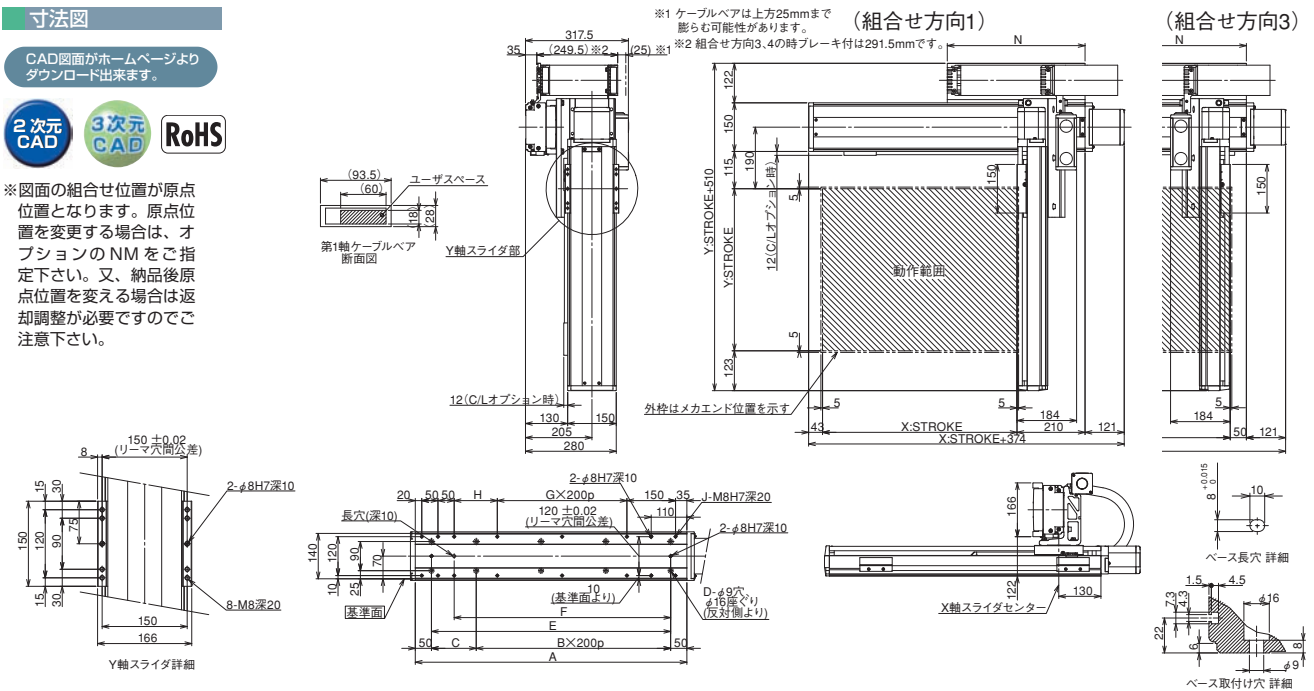
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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。

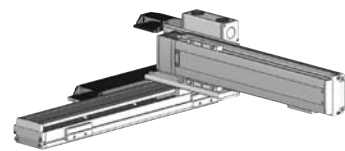


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BH□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BH□S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

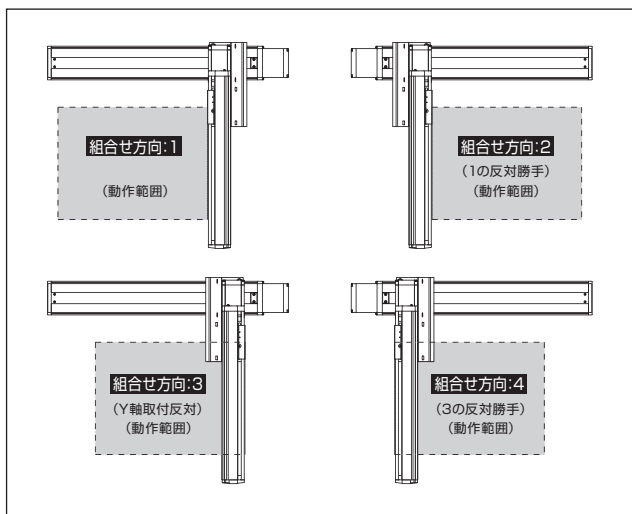


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BH1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BH2S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BH3S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BH4S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-40-(ストローク)	→A-199
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Y 軸	2400	—						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Y 軸	—						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5
	0.3	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5
	0.4	20.9	20.1	19.3	18.5	17.7	16.9	16.2	15.4	14.6	13.8	13.1	12.2	11.5
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



- (注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。
(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2【ICSPB2】-BH □ S-CT (ケーブルベア仕様)

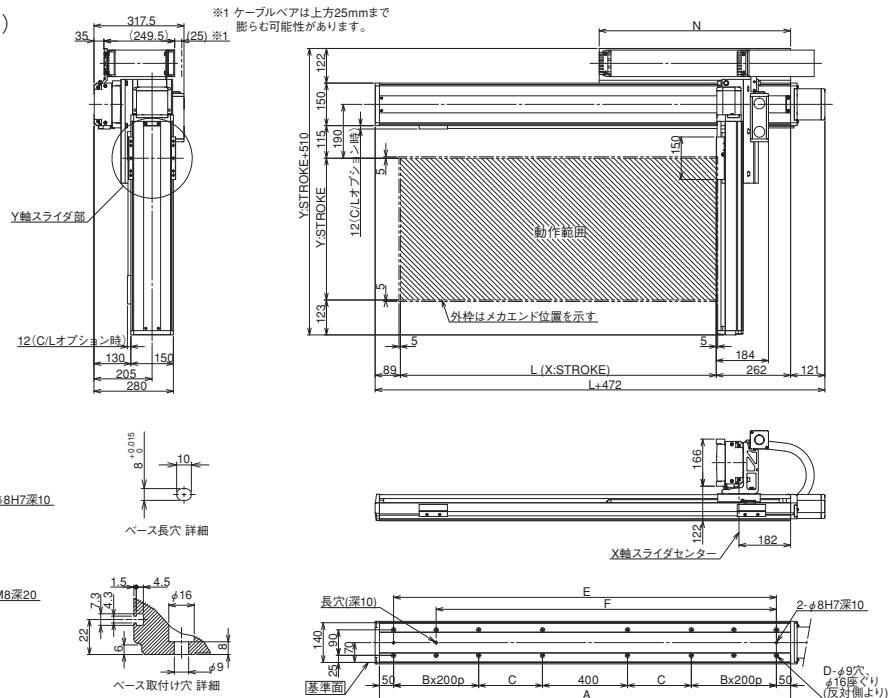
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

(組合せ方向1)



×格ストローク	1000	1100	120	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

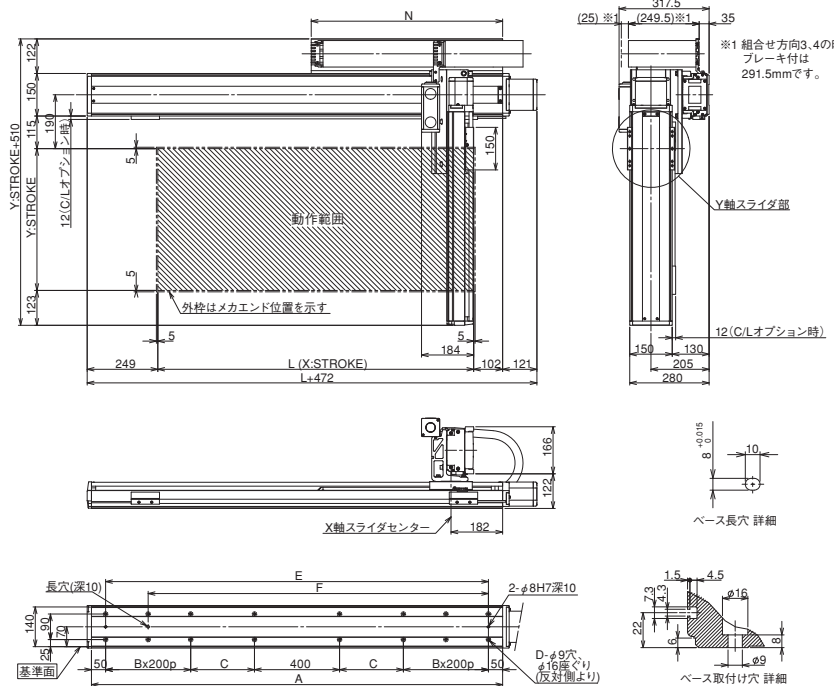
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

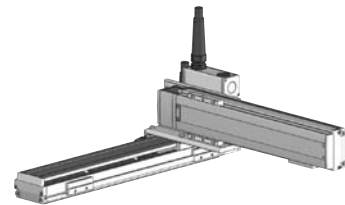
(組合せ方向3)



X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ
ICSPB2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB（Y軸ベース固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 L:インクリメンタル仕	10:100mm 下記 オプション表 参照 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	10:100mm 下記 オプション表 参照 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

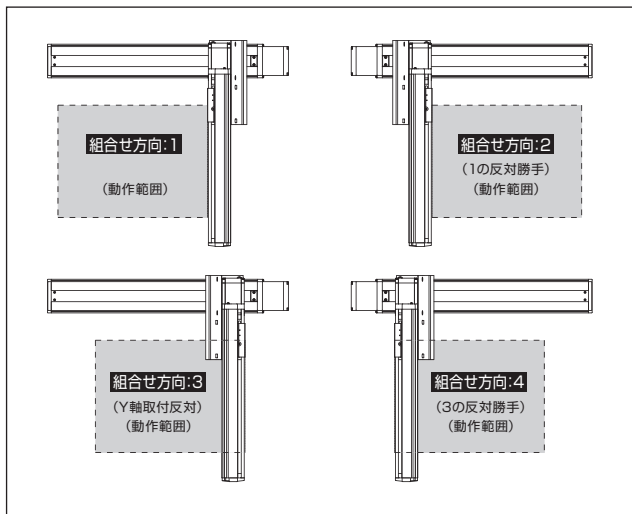


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BK1H-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BK2H-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BK3H-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BK4H-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA【ISPA】-WXM-①-600-40-(ストローク)-②	→A-251
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-(ストローク)	→A-193

※上記型式の①にはエンコーダ種類 (A:アブソ) か (L:インクリ) が入ります。

※上記型式の②にはA1かA3が入ります。

A1: 直交組合せ方向2と4の場合に記入 A3: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Y 軸	2400						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	28.0	27.3	
	0.3	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	28.0	27.3	
	0.4	23.1	22.3	21.5	20.7	20.0	19.2	18.5	17.6	16.8	16.0	15.3	14.5	13.8	
	0.5	15.0	14.2	13.4	12.6	11.9	11.1	10.4	9.5	8.7	7.9	7.2	6.4	5.7	
	0.6	9.6	8.8	8.0	7.2	6.5	5.7	5.0	4.1	3.3	2.5	1.8	1.0	—	
	0.7	6.0	5.2	4.4	3.6	2.9	2.1	1.4	0.5	—	—	—	—	—	
	0.8	2.4	1.6	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 L:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別販販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

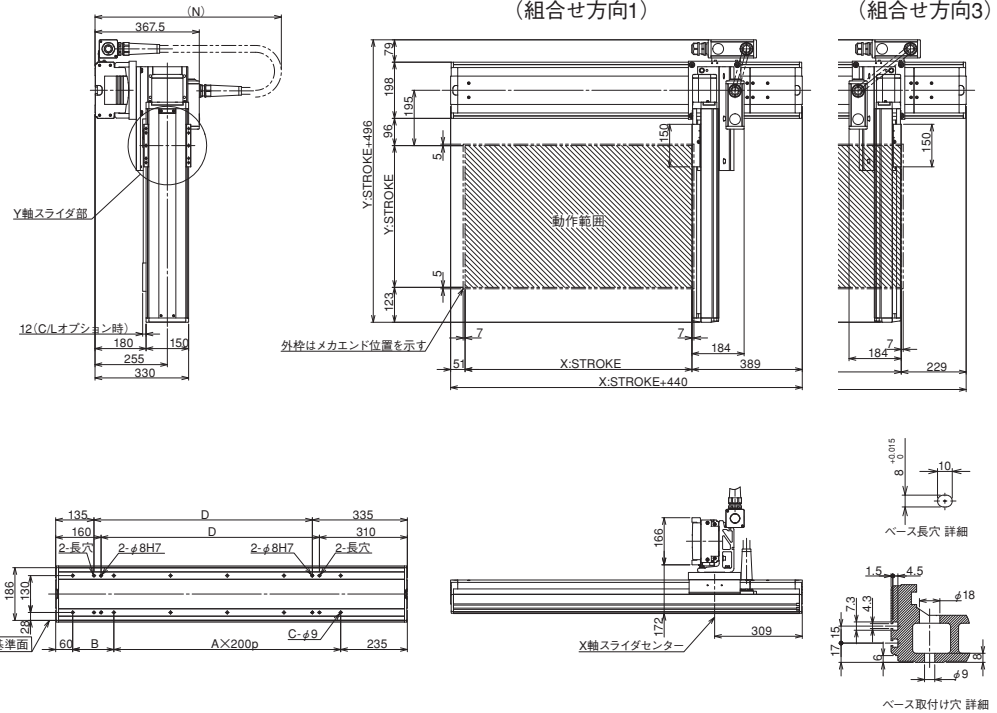
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970
N	450	450	500	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850

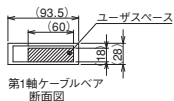
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

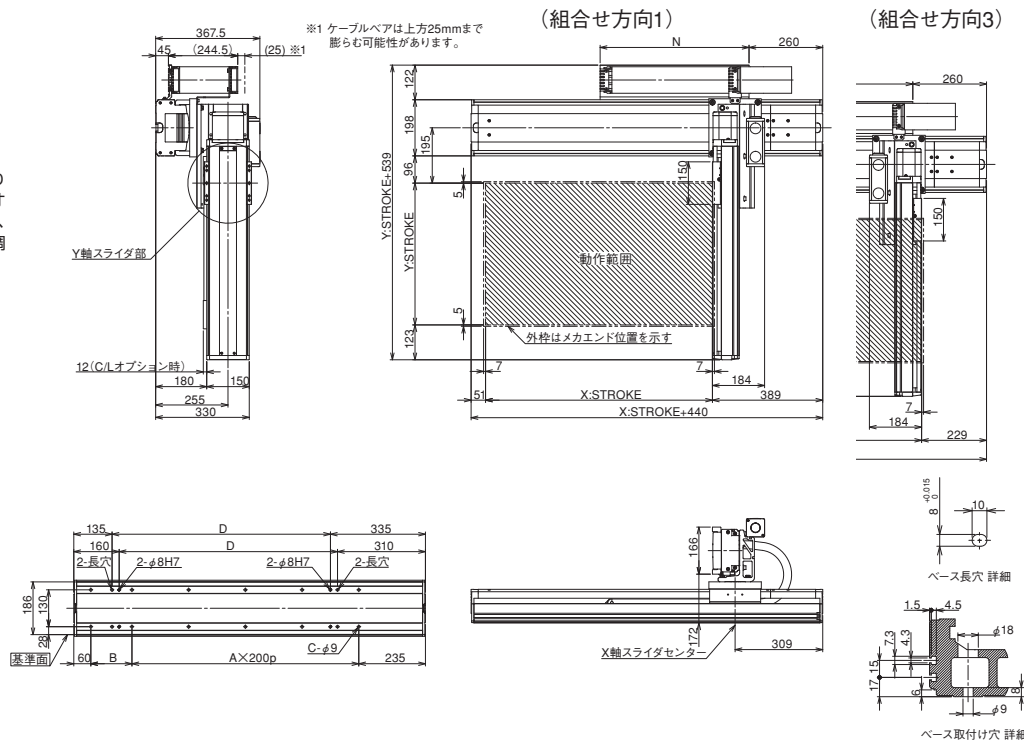
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



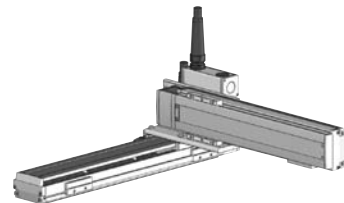
第1軸ケーブルベア断面図



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BK □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
ICSPB2-BK □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 L:インクリメンタル仕	10:100mm 下記 オプション表 参照 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	10:100mm 下記 オプション表 参照 70:700mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

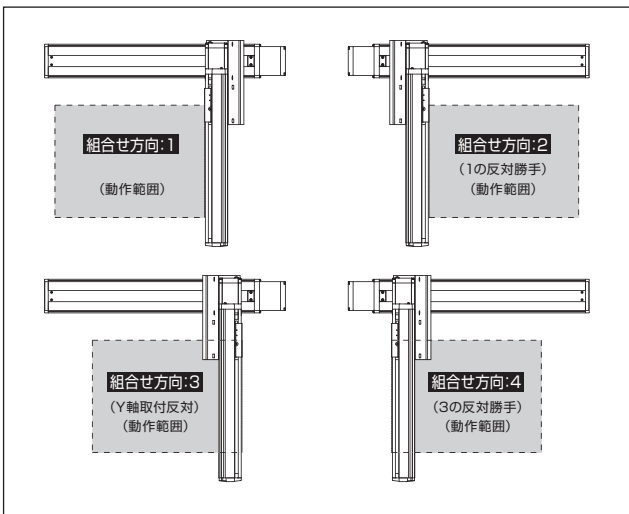


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BK1M-①-②A3③-④⑤⑥-⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BK2M-①-②A1③-④⑤⑥⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BK3M-①-②A3③-④⑤⑥⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BK4M-①-②A1③-④⑤⑥⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA【ISPA】-WXM-①-600-20-(ストローク)-②	→A-251
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-(ストローク)	→A-193

※上記型式の①にはエンコーダ種類 (A:アブソ) か (L:インクリ) が入ります。

※上記型式の②にはA1かA3が入ります。

A1: 直交組合せ方向2と4の場合に記入 A3: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	1200	920	765	645	550	475	
Y 軸	1200						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	65.0	65.0	65.0	65.0	62.3	55.9	50.7	46.1	42.0	38.4	35.2	32.2	29.6	
	0.3	65.0	65.0	65.0	65.0	62.3	55.9	50.7	46.1	42.0	38.4	35.2	32.2	29.6	
	0.4	64.5	63.7	62.9	62.1	59.9	54.1	49.8	44.8	40.9	37.4	34.3	31.5	28.9	
	0.5	47.4	46.6	45.8	45.0	44.3	43.5	42.8	40.4	36.5	33.0	29.9	27.0	24.5	
	0.6	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	27.8	24.8	22.2	19.8	17.6	
	0.7	29.4	28.6	27.8	27.0	26.3	25.5	24.8	23.9	21.6	19.0	16.7	14.6	12.7	
	0.8	23.1	22.3	21.5	20.7	20.0	19.2	18.5	17.6	16.8	14.7	12.6	10.7	9.0	
	0.9	18.6	17.8	17.0	16.2	15.5	14.7	14.0	13.1	12.3	11.3	9.4	7.7	6.1	
	1	15.0	14.2	13.4	12.6	11.9	11.1	10.4	9.5	8.7	7.9	6.9	5.2	3.8	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 L:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm } 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアス-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	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

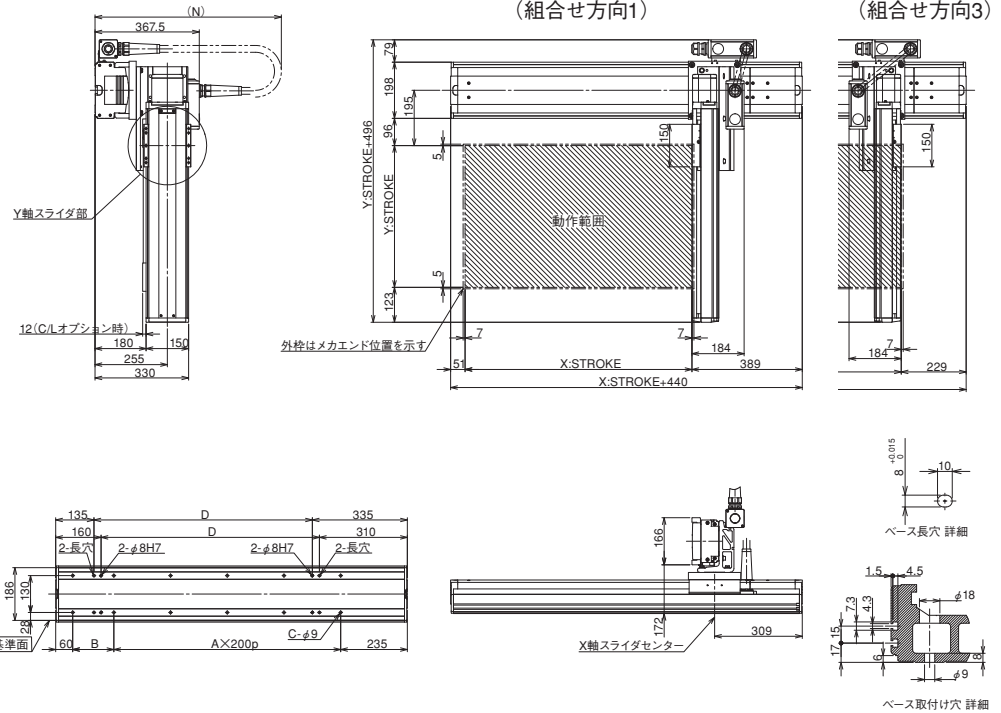
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970
N	450	450	500	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850

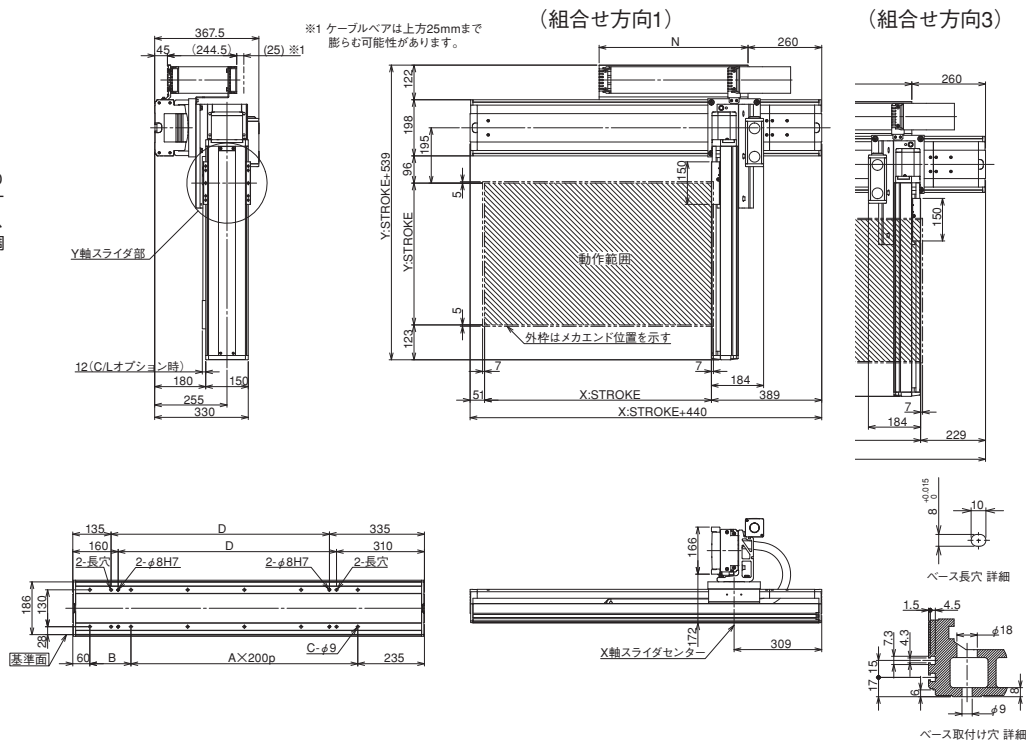
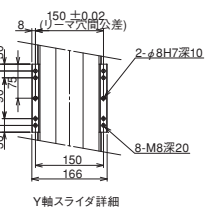
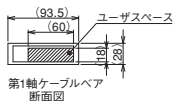
ICSB2 [ICSPB2] -BK □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



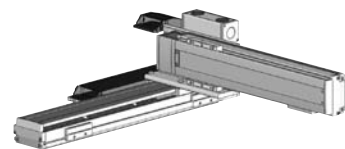
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目										
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線			
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	90:900mm 250:2500mm (100mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照			

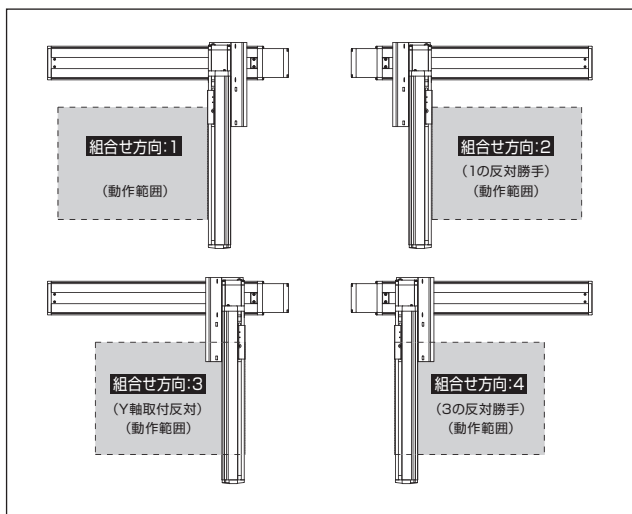


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BL1H-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BL2H-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BL3H-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BL4H-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA【ISPA】-WXXM-①-600-40-(ストローク)-②	→A-255
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-(ストローク)	→A-193

※上記型式の①にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②にはA1かA3が入ります。

A1: 直交組合せ方向2と4の場合に記入 A3: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
Y 軸	2400	—						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1110	1005	915	840	770	710	655
Y 軸	—						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク											
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
加 速 度 (※)	0.2	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	27.3
	0.3	36.6	35.8	35.0	34.2	33.5	32.7	32.0	31.1	30.3	29.5	28.8	27.3
	0.4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	90:900mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

(組合せ方向1)

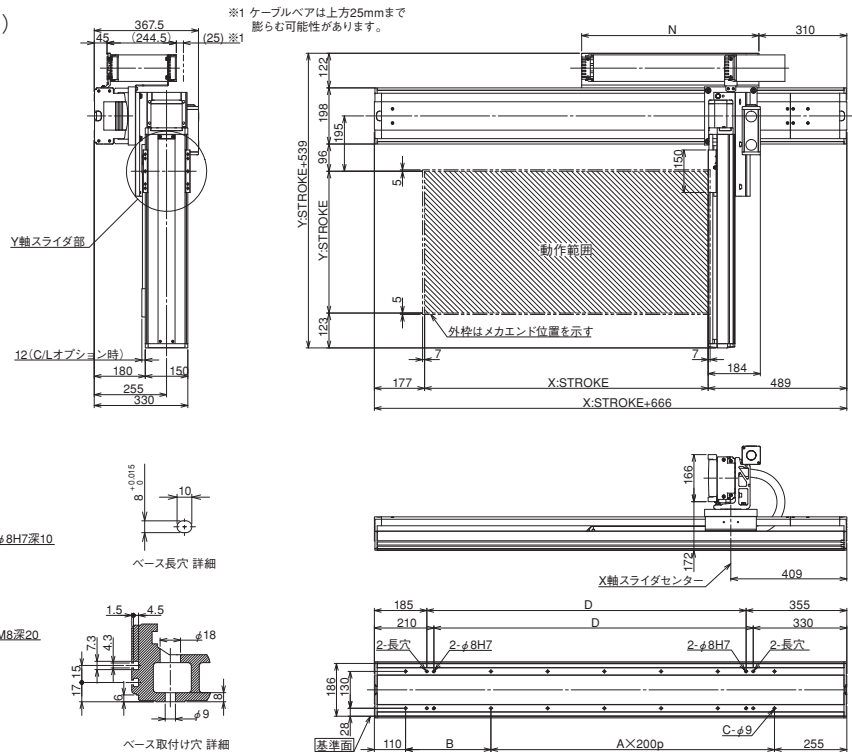
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

寸法図

(組合せ方向3)

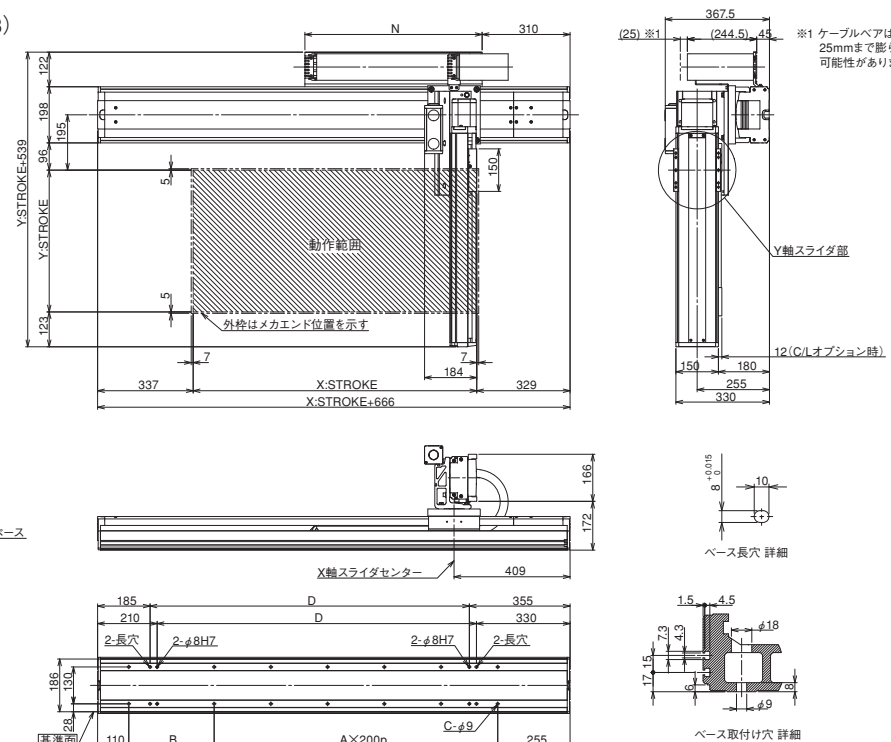
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD

3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。



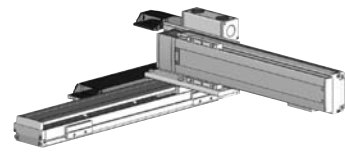
X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-BL M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BL M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	90:900mm 250:2500mm (100mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

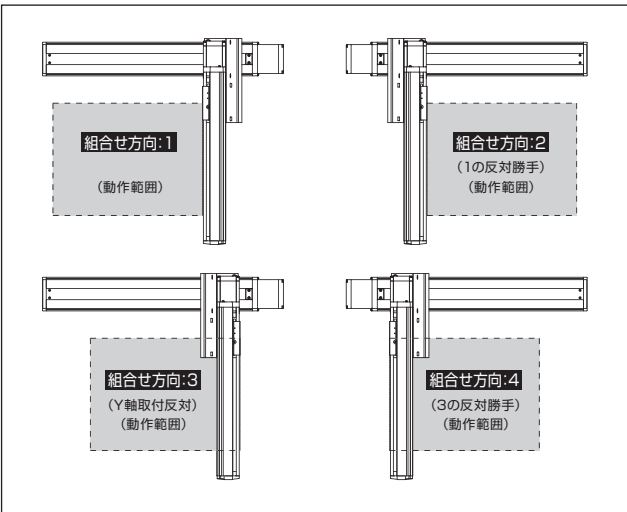


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BL1M-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2[ICSPB2]-BL2M-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2[ICSPB2]-BL3M-①-②A3③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2[ICSPB2]-BL4M-①-②A1③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA[ISPA]-WXXM-①-600-20-(ストローク)-②	→A-255
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-①-400-20-(ストローク)	→A-193

※上記型式の ①にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

※上記型式の ②にはA1かA3が入ります。

A1: 直交組合せ方向2と4の場合に記入 A3: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	1200	1100	980	860	765	680	610
Y 軸	1200	—						

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	555	500	455	420	385	355	325
Y 軸	—						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク															
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700			
加 速 度 (※)	0.2	65.0	65.0	65.0	65.0	62.3	55.9	50.7	46.1	42.0	38.4	35.2	32.2	29.6			
	0.3	65.0	65.0	65.0	65.0	62.3	55.9	50.7	46.1	42.0	38.4	35.2	32.2	29.6			
	0.4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—			

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	90:900mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.02mm【±0.01mm】 Y軸 ±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.3G です。
(加速度は 0.3G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

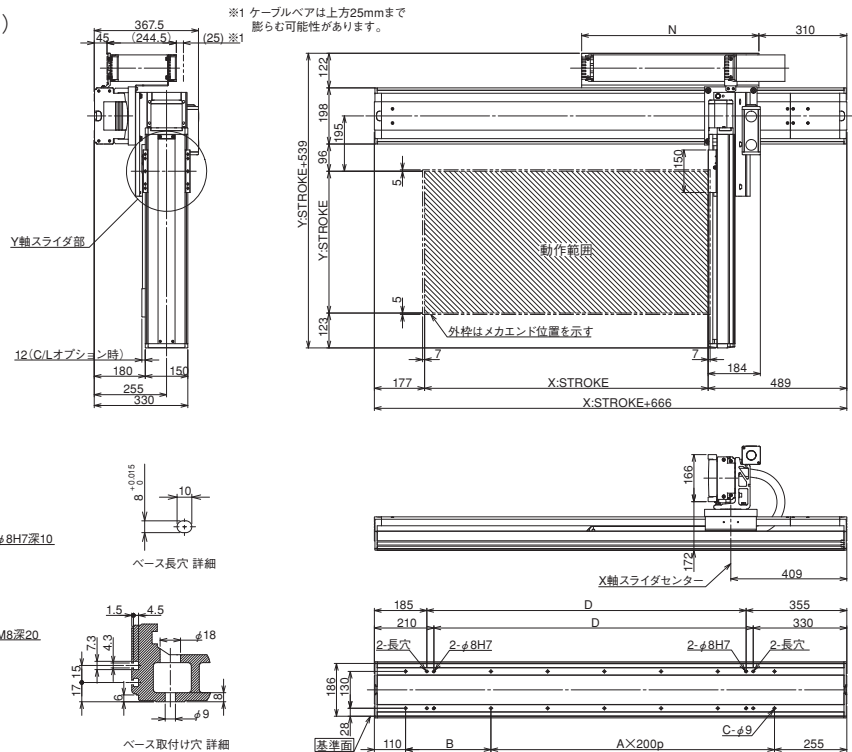
2次元
CAD

3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。

(組合せ方向1)



X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

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。

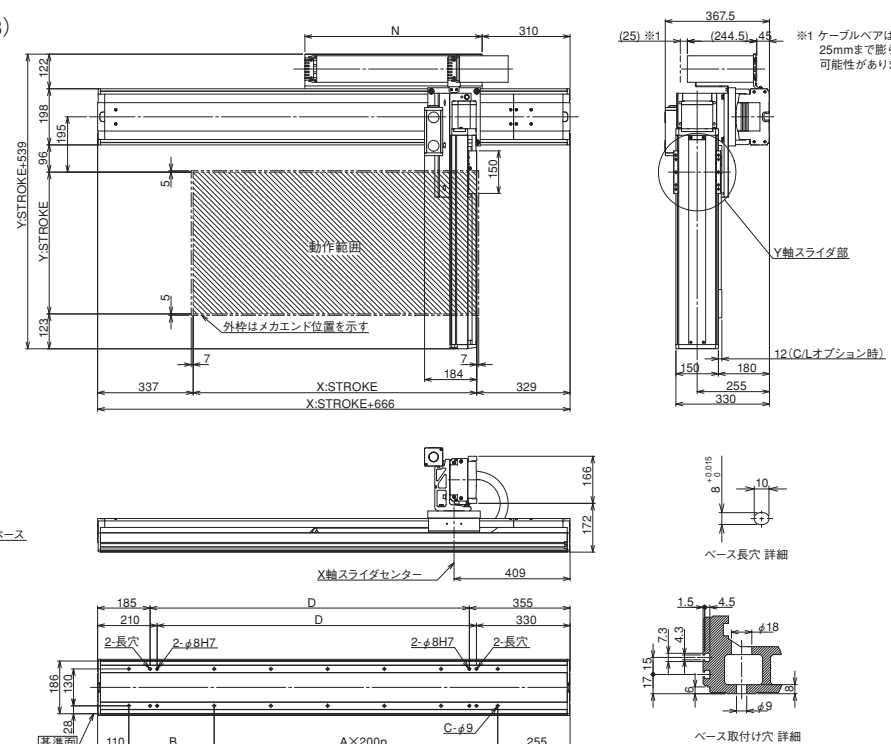
2次元
CAD

3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。

(組合せ方向3)



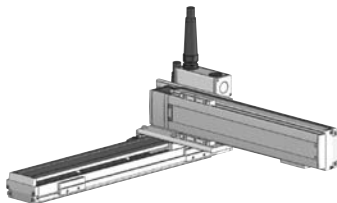
X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
B	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-BM□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

ICSPB2-BM□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm ↓ 70:700mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		
※自立ケーブル仕様の場合									

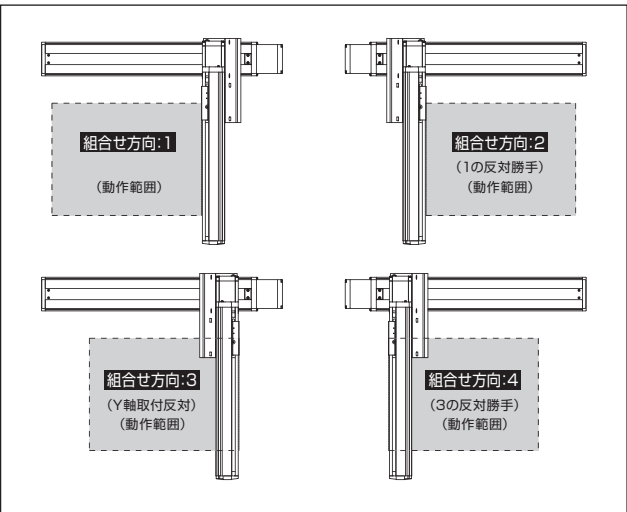


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BM1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BM2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BM3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BM4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	SSPA-LXM-□-750-50-(ストローク)	→A-209
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40 -(ストローク)	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1350~1400	1450~1500
X 軸	2500	2320	1950	1660	1440	1250	1100	
Y 軸	2400							

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	36.4	35.6	34.8	34.0	33.3	32.4	31.7	30.9	30.1	29.3	28.6	27.5	25.0	
	0.3	36.4	35.6	34.8	34.0	33.3	32.4	31.7	30.9	30.1	29.3	28.6	26.9	24.5	
	0.4	36.4	35.6	34.8	34.0	33.3	32.4	31.7	30.9	30.1	27.4	24.6	22.0	19.6	
	0.5	25.6	24.8	24.0	23.2	22.5	21.6	20.9	20.1	19.3	18.5	16.4	14.3	12.3	
	0.6	18.4	17.6	16.8	16.0	15.3	14.4	13.7	12.9	12.1	11.3	10.6	9.1	7.5	
	0.7	13.0	12.2	11.4	10.6	9.9	9.0	8.3	7.5	6.7	5.9	5.2	4.4	3.6	
	0.8	9.4	8.6	7.8	7.0	6.3	5.4	4.7	3.9	3.1	2.3	1.6	—	—	
	0.9	6.7	5.9	5.1	4.3	3.6	2.7	2.0	1.2	—	—	—	—	—	
	1	4.0	3.2	2.4	1.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	2.2	1.4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 150:1500mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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。

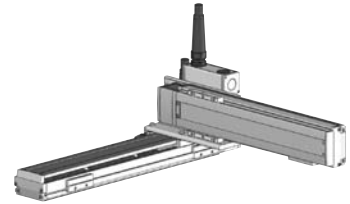
(注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2-BM M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
ICSPB2-BM M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

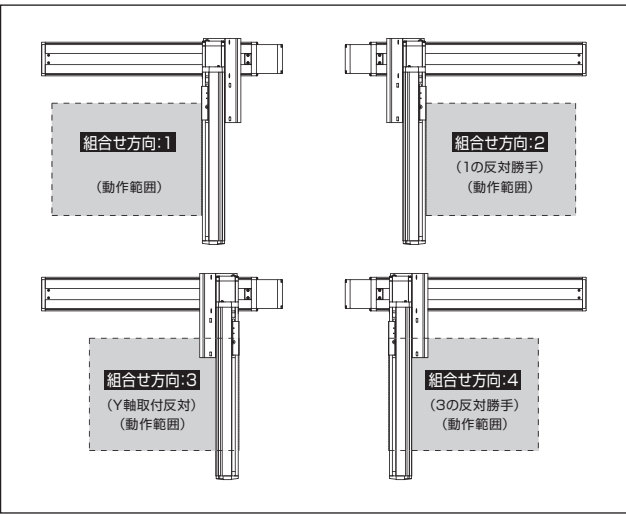


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BM1 M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BM2 M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BM3 M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BM4 M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	SSPA-LXM-□-750-25-(ストローク)	→A-209
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20 -(ストローク)	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~700	750~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300	1350~1400	1450~1500
X 軸	1250	1160	970	830	720	620	550	
Y 軸	1200							

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	90.0	83.0	72.0	63.2	56.1	50.1	45.0	40.6	36.7	33.3	30.2	27.5	25.0	
	0.3	90.0	79.1	69.0	60.8	54.2	48.5	43.7	39.5	35.8	32.5	29.5	26.9	24.5	
	0.4	78.6	70.9	61.8	54.2	48.0	42.7	38.2	34.1	30.6	27.4	24.6	22.0	19.6	
	0.5	63.4	54.1	46.7	40.6	35.6	31.3	27.6	24.3	21.4	18.7	16.4	14.3	12.3	
	0.6	50.6	42.8	36.6	31.5	27.3	23.7	20.5	17.7	15.2	13.0	11.0	9.1	7.5	
	0.7	41.5	34.8	29.5	25.1	21.4	18.2	15.5	13.1	10.9	8.9	7.1	5.5	4.0	
	0.8	34.6	28.8	24.1	20.2	17.0	14.1	11.7	9.5	7.6	5.8	4.2	2.7	1.4	
	0.9	29.3	24.1	19.9	16.4	13.5	11.0	8.8	6.8	5.0	3.4	2.0	—	—	
	1	25.1	20.4	16.6	13.4	10.8	8.4	6.4	4.6	3.0	1.5	—	—	—	
	1.1	21.6	17.3	13.8	10.9	8.5	6.4	4.5	2.8	1.3	—	—	—	—	
	1.2	18.4	14.7	11.5	8.8	6.6	4.6	2.9	1.3	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 150:1500mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

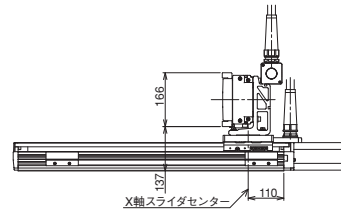
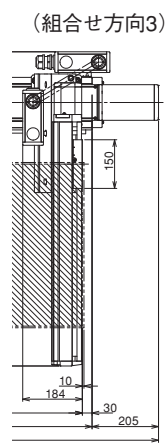
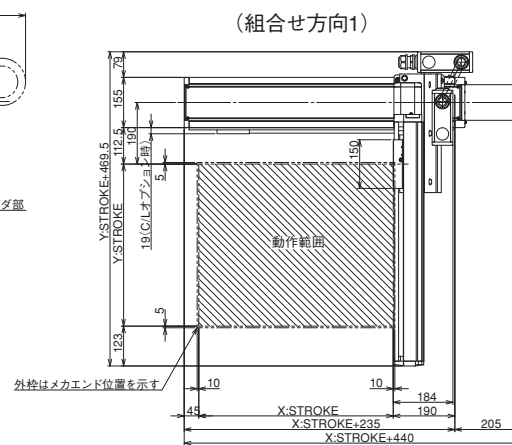
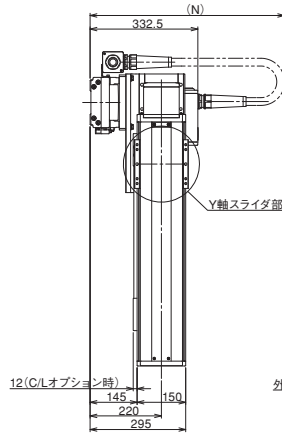
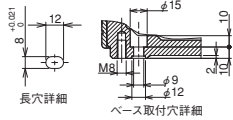
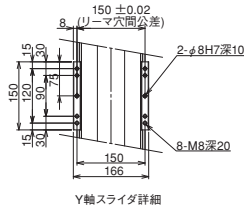
ICSB2【ICSPB2】-BM ☐ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
N	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050

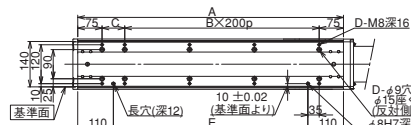
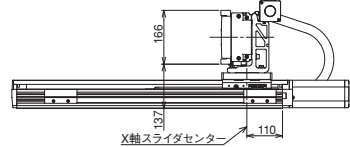
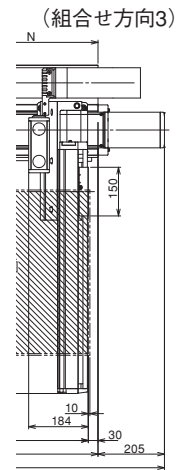
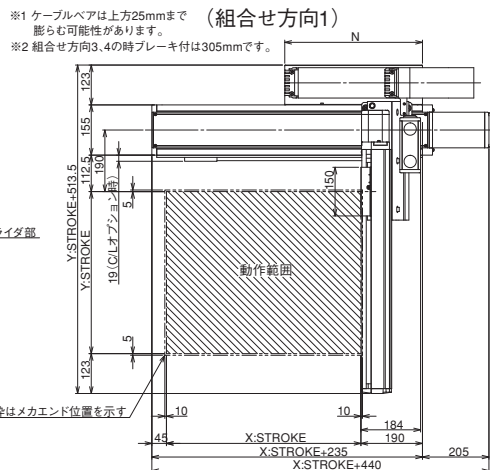
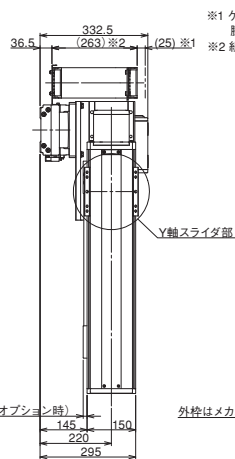
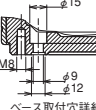
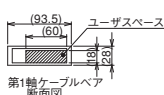
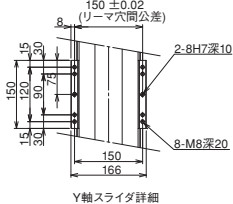
ICSB2【ICSPB2】-BM ☐ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
C	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
E	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

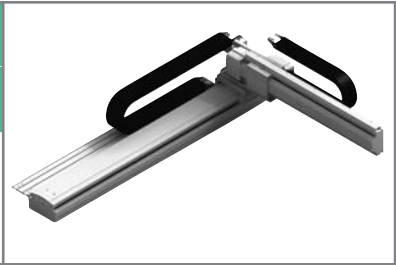
ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICSPA6

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

ICSPA2-BP□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線	(オプション)	
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	30:300mm 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベア Lサイズ	CTM:ケーブルベア Mサイズ		

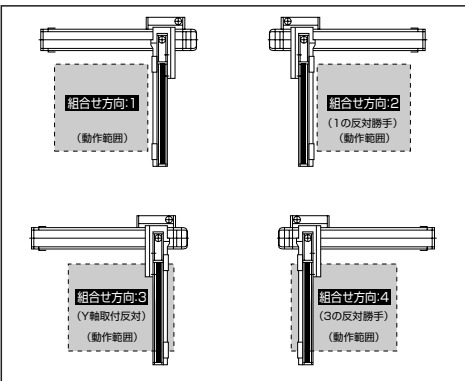


型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥

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

XY 組合せ方向



軸構成

※ 【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -WXM-①-750-50- (ストローク) -②	→ A-253
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-③-400-40- (ストローク)	→ A-245

※ 上記型式の ① にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

※ 上記型式の ② には A1 か A3 が入ります。

A1: 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入 A3: 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Y 軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.5	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4
	0.6	4.7	3.2	1.8	0.5	—
	0.7	0.2	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm 130 : 1300mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベア L サイズ
⑥	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベア M 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ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリーブセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ	L	→ G-449
原点逆仕様	NM	→ G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449

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	750W/50mm		
Y 軸モータ出力/リード	400W/40mm		

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	300 ～ 700	800 ～ 1000	1100	1200	1300
X 軸	2000		1840	1570	1360
Y 軸	2400	—	—	—	—

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→ M-2 ページ)

(※) コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

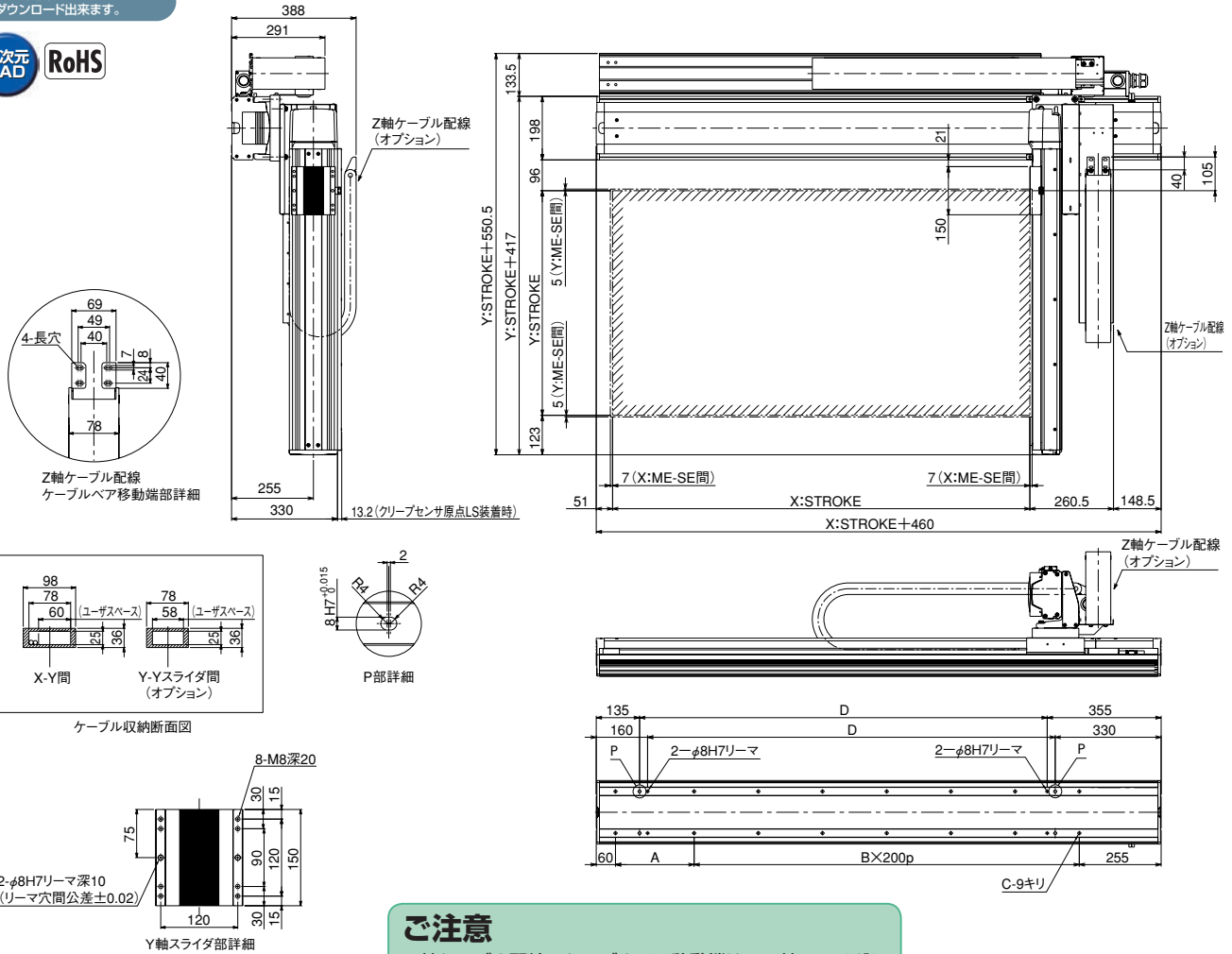
- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※ その他注意事項は、前 69～74 ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BP □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



ご注意

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

Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
A	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
D	270	370	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカル
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

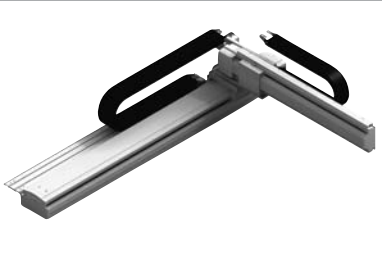
ICSPA6

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

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	高級コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内図表参照 A:アプリアイテム I:インクリタリシ	30:300mm 130:1300mm (100mm毎)	下記オプション表参照	30:300mm 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベアLサイズ	CTM:ケーブルベアMサイズ

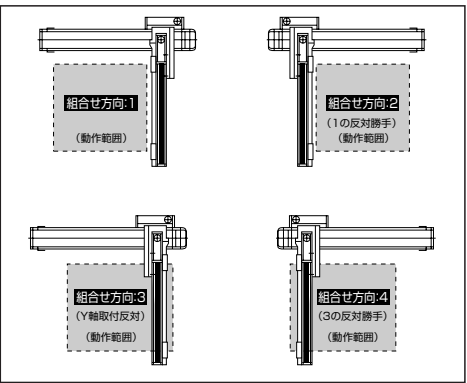


型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アプソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の □①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成

※ 【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -WXM-①-750-25 (ストローク) -②	→ A-253
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-③-400-20- (ストローク)	→ A-245

※上記型式の ①にはエンコーダ種類 A (アプソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には A1 か A3 が入ります。
A1:直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入 A3:直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Y 軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	54.5	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.5	42.5	41.0	39.6	33.7	28.1
	0.6	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.7	24.5	23.0	21.6	20.3	18.8
	0.8	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.9	13.7	12.2	10.8	9.5	8.0
	1.0	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4

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 130 : 1300mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベア L サイズ
⑥	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベア M 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ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリーブセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ	L	→ G-449
原点逆仕様	NM	→ G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449

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	750W/25mm
Y 軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	300 ～ 700	800 ～ 900	1000	1100	1200	1300
X 軸	1250	1090	920	785	680	
Y 軸	1200	—	—	—	—	—

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

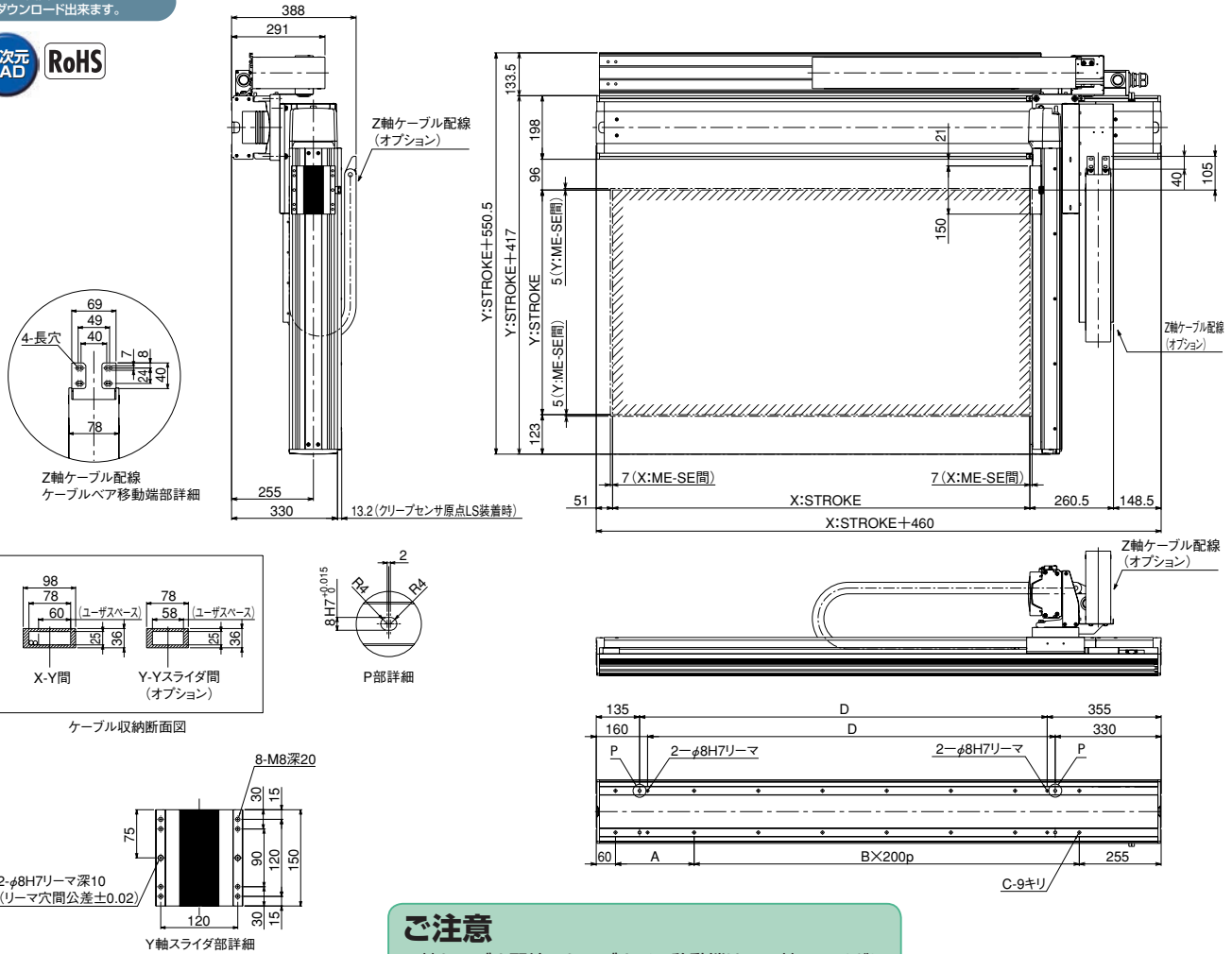
(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、前69～74ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BP □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



ご注意

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

Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
A	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
D	270	370	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカル
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

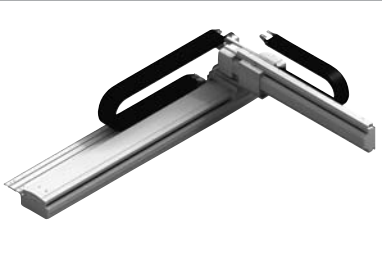
ICSPA6

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

ICSPA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリタル仕様	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON XSEL-P/Q □L:長さ指定	3L:3m 5L:5m Lサイズ	CTL:ケーブルベア Lサイズ CTM:ケーブルベア Mサイズ

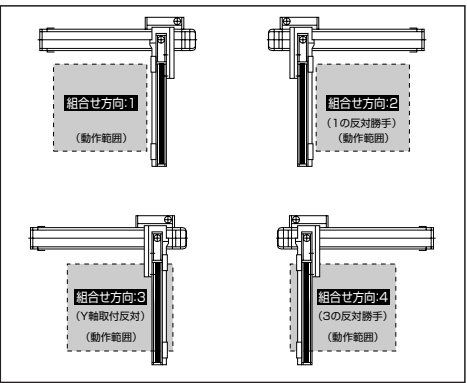


型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の □①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -WXM-①-750-50- (ストローク) -②	→ A-257
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-③-400-40- (ストローク)	→ A-245

※上記型式の ①にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には A1 か A3 が入ります。
A1:直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入 A3:直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y 軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.4	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベア L サイズ
⑥	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベア M 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ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリーブセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ	L	→ G-449
原点逆仕様	NM	→ G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449

共通仕様

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	750W/50mm
Y 軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注3)

	300～700	900～1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	—	2000	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
Y 軸	2400	—	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

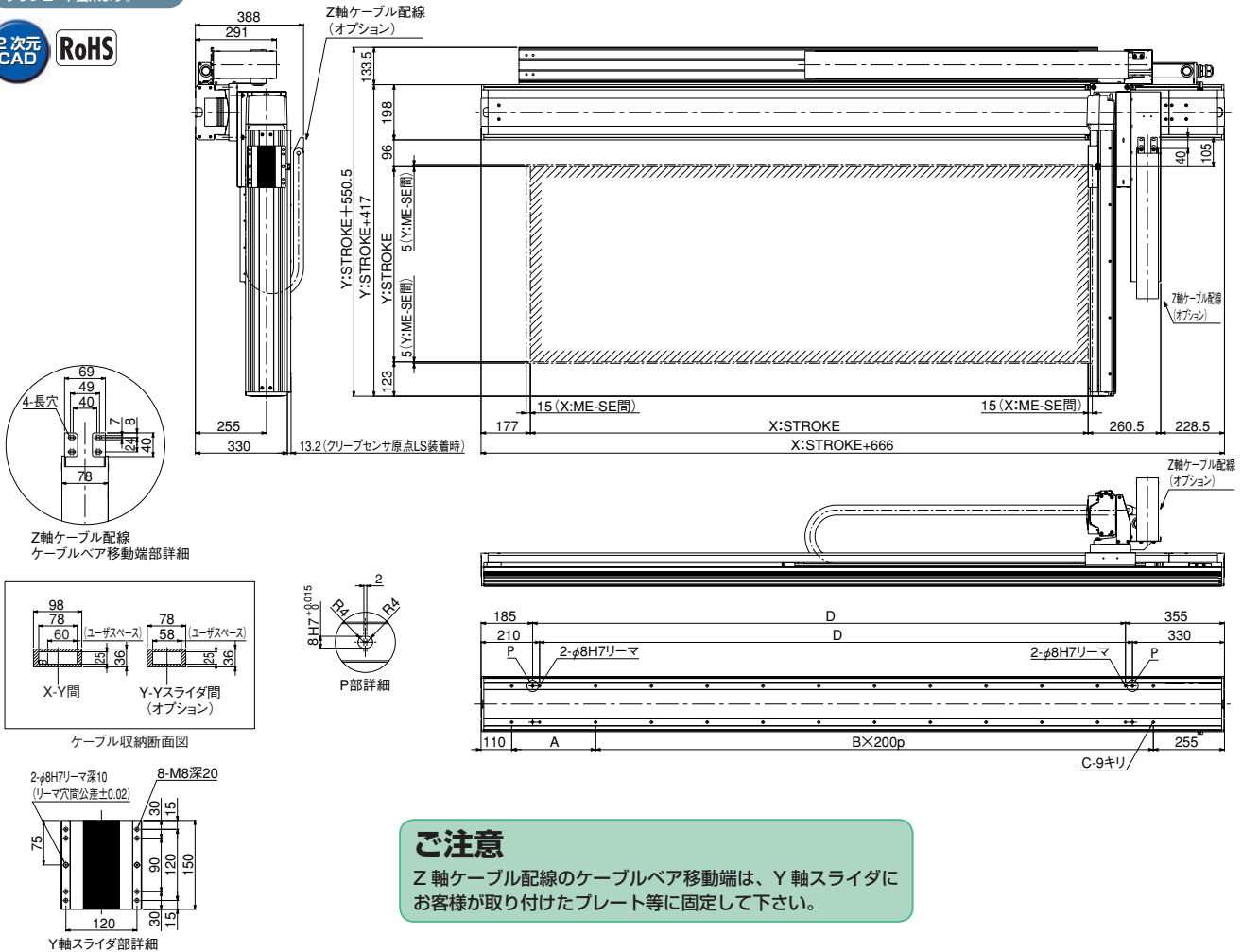
(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります)

※その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BQ □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



ご注意

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

Xストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
B	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

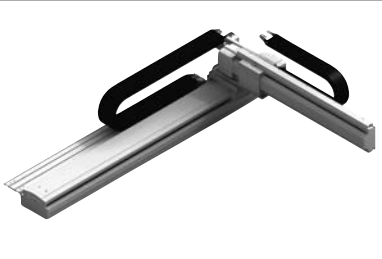
ICSPA6

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

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストロークオプション	2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軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線 (オプション)
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アプリケーション仕 1:インクリタリ仕様	90:900mm 250:2500mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL :ケーブルベア Lサイズ	CTM:ケーブルベア Mサイズ

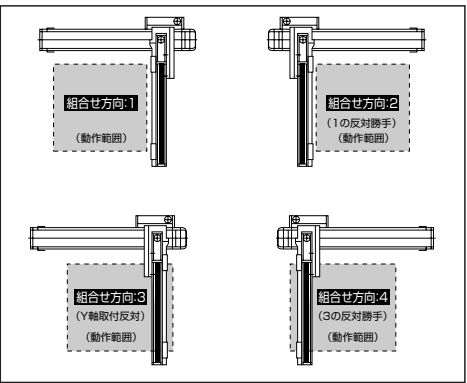


型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	精度仕様	型式
アプソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-A-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-A-①A1-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-I-①A3-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-I-①A1-②-③-④-⑤-⑥

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成

※ 【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -WXM-①-750-25- (ストローク) -②	→ A-257
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-③-400-20- (ストローク)	→ A-245

※ 上記型式の ①にはエンコーダ種類 A (アプソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には A1 か A3 が入ります。
A1: 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入 A3: 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

加速度別可搬質量 (kg) (注 4)

		Y 軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y 軸ストローク (注 1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □ L : □ m
⑤	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベア L サイズ
⑥	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベア M 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ください。
また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリーブセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ	L	→ G-449
原点逆仕様	NM	→ G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449

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	750W/25mm
Y 軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注 3)

	300～700	900～1500	1600	1700	1800	1900
X 軸	—	1250	1200	1075	965	870
Y 軸	1200	—	—	—	—	—

	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	790	720	660	605	555	515
Y 軸	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途ご購入下さい。

(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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

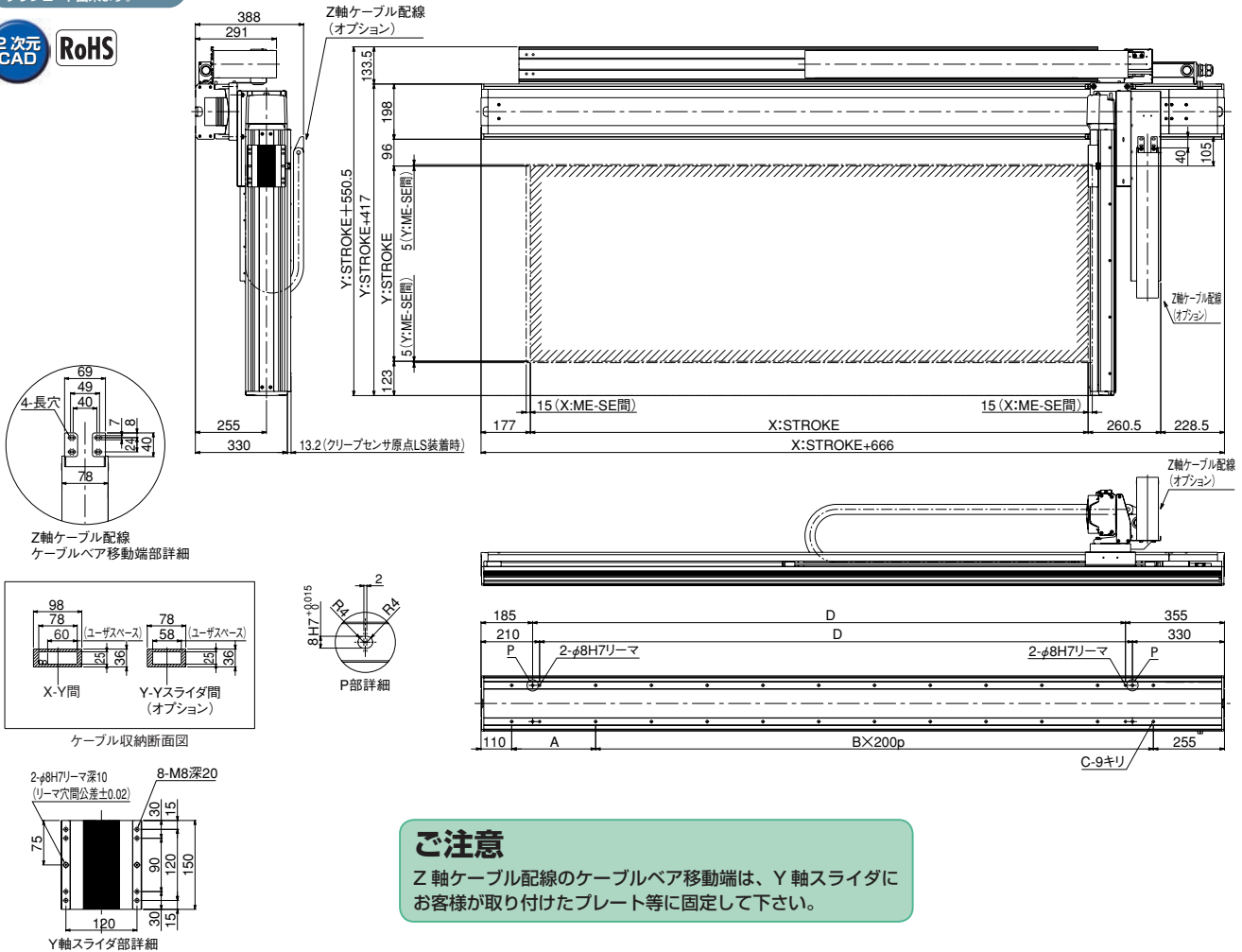
(注 4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります)

※ その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BQ □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



ご注意

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

Xストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
B	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

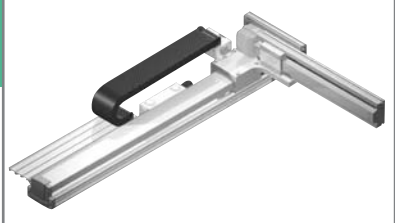
ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

ICSPA2-B1N□H 直交ロボット ナット回転型+ ISA2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) X 軸高速タイプ

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



型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

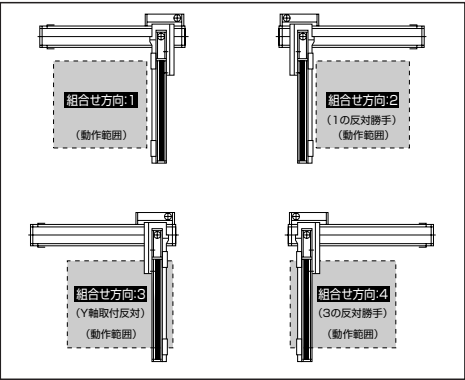
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



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	→ A-293
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20(ストローク)-T2-AQ	→ A-225

※上記型式の ①には A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1 : 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2 : 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし (NT1 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

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

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	→ G-449	標準装備
ブレーキ	B	→ G-449	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ G-449	
原点リミットスイッチ	L	→ G-449	
原点逆仕様	NM	→ G-449	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449	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

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



ご注意

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

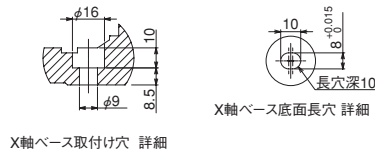
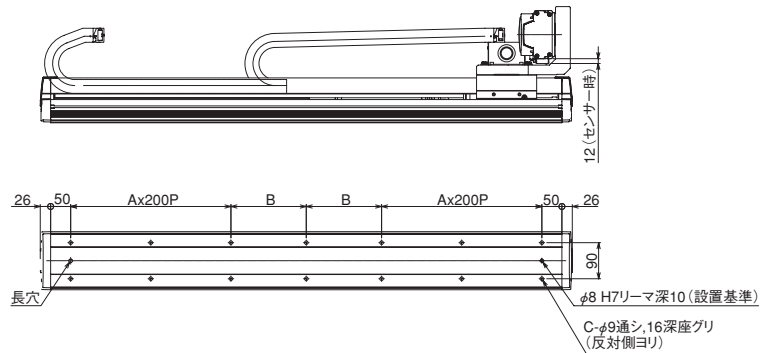
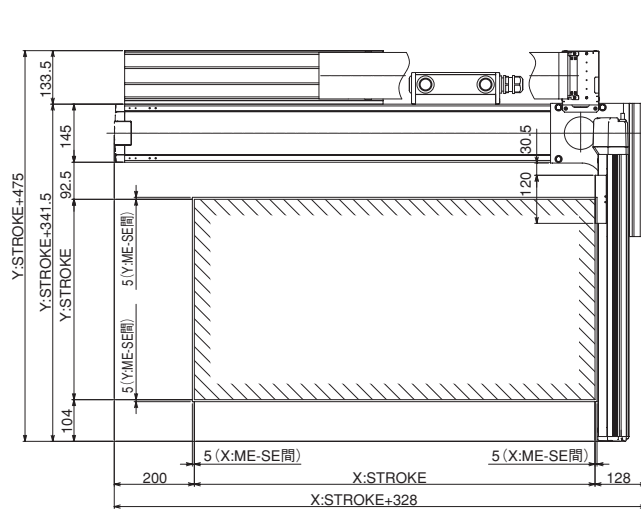
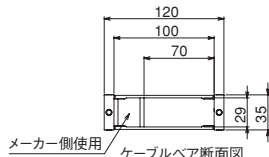
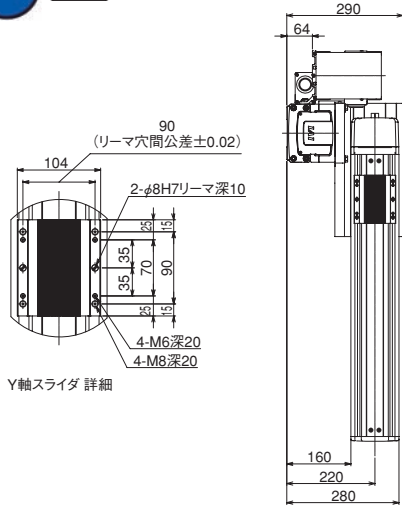
※その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSPA2-B1N □ H

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



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	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
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	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

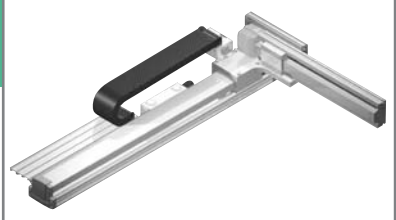
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSPA2-B1N□M

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

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



型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

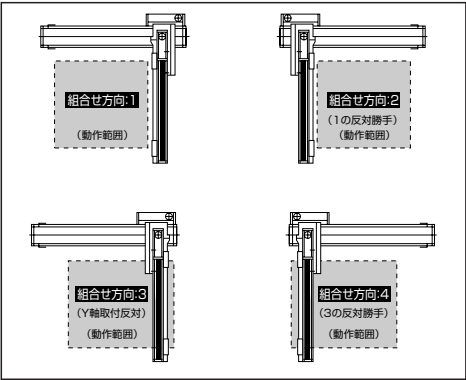
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



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	→ A-293
Y 軸	ISPA-MYM-③-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-225

※上記型式の ①には A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1 : 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2 : 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし (NT1 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

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

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	→ G-449	標準装備
ブレーキ	B	→ G-449	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ G-449	
原点リミットスイッチ	L	→ G-449	
原点逆仕様	NM	→ G-449	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449	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

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)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 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	--

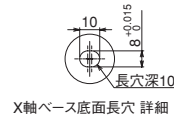
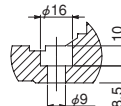
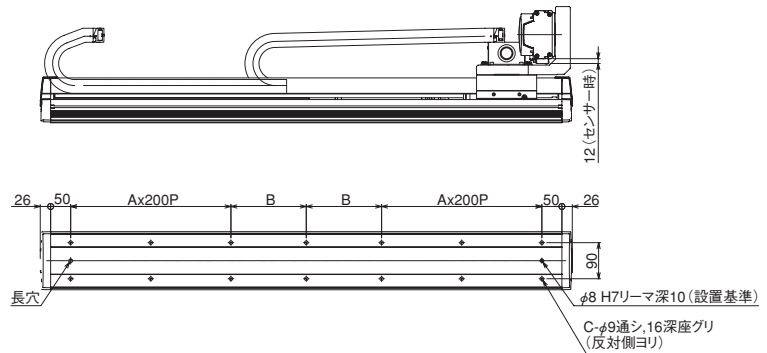
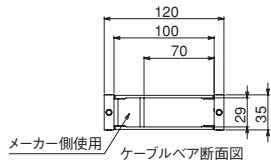
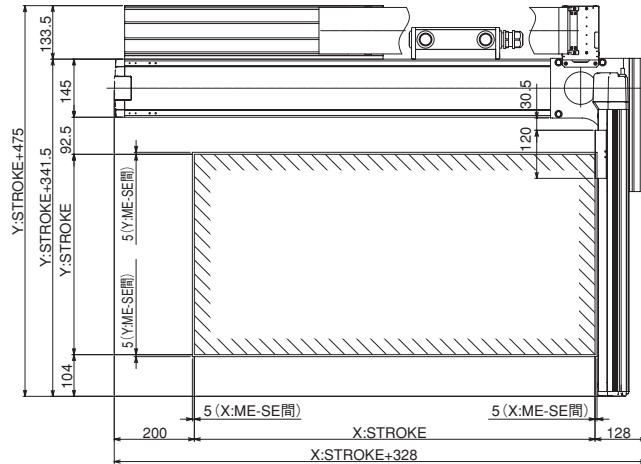
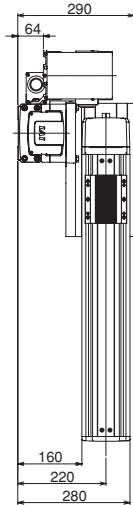
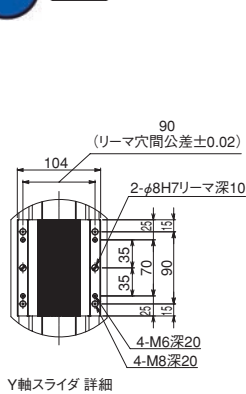
※その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSPA2-B1N □ M

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



X軸ベース取付け穴 詳細

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
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	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリッパ
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

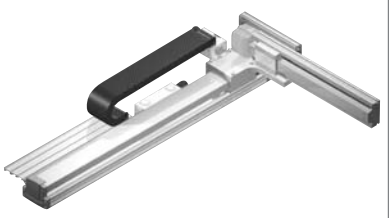
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□H

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

■型式項目	ICSPA2	—	B2N□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	ICSPA2高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表参照		—エンコーダ種類	—X軸ストローク・オプション	—Y軸ストローク・オプション	—選定コントローラ	—ケーブル長	—Y軸ケーブル配線				
						A:アブリュート仕様	225:2250mm	T2:20:200mm	下配オプション表参照	T2:SCON SSEL	3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルベア			
						I:インクリメンタル仕様	300:3000mm (50mm 毎)	T2:70:700mm (50mm 毎)	下配オプション表参照	XSEL	□L:長さ指定				



型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	2	ICSPA2-B2N2H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	3	ICSPA2-B2N3H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	4	ICSPA2-B2N4H-A- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	2	ICSPA2-B2N2H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	3	ICSPA2-B2N3H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④
	4	ICSPA2-B2N4H-I- ① AQRT- ② AQ-T2- ③ - ④

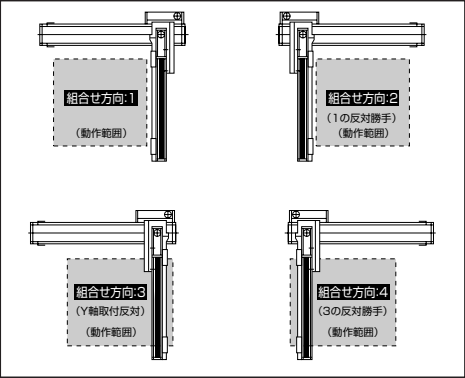
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



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	→ A-297
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-225

※上記型式の ①には A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1 : 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2 : 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし (NT1 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

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

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	→ G-449	標準装備
ブレーキ	B	→ G-449	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ G-449	
原点リミットスイッチ	L	→ G-449	
原点逆仕様	NM	→ G-449	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449	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

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)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 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。
--	--

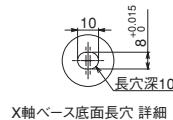
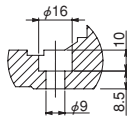
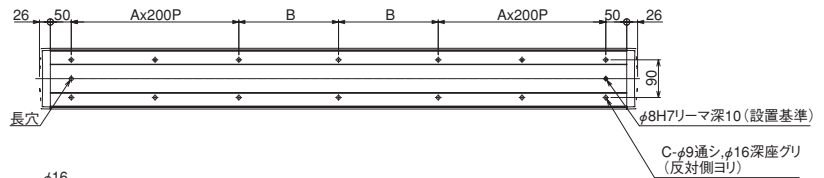
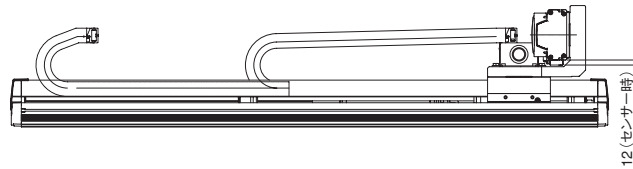
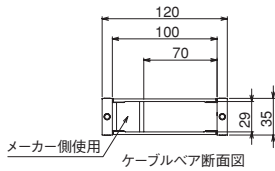
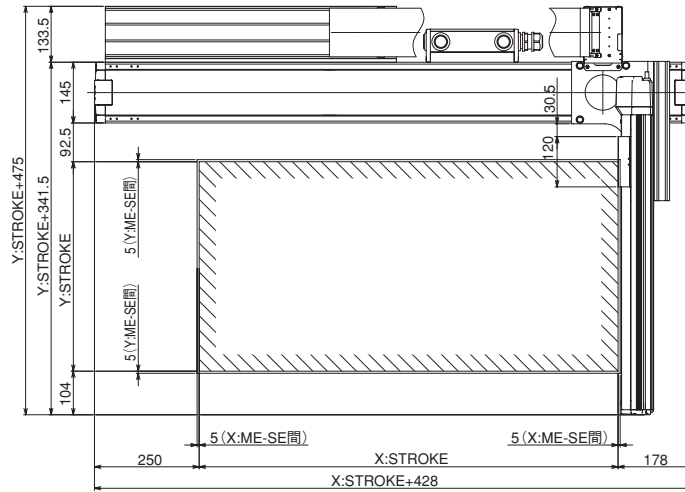
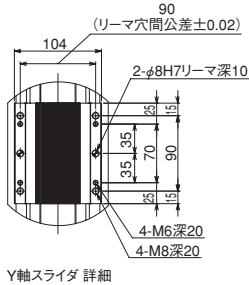
※その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSPA2-B2N □ H

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

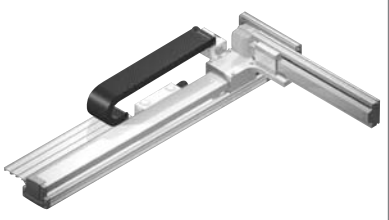
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□M

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

■型式項目	ICSPA2	—	B2N□H	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	ICSPA2高精度2軸仕様		タイプ	下記型式内容表参照		—エンコーダ種類	—X軸ストローク・オプション	—Y軸ストローク・オプション	—選別コントローラ	—ケーブル長	—Y軸ケーブル配線				
						A:アブリュート仕様	225:2250mm 300:3000mm (50mm 毎)	T2:20:200mm オプション表参照	下記オプション表参照	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CT:ケーブルベア		



型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

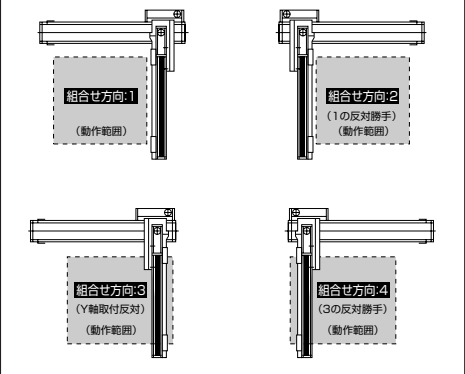
※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

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

※上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



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	→ A-297
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-225

※上記型式の ①には A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。
※ 上記型式の ②には NT1 か NT2 が入ります。
NT1 : 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入
NT2 : 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入
注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし (NT1 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

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

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	→ G-449	標準装備
ブレーキ	B	→ G-449	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ G-449	
原点リミットスイッチ	L	→ G-449	
原点逆仕様	NM	→ G-449	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ G-449	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

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※)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 0.3G です。Y 軸は 1G まで動作可能ですが、X 軸は 0.3G が上限となります。
--	--

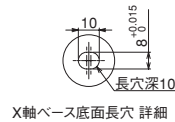
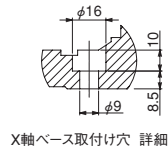
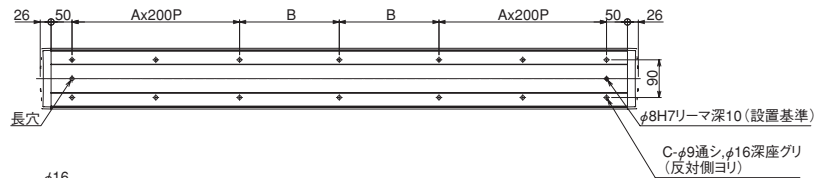
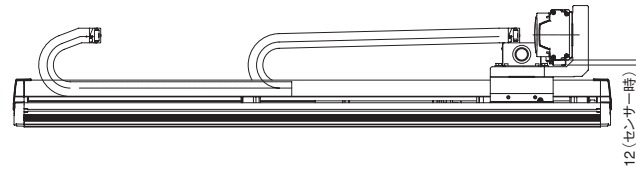
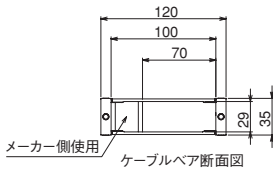
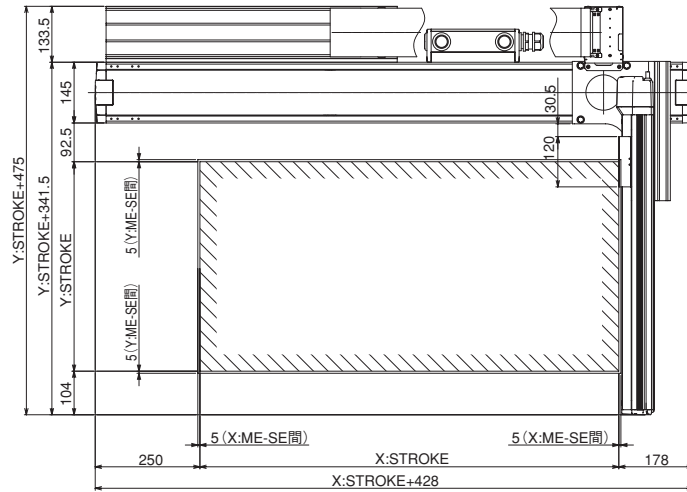
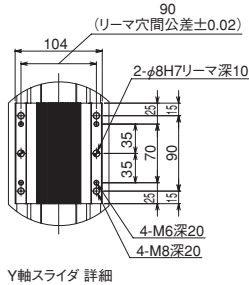
※その他注意事項は、前-69～74ページをご参照下さい。

ICSPA2-B2N □ M

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

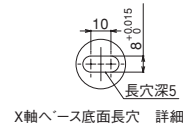
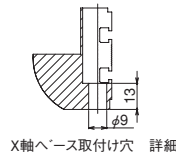
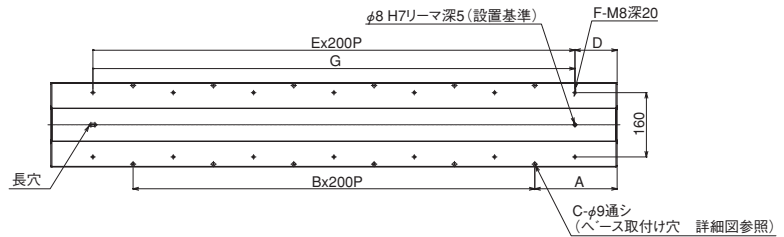
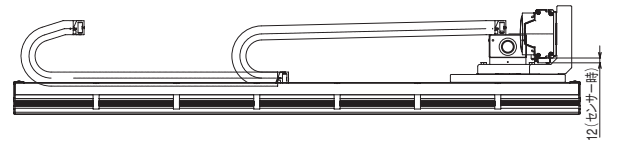
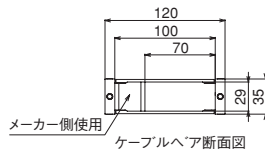
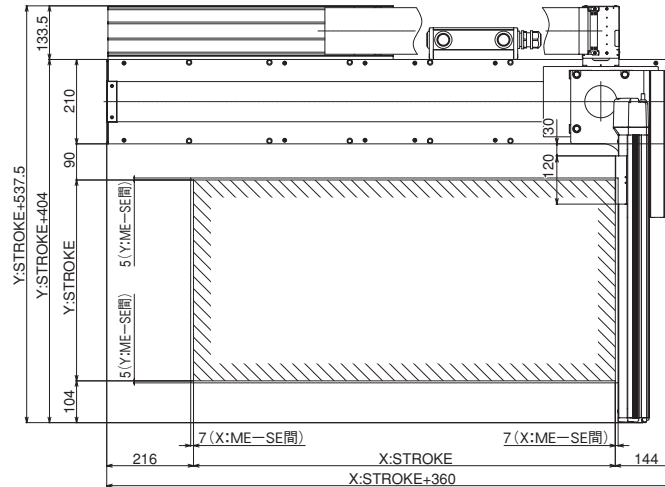
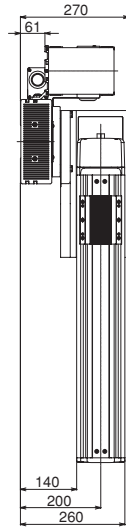
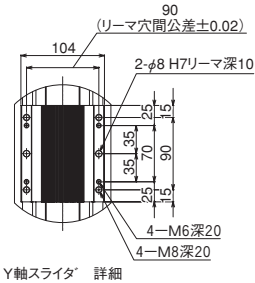
ICSPA6

ICSPA2-B1L □ H

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



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

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

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
フォームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

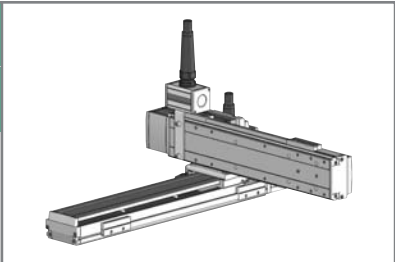
ICSPA6

ICSB2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 60:600mm (50mm 毎)	10:100mm 40:400mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

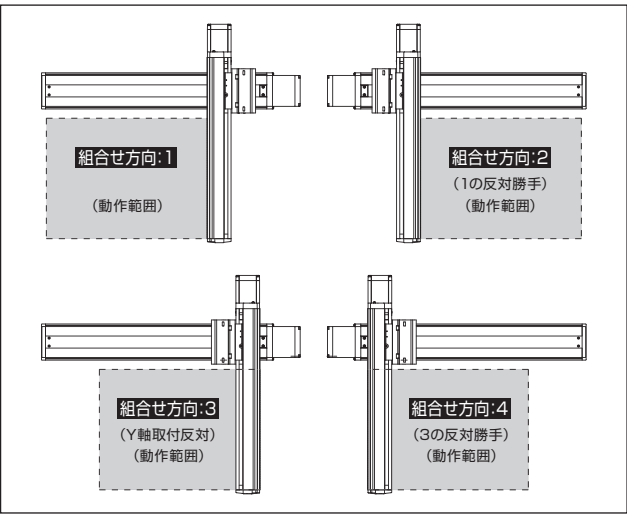


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SA1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SA2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SA3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SA4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～600
X 軸	960	
Y 軸	960	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.3	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.4	6.6	6.3	6.1	5.8	5.5	4.9	3.9
	0.5	3.9	3.6	3.4	3.1	2.8	2.6	2.3
	0.6	2.1	1.8	1.6	1.3	1.0	0.8	0.5
	0.7	1.2	0.9	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

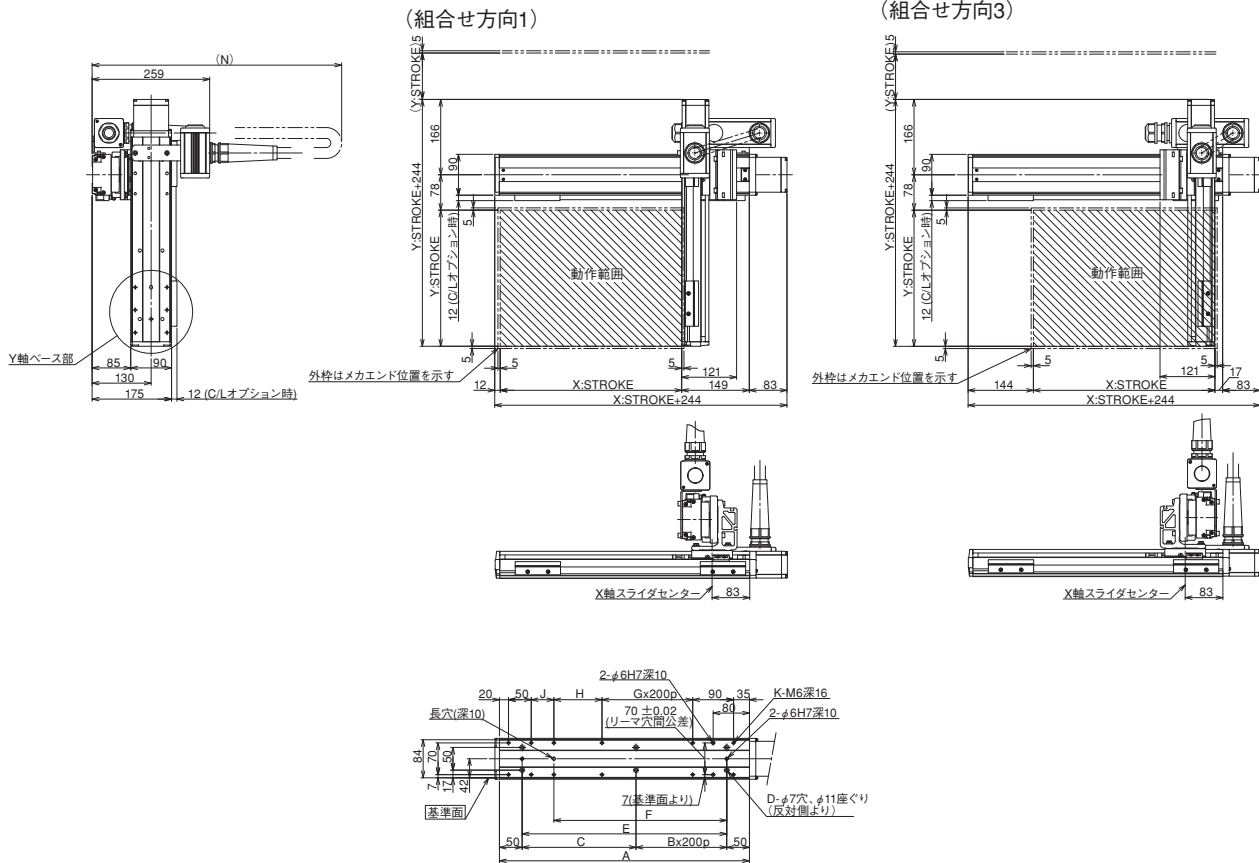
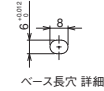
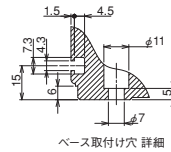
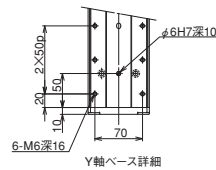
ICSB2【ICSPB2】-SA ☐ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

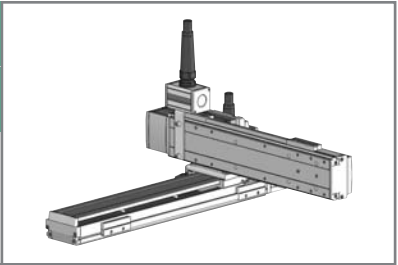


X軸スローワーク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14

		N											
	X轴	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
Y轴		100	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750
	150	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800
	200	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800
	250	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	800
	300	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	800
	350	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850
	400	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850

ICSB2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ（Y軸スライダ固定）タイプ
ICSPB2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ（Y軸スライダ固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 60:600mm (50mm 毎)	10:100mm 40:400mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

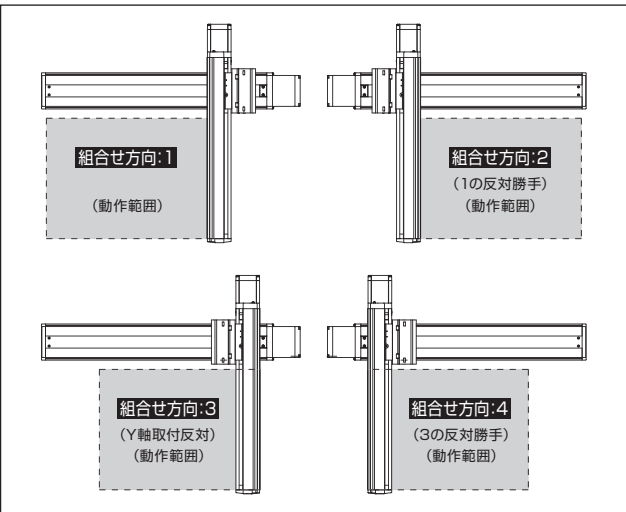


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SA1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SA3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SA4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～600
X 軸	480	
Y 軸	480	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.3	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.4	19.9	15.1	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.5	13.6	13.3	10.8	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.6	9.1	8.8	8.4	8.1	6.3	4.9	3.9
	0.7	6.4	6.1	5.7	5.4	5.1	4.5	3.6
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

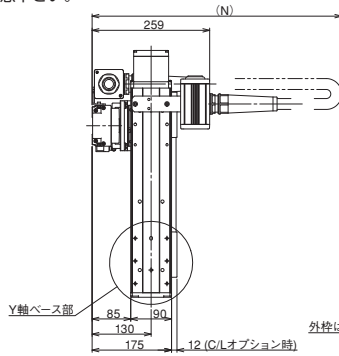
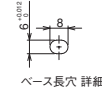
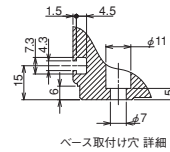
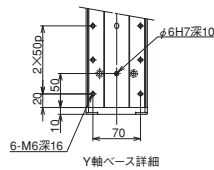
ICSB2 [ICSPB2] -SA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

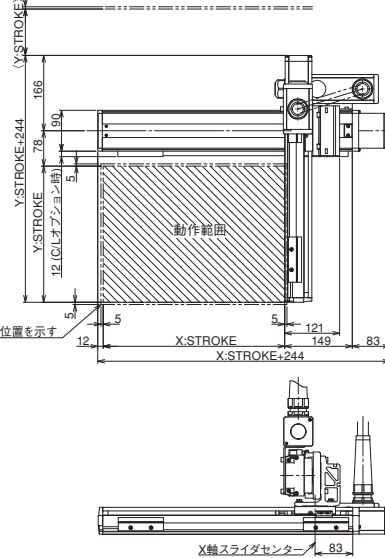
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



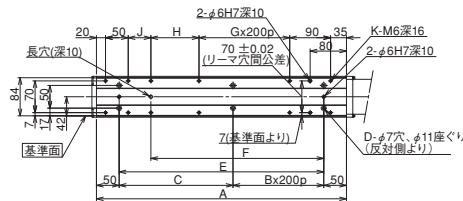
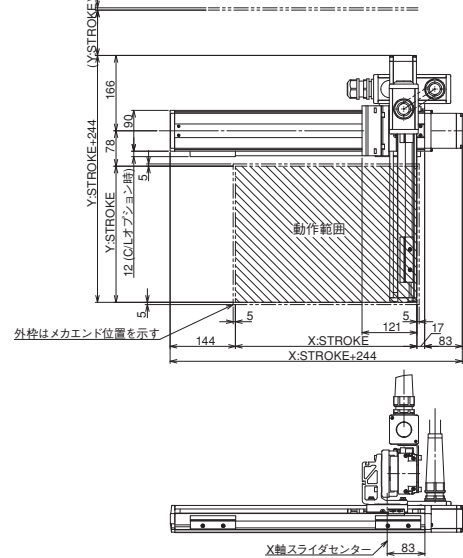
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのご注意下さい。



(組合せ方向1)



(組合せ方向3)



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14

		N										
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	100	550	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750
150	550	600	600	650	650	650	650	700	700	750	750	800
200	550	600	600	650	650	650	650	700	700	750	750	800
250	600	600	650	650	650	700	700	700	750	750	800	800
300	600	600	650	650	650	700	700	700	750	750	800	800
350	600	650	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850
400	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850	

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

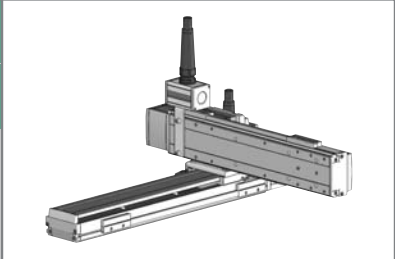
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

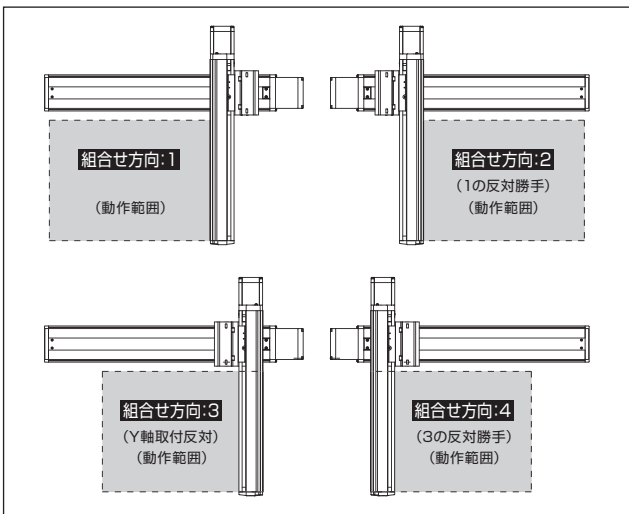


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S1C1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-S1C2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-S1C3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-S1C4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-20-(ストローク)	→A-179
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-20-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700	750～800
X 軸	1200		860
Y 軸	1200	—	

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.3	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.4	10.0	9.4	8.7	8.2	7.7	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.5	4.9	4.5	4.0	3.6	3.0	2.6	2.1	1.7	1.1
	0.6	2.2	1.8	1.3	0.9	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース—体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

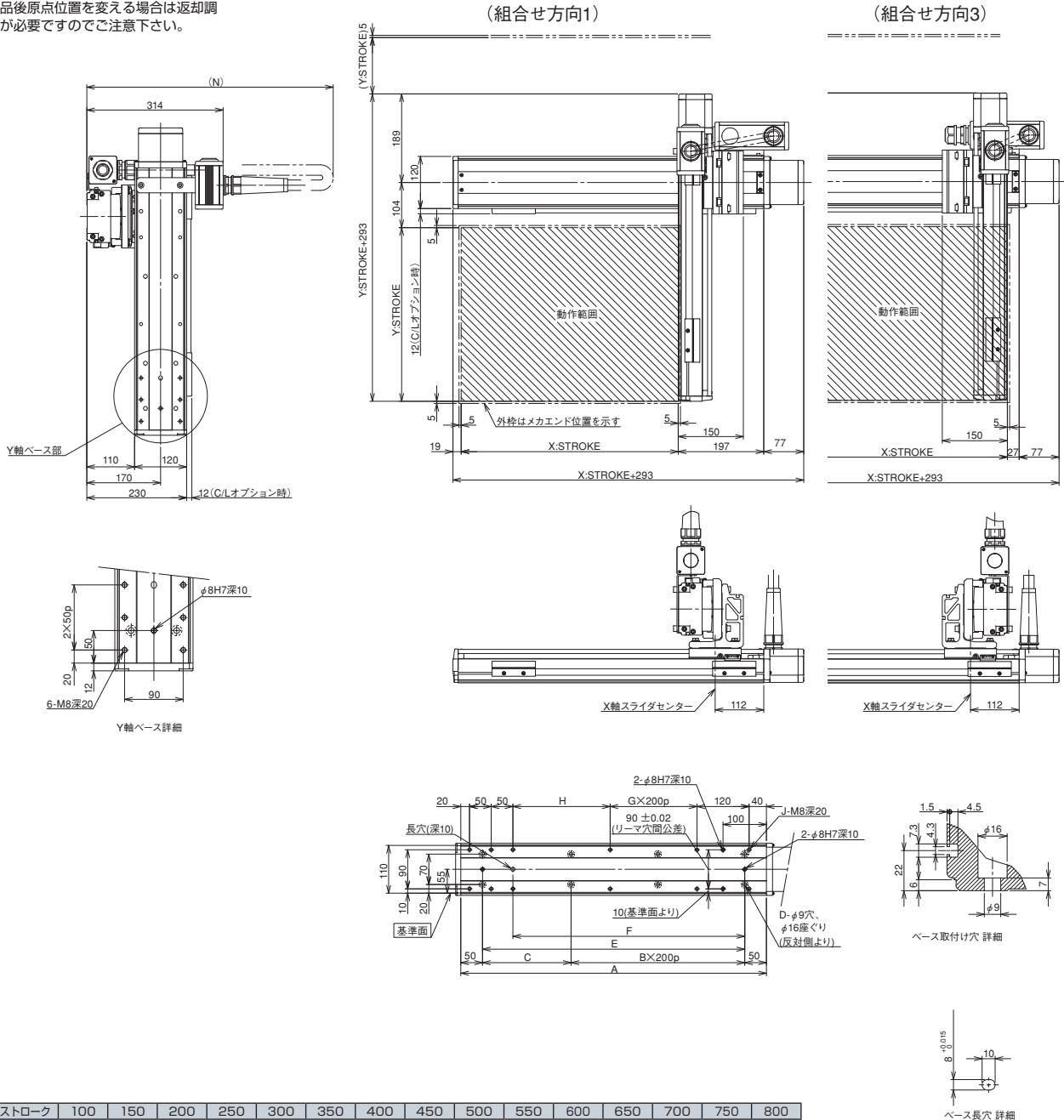
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

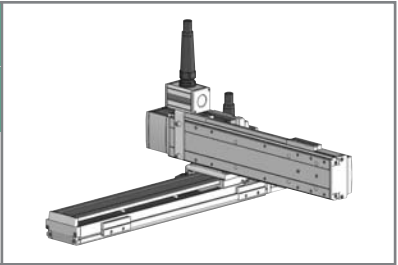
		N														
Y軸 \ X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	

ICSB2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ (Y軸スライダ固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

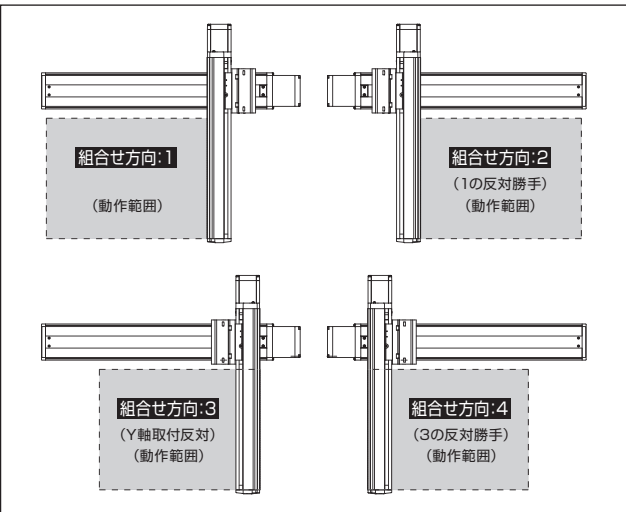


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S1C1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-S1C2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-S1C3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-S1C4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	→A-179
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700	750～800
X 軸	600		430
Y 軸	600	—	

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.3	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.4	30.0	29.0	27.4	21.0	16.6	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.5	18.6	18.0	17.5	16.9	16.3	13.4	10.9	8.9	7.3
	0.6	12.3	11.7	11.2	10.6	10.0	9.4	8.9	8.3	7.3
	0.7	9.6	9.0	8.5	7.9	7.3	6.7	6.2	5.6	5.1
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース—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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

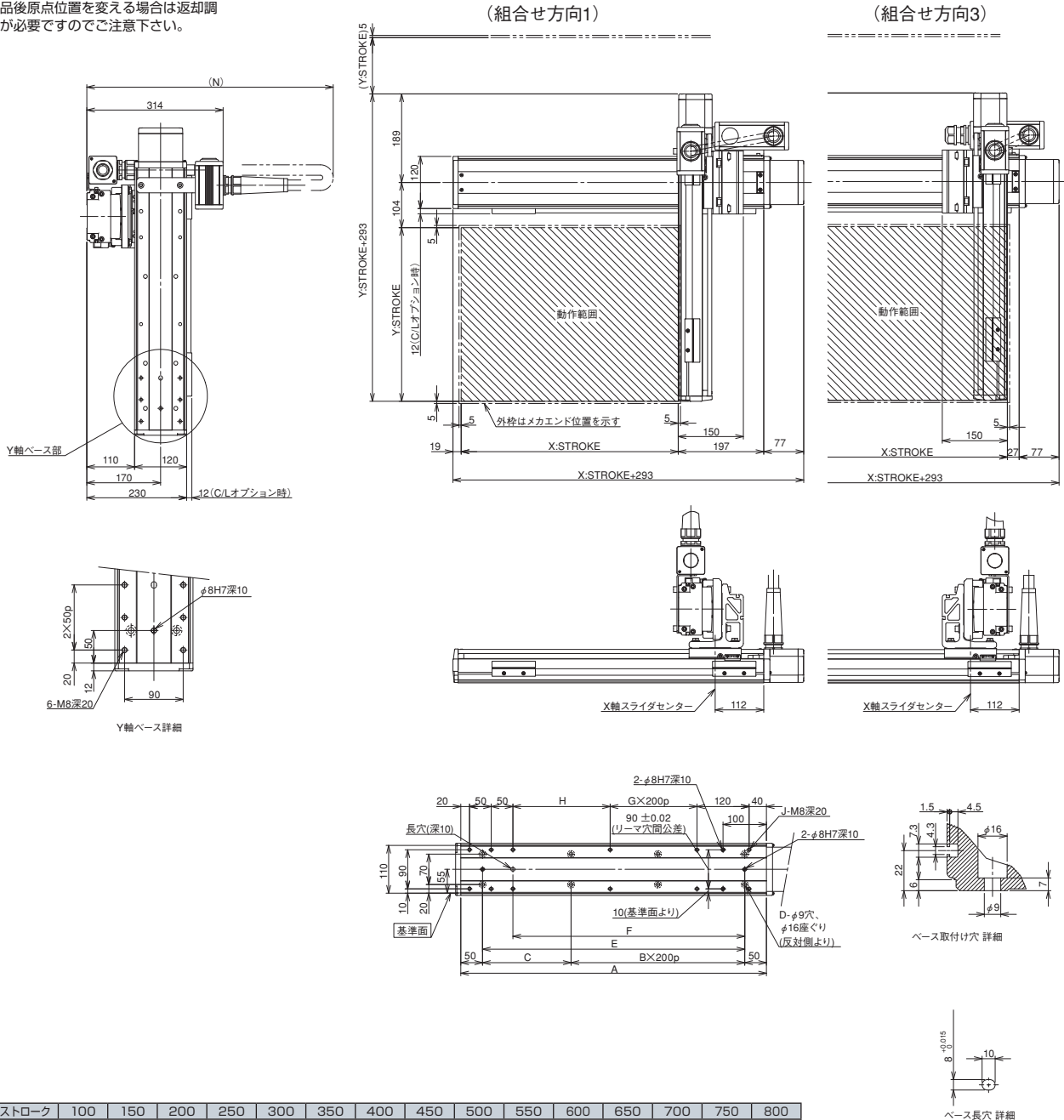
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。

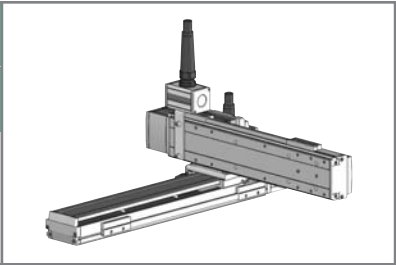


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100		600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150		600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
200		600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
250		650	650	700	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
300		650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
350		650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400		650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
450		700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000
500		700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000

ICSB2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ（Y軸スライダ固定）タイプ
ICSPB2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ（Y軸スライダ固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

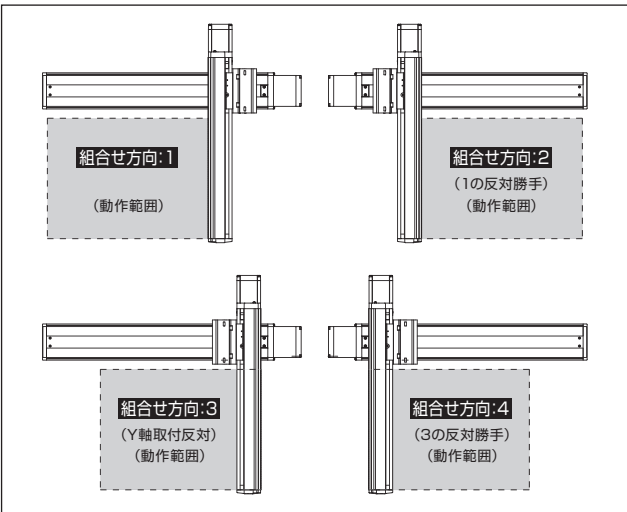


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S2C1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-S2C2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-S2C3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-S2C4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM□-200-20-(ストローク)	→A-183
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-200-20-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700	750～800
X 軸	1200		860
Y 軸	1200	—	

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.3	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.4	31.7	31.1	27.1	20.7	16.4	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.5	18.0	17.6	17.1	16.7	16.2	13.2	10.7	8.7	7.0
	0.6	12.6	12.2	11.7	11.3	10.8	10.3	9.9	8.7	7.0
	0.7	9.0	8.6	8.1	7.7	7.2	6.7	6.3	5.8	5.3
	0.8	6.3	5.9	5.4	5.0	4.5	4.0	3.6	3.1	2.6
	0.9	4.5	4.1	3.6	3.2	2.7	2.2	1.8	1.3	0.8
	1	3.2	2.7	2.3	1.8	1.3	0.9	—	—	—
	1.1	1.8	1.4	0.9	0.5	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

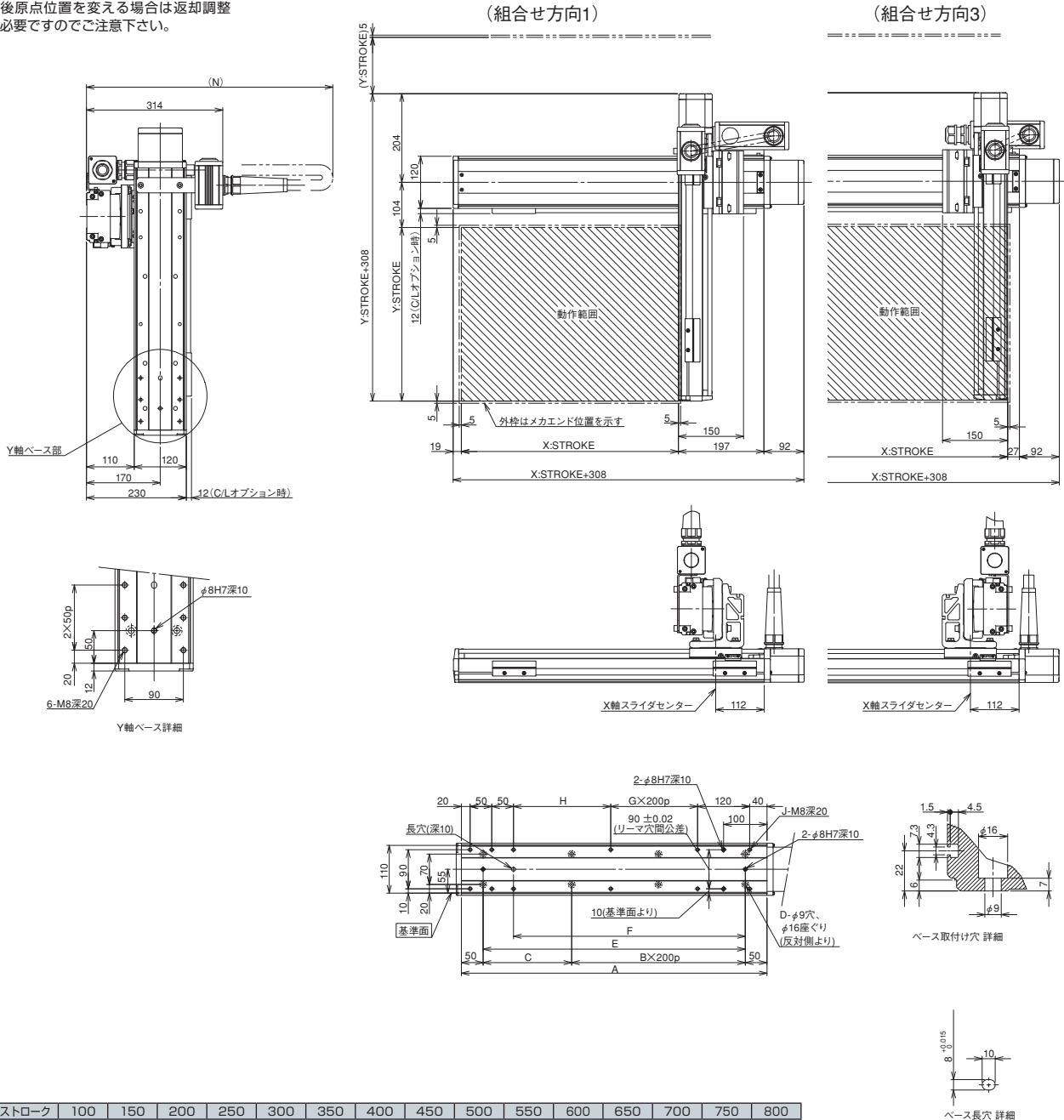
ICSB2 [ICSPB2] -S2C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。

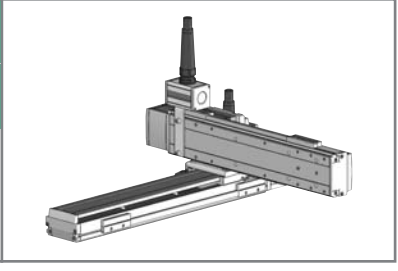


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100		600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150		600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
200		600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
250		650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
300		650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
350		650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400		650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
450		700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000
500		700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000

ICSB2-SG □ S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ
ICSPB2-SG □ S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm 毎)	10:100mm 60:600mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

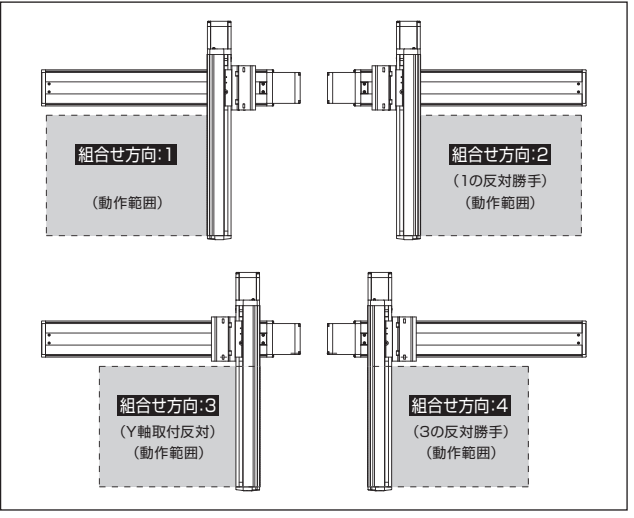


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-SG1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2[ICSPB2]-SG2S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2[ICSPB2]-SG3S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2[ICSPB2]-SG4S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリープセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
※2 クリープセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～600	650～800
X 軸	2400	
Y 軸	2400	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク											
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
加 速 度 (※)	0.2	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4	
	0.3	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4	
	0.4	22.6	21.8	21.0	20.2	19.5	18.7	16.9	13.8	11.3	9.2	7.4	
	0.5	15.4	14.6	13.8	13.0	12.3	11.5	10.8	9.9	9.1	8.3	7.4	
	0.6	10.9	10.1	9.3	8.5	7.8	7.0	6.3	5.4	4.6	3.8	3.1	
	0.7	7.3	6.5	5.7	4.9	4.2	3.4	2.7	1.8	1.0	—	—	
	0.8	5.5	4.7	3.9	3.1	2.4	1.6	0.9	—	—	—	—	
	0.9	3.7	2.9	2.1	1.3	0.6	—	—	—	—	—	—	
	1	1.9	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

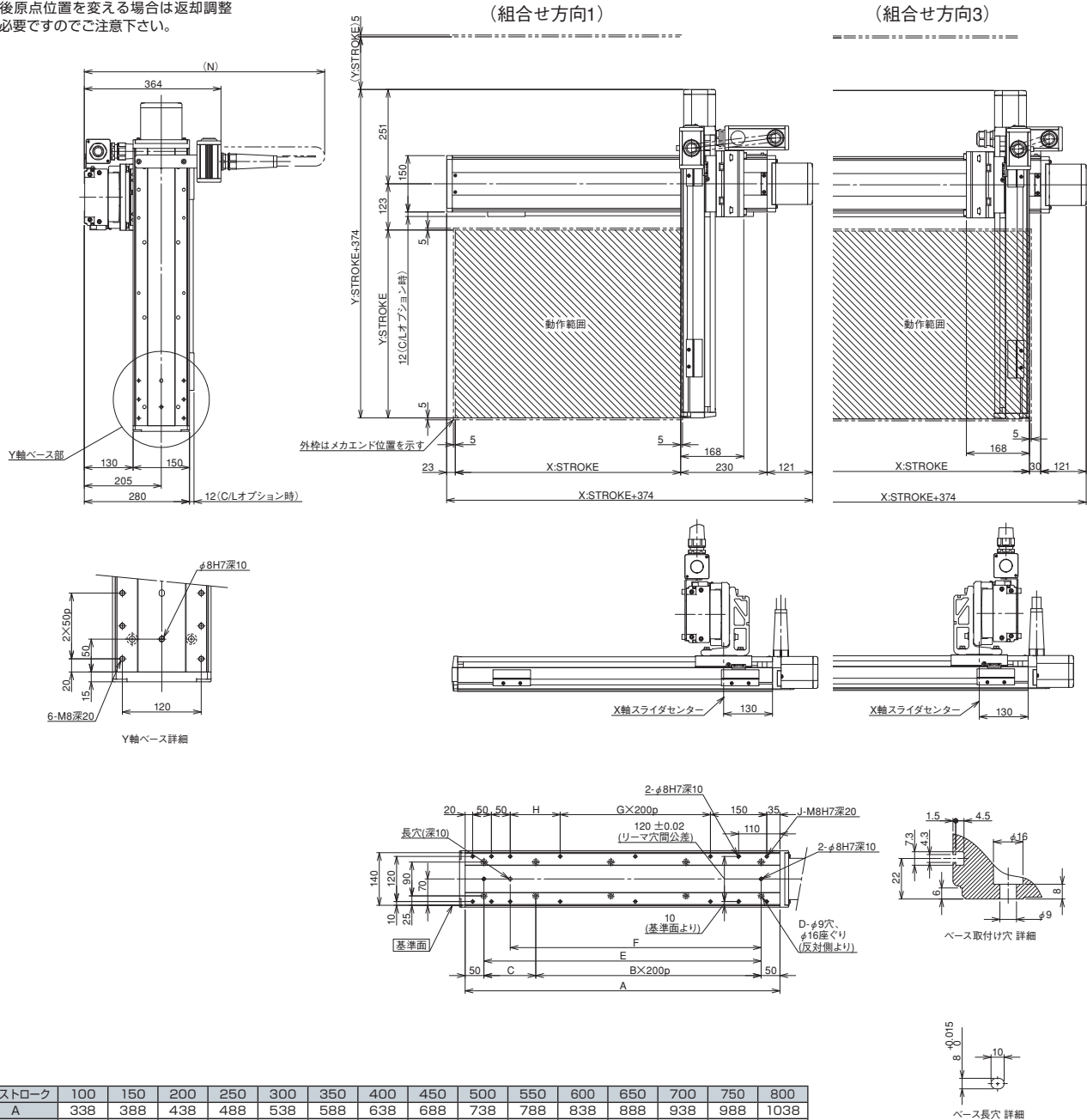
ICSB2 [ICSPB2] -SG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

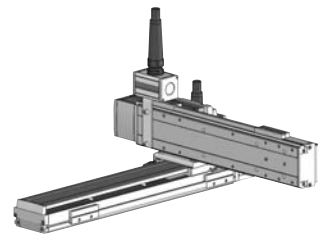
		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	100	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	150	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
	200	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
	250	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
	300	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
	350	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
	400	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
	450	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650
	500	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
	550	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750
	600	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800

ICSB2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ

ICSPB2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS (Y軸スライダ固定) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
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	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 80:800mm (50mm 毎)	10:100mm 60:600mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

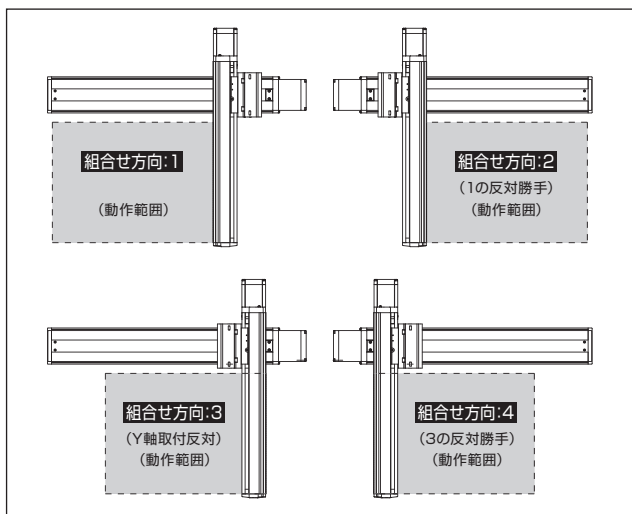


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SG1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-SG2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-SG3H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-SG4H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 80:800mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

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	ISB【ISPB】-LXM-□-200-20(ストローク)	→A-189
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-200-20(ストローク)	→A-189

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～600	650～800
X 軸	1200	
Y 軸	1200	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク											
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
加速度 (※)	0.2	29.2	28.4	27.7	26.9	25.7	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6	
	0.3	29.2	28.4	27.7	26.9	25.7	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6	
	0.4	27.5	26.7	26.0	25.2	24.4	20.8	17.1	14.0	11.6	9.4	7.6	
	0.5	18.5	17.7	17.0	16.2	15.4	14.6	13.8	13.0	11.6	9.4	7.6	
	0.6	12.2	11.4	10.7	9.9	9.1	8.3	7.5	6.7	6.0	5.2	4.5	
	0.7	7.7	6.9	6.2	5.4	4.6	3.8	3.0	2.2	1.5	0.7	—	
	0.8	5.0	4.2	3.5	2.7	1.9	1.1	—	—	—	—	—	
	0.9	2.3	1.5	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。

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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

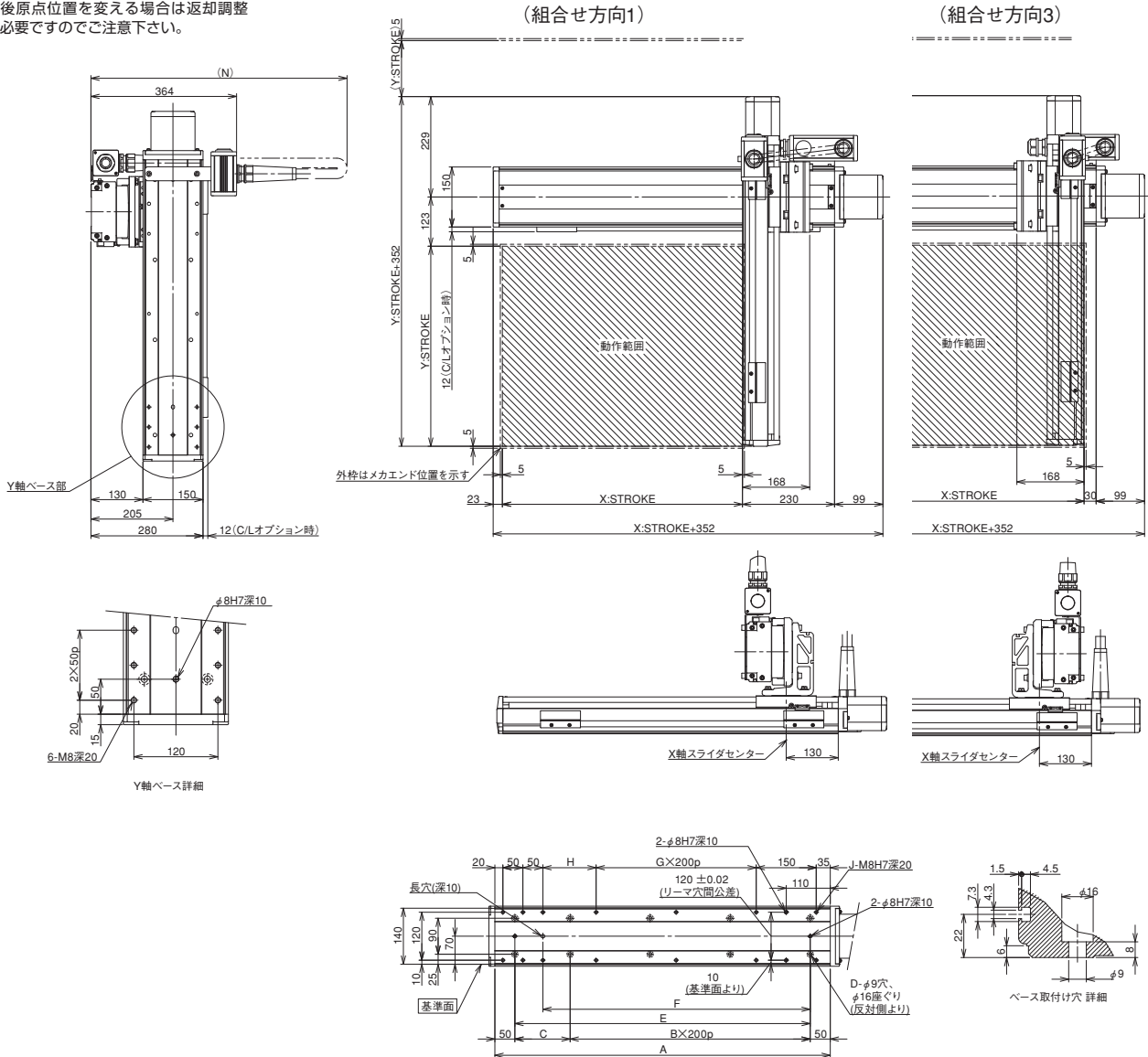
ICSB2 [ICSPB2] -SG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16

		N														
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	100	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	150	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
	200	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
	250	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
	300	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
	350	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
	400	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
	450	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650
	500	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
	550	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750
	600	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリッパ
ロータリ
- D
テーブル
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-ZA□H直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-ZA□H直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ

ICSB2標準2軸仕様

ICSPB2高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート仕様

I:インクリメンタル仕様

X軸ストロークオプション

10:100mm

90:900mm

（50mm 毎）

Z軸ストロークオプション

10:100mm

30:300mm

（50mm 毎）

適応コントローラ

T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL

XSEL-P/Q

XSEL-R/S

ケーブル長

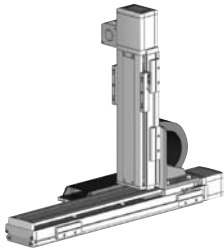
3L:3m

5L:5m

□L:長さ指定

Z軸ケーブル配線

下記型式内記号説明参照

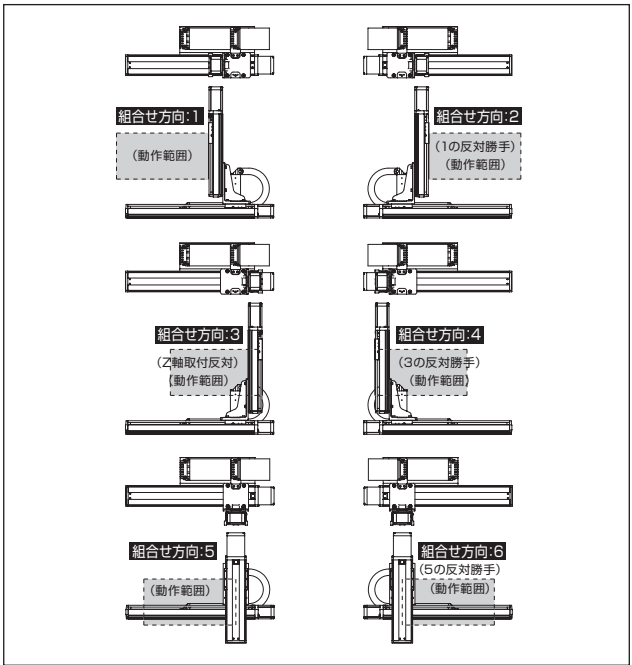


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZA1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZA2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZA3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZA4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZA5H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZA6H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	→A-175

※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。

ストローク別最高速度 (mm/s) (注3)

	100～300	350～600	650～700	750～800	850～900
X 軸	960		655	515	415
Z 軸	480				

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク					
		100	150	200	250	300	
加速度 (※)	0.2	7.0	7.0	6.6	6.3	6.0	
	0.3	7.0	7.0	6.6	6.3	6.0	
	0.4	7.0	7.0	6.6	5.6	4.8	
	0.5	5.1	4.7	4.4	4.0	3.6	
	0.6	3.3	2.9	2.6	2.2	1.9	

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 90:900mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

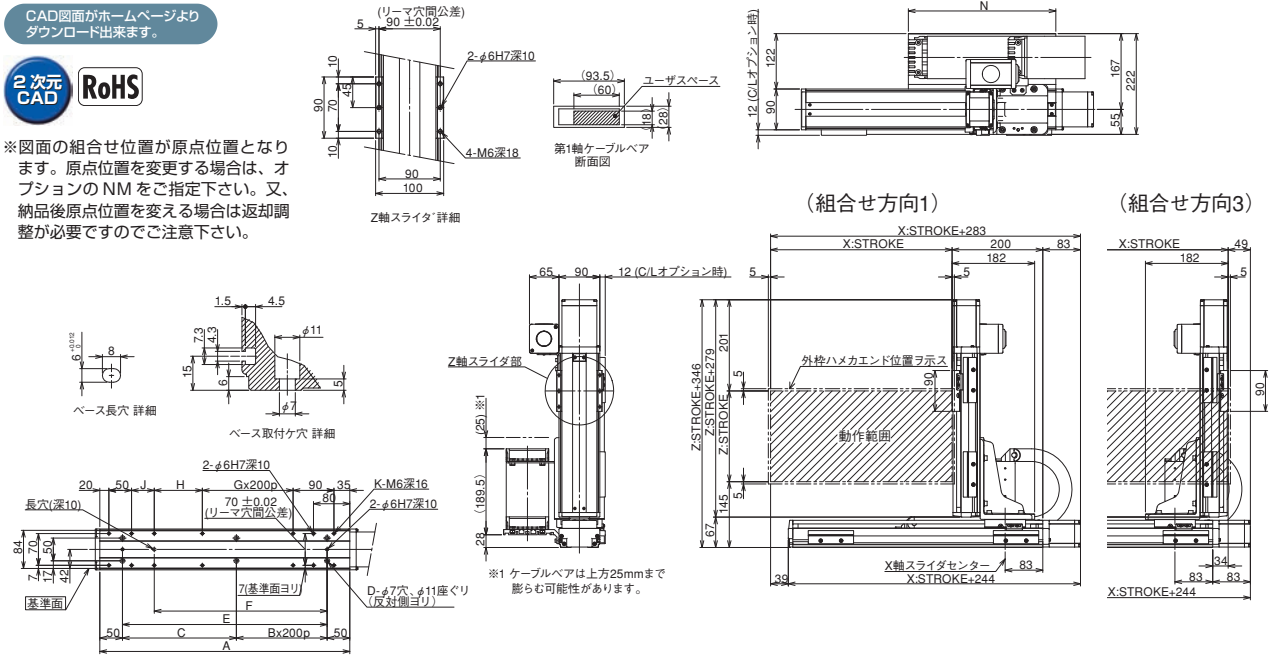
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



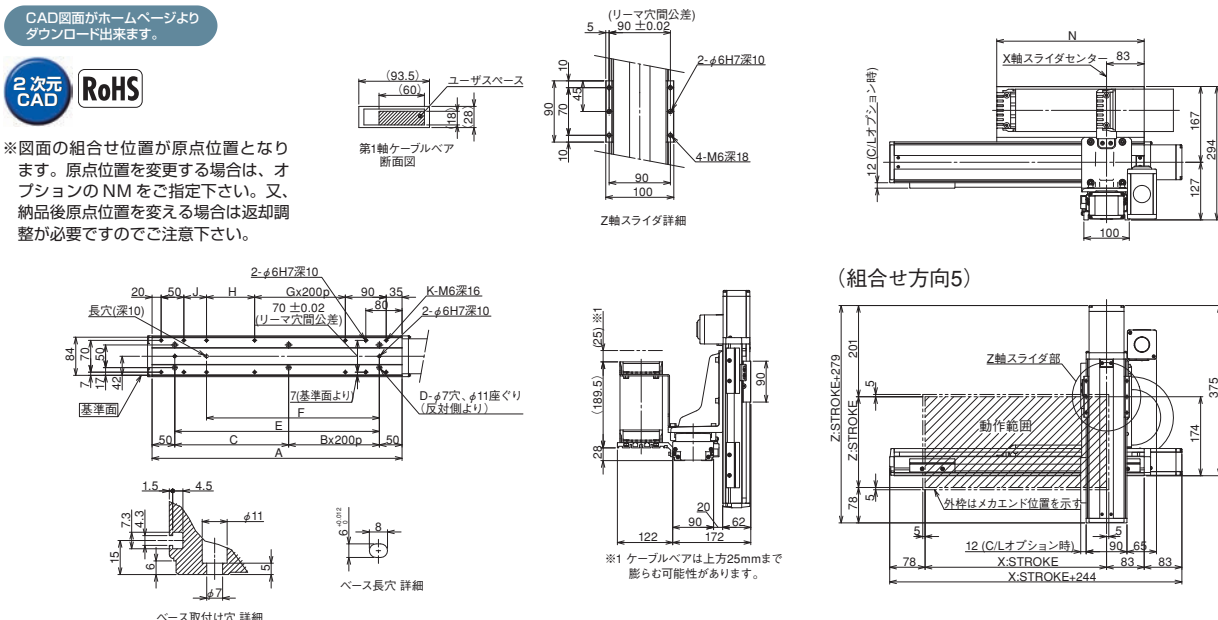
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



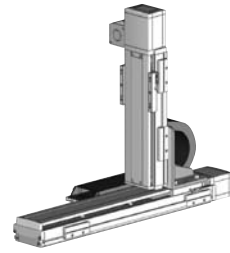
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

ICSB2-ZA□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ
ICSPB2-ZA□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 90:900mm (50mm 毎)	10:100mm ↓ 30:300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

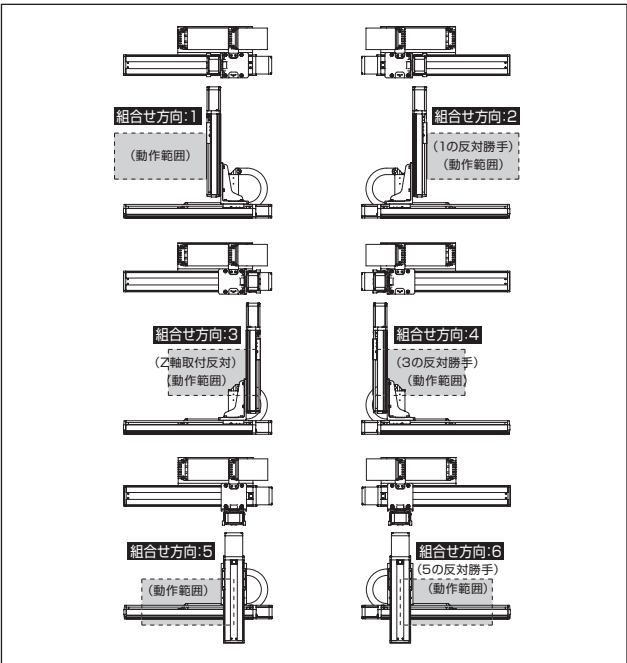


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZA1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZA2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZA3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZA4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZA5M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZA6M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注③)

	100～300	350～600	650～700	750～800	850～900
X 軸	480		330	260	210
Z 軸	240			—	

加速度別可搬質量(kg) (注④)

		Z 軸ストローク					
		100	150	200	250	300	
加速度 (※)	0.2	13.0	11.7	10.6	9.5	8.7	
	0.3	10.8	9.5	8.3	7.3	6.4	
	0.4	9.2	7.8	6.7	5.7	4.8	
	0.5	7.9	6.6	5.4	4.4	3.7	
	0.6	6.8	5.5	4.4	3.5	2.7	
	0.7	5.9	4.7	3.6	2.7	2.0	

(※)加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 90:900mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 30:300mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。

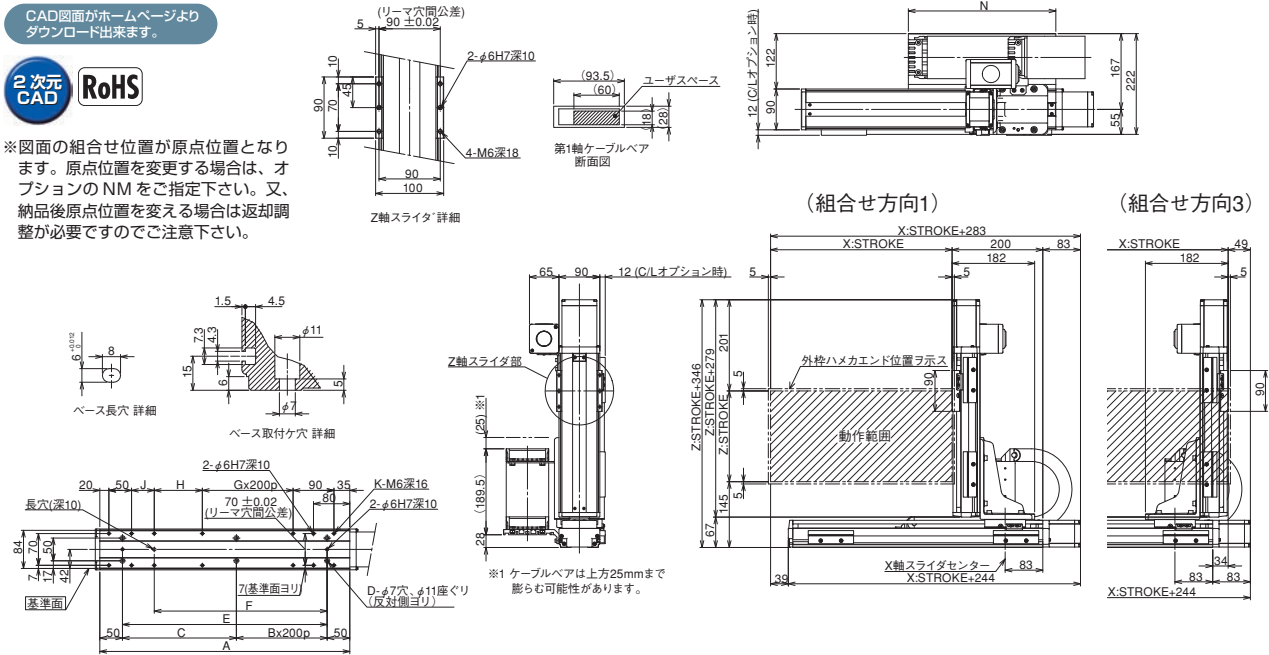
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



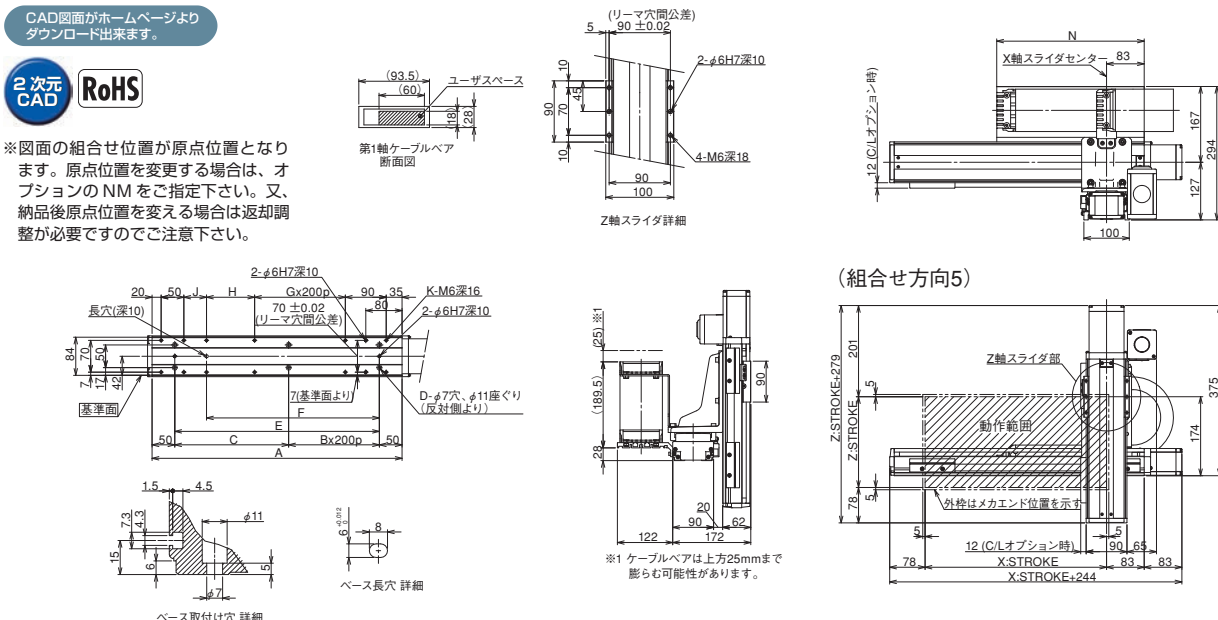
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

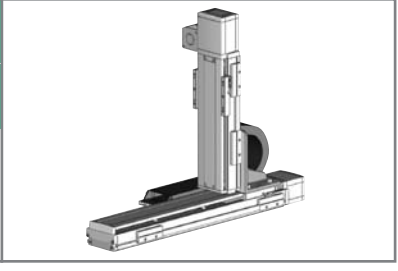


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

ICSB2-Z1C□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-Z1C□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

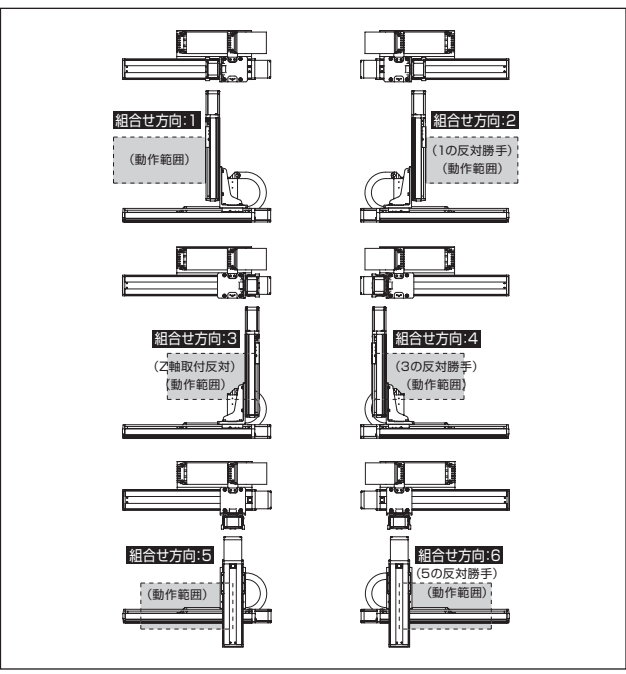


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

- ※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
- ※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
- ※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)-B	→A-179

※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。

ストローク別最高速度 (mm/s) (注3)

	100～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Z 軸	600			—		

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.2
	0.3	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.2
	0.4	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	8.4
	0.5	8.0	7.6	7.1	6.4	5.9	5.3	4.7
	0.6	5.4	4.9	4.4	3.7	3.2	2.6	2.0

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

(注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

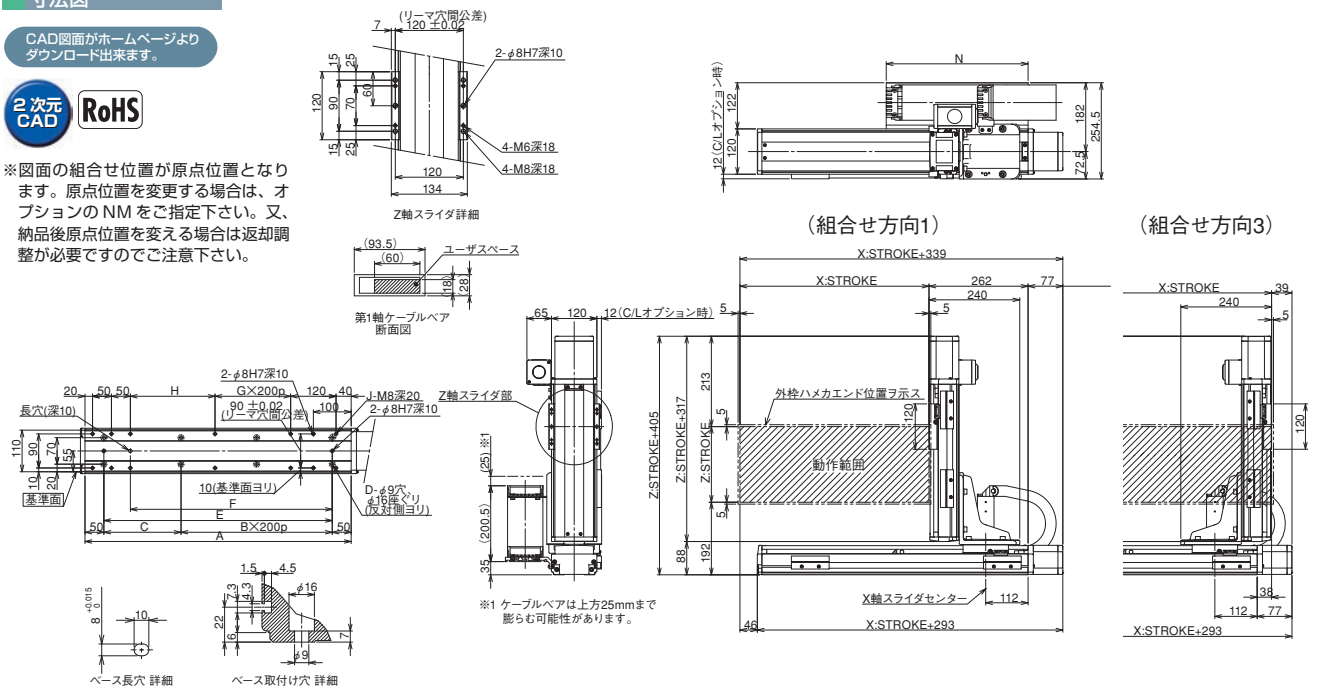
ICSB2 [ICSPB2] -Z1C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



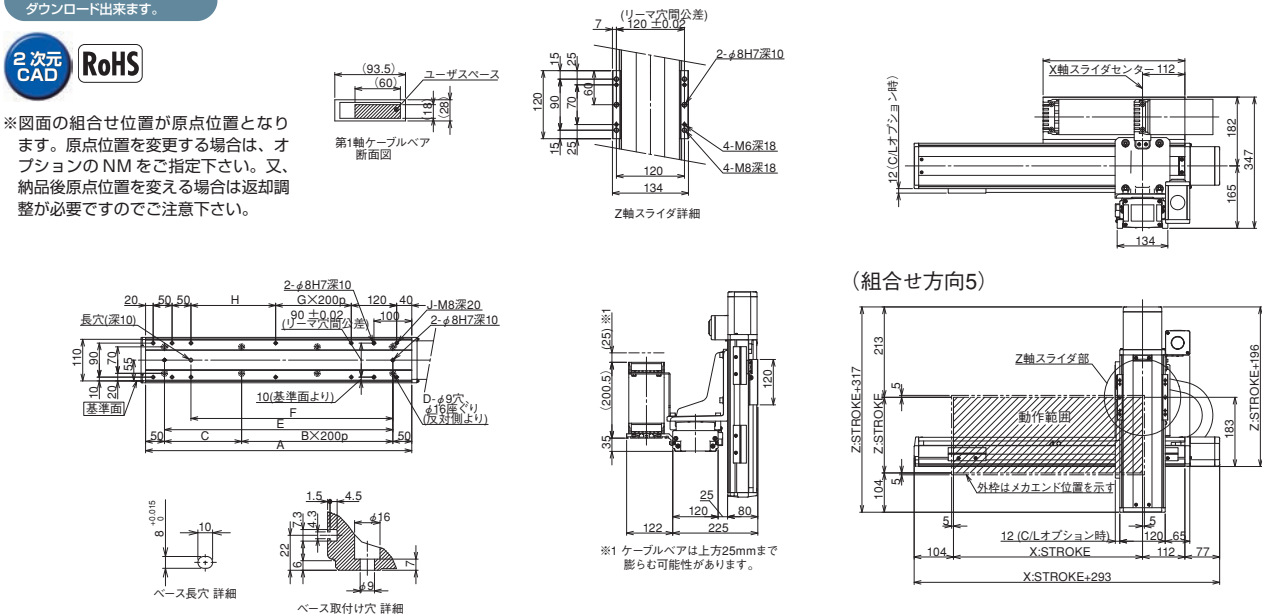
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

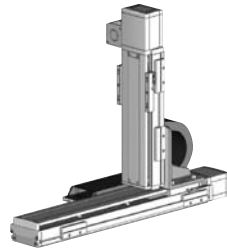


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-Z1C□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-Z1C□M 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

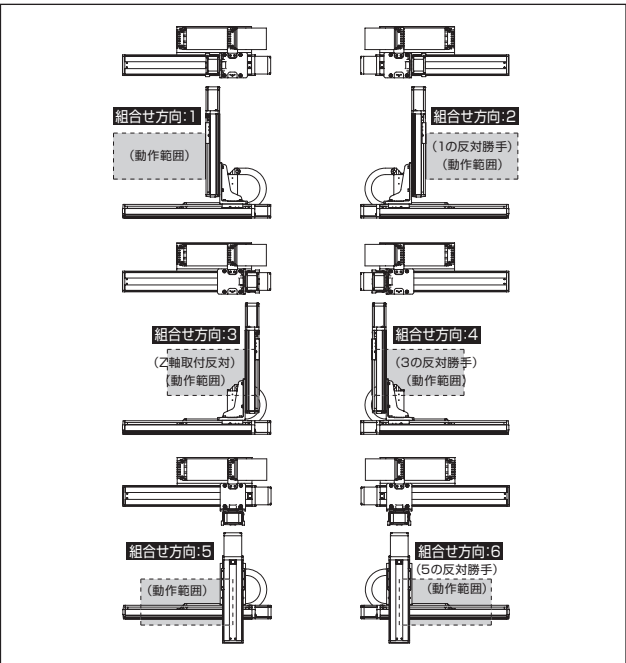


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-5-(ストローク)-B	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注③)

	100～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	600		430	345	280	230
Z 軸	300			—		

加速度別可搬質量(kg) (注④)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	18.8	17.2	15.8
	0.3	20.0	19.9	17.9	16.1	14.5	12.9	12.0
	0.4	18.9	16.7	14.8	12.9	11.4	9.8	9.0
	0.5	16.4	14.2	12.3	10.5	9.0	7.6	7.0
	0.6	12.6	12.1	10.3	8.6	7.2	5.8	5.0
	0.7	9.9	9.4	8.7	7.1	5.7	4.4	3.3

(※)加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
- (注4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。

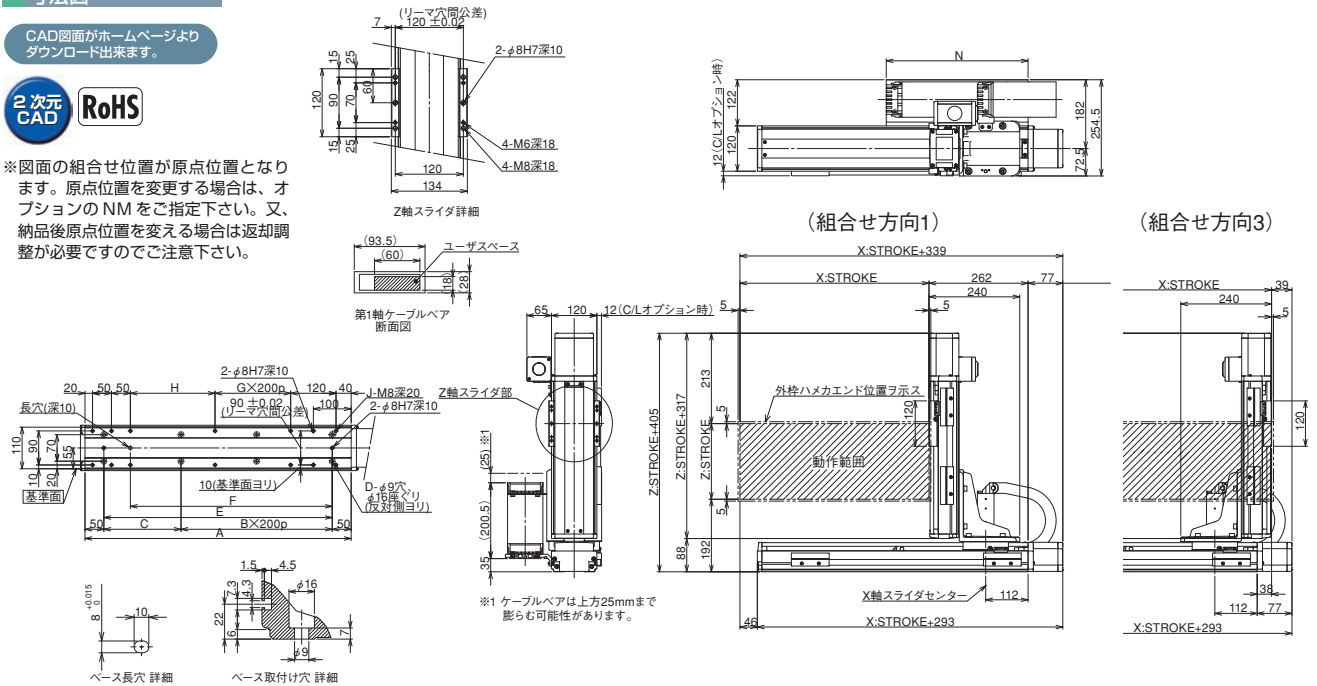
ICSB2 [ICSPB2] -Z1C □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



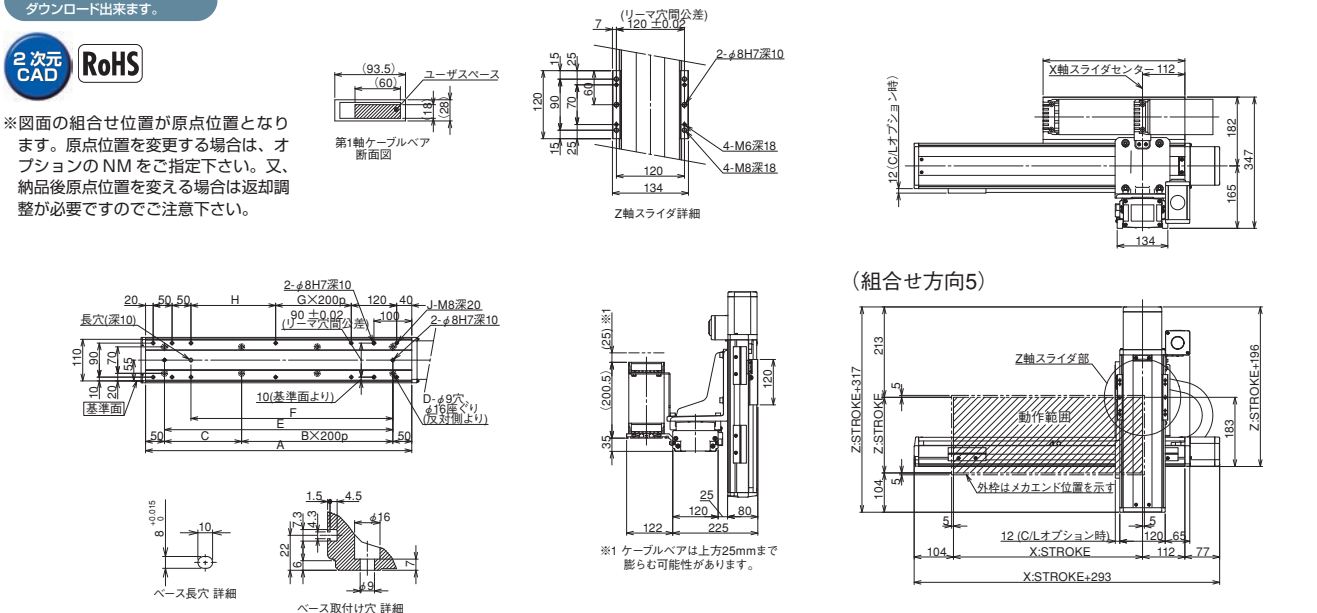
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリッパ・
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-Z2C□H 直交ロボット X-Z軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-Z2C□H 直交ロボット X-Z軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ

ICSB2-標準2軸仕様
ICSPB2-高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表
参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート仕様
I:インクリメンタル仕様

X軸ストロークオプション

10:100mm
110:1100mm
(50mm 毎)

Z軸ストロークオプション

10:100mm
40:400mm
(50mm 毎)

適応コントローラ

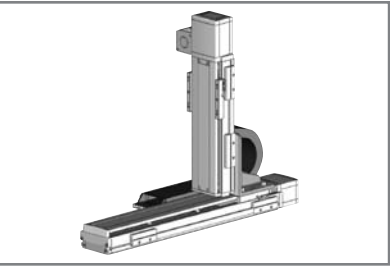
T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

ケーブル長

3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定

Z軸ケーブル配線

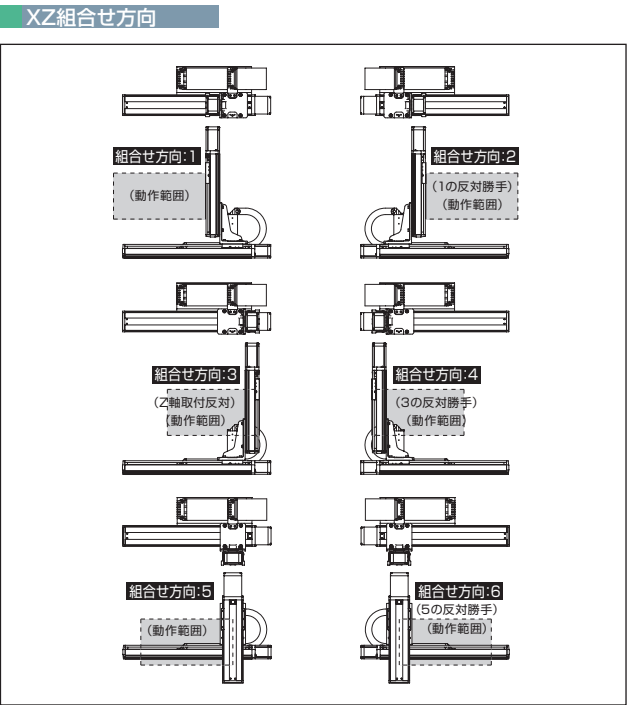
下記型式内
記号説明
参照



型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z2C1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-Z2C2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-Z2C3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-Z2C4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-Z2C5H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-Z2C6H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-183

※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。

ストローク別最高速度 (mm/s) (注③)

	100～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Z 軸	600			—		

加速度別可搬質量 (kg) (注④)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	19.8	18.3	16.8	15.4
	0.3	20.0	19.2	17.3	15.5	13.9	12.4	11.1
	0.4	18.3	16.0	14.1	12.3	10.7	9.3	8.0
	0.5	15.8	13.5	11.6	9.9	8.4	7.0	6.0
	0.6	13.6	11.4	9.6	7.9	6.5	5.2	4.1

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

G-173 ICSB2/ICSPB2-Z2C□H

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

- ※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
- ※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
- ※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

⚠
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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

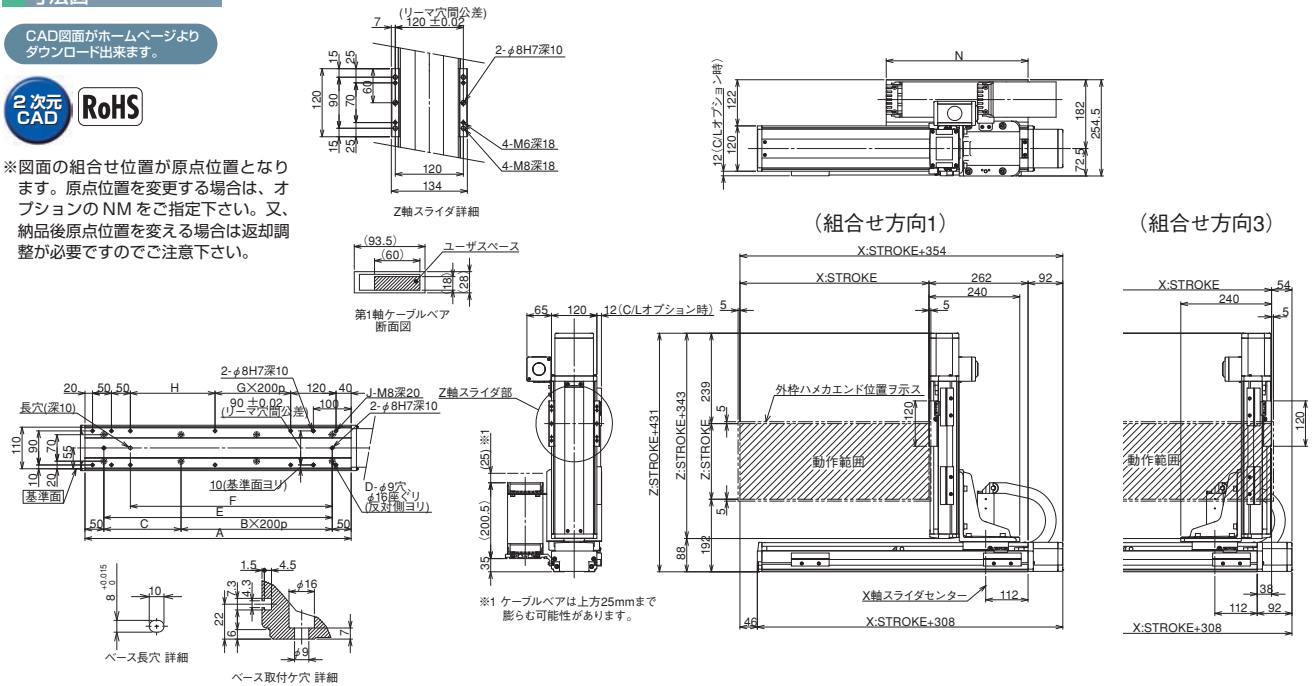
ICSB2 [ICSPB2] -Z2C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



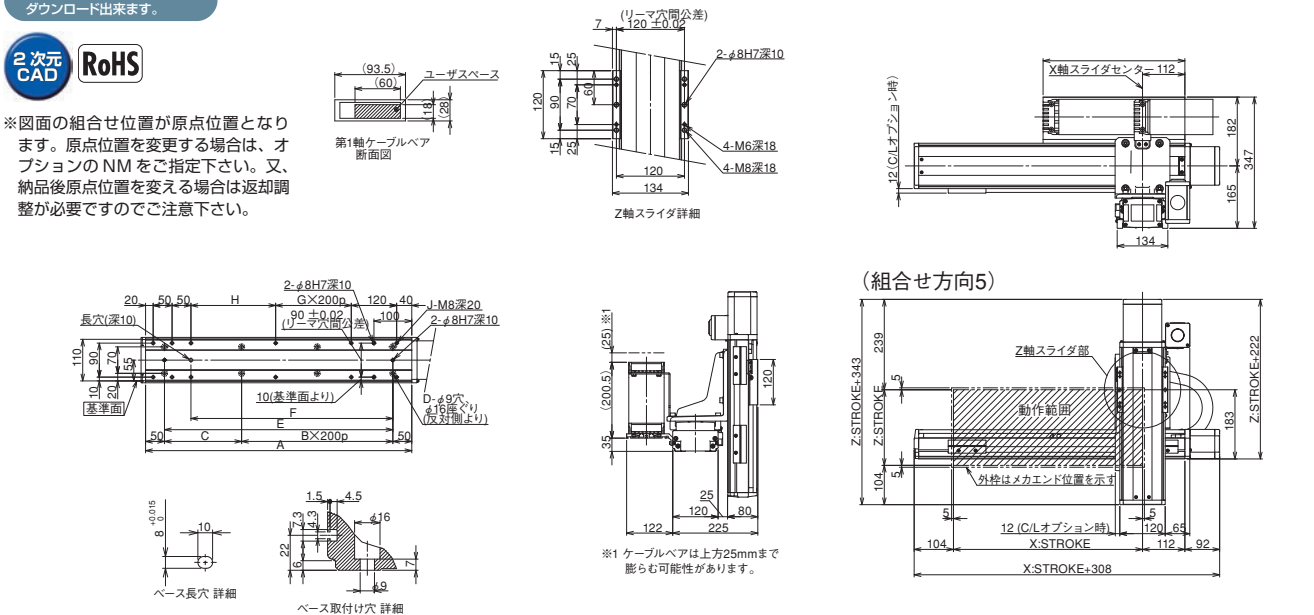
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

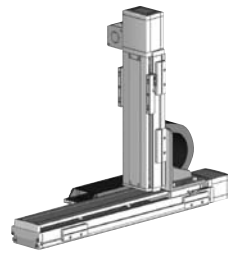


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-ZD□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-ZD□H 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

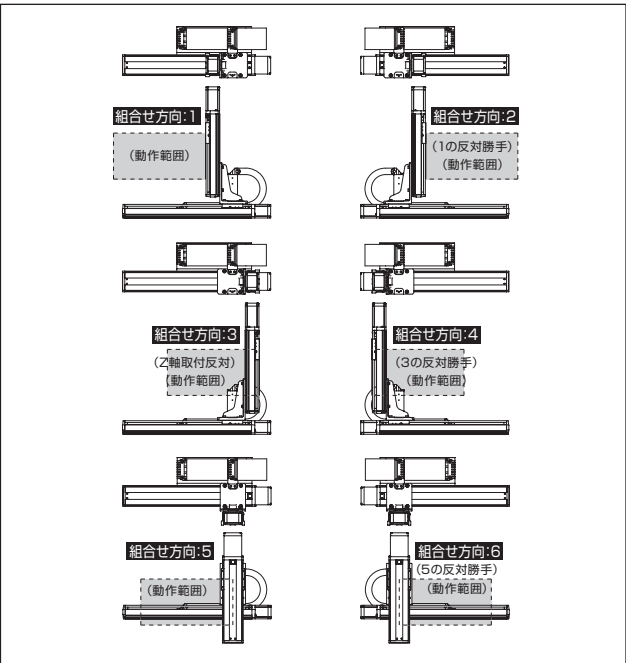


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZD1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZD2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZD3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZD4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZD5H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZD6H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm 【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
※) コントローラは、別途販売となります。

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	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	800~1100	1200	1300	1400	1500
X 軸	—	1200	1100	1000	950	800
Z 軸	600	—	—	—	—	—

	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	700	600	550	500	450
Z 軸	—	—	—	—	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	19.8	18.3	16.8	15.4
	0.3	20.0	19.2	17.3	15.5	13.9	12.4	11.1
	0.4	18.3	16.0	14.1	12.3	10.7	9.3	8.0

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。



ご注意

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

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

(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

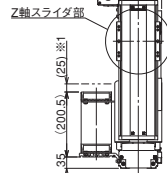
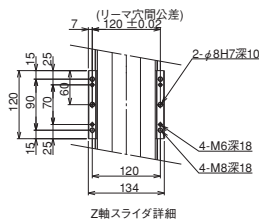
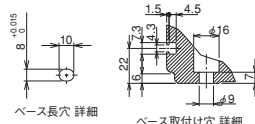
ICSB2 [ICSPB2] -ZD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

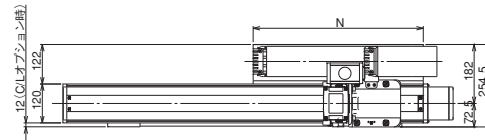
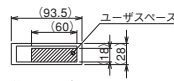
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

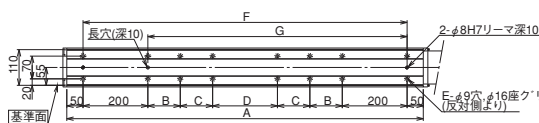
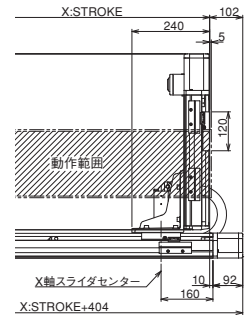
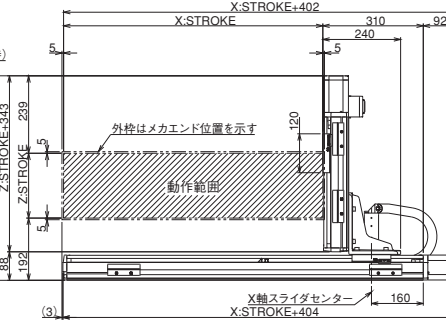


※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らむ可能性があります。



(組合せ方向1)

(組合せ方向3)



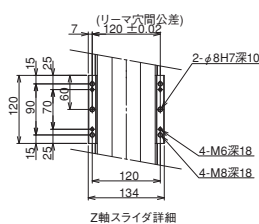
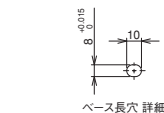
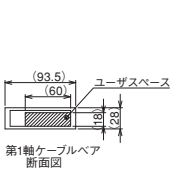
X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

寸法図

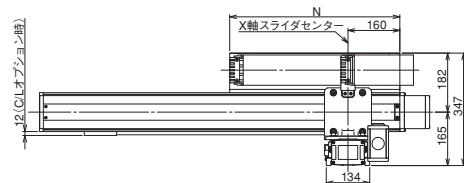
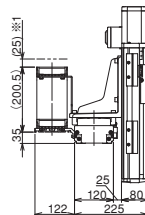
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



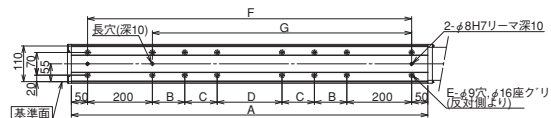
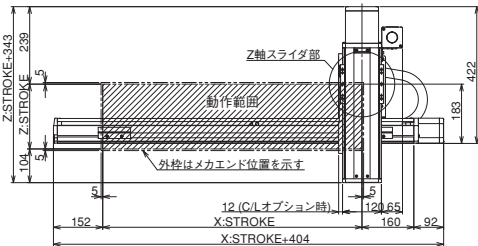
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らむ可能性があります。



(組合せ方向5)



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

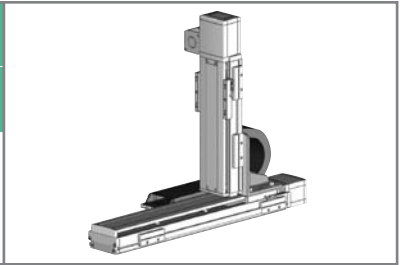
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-ZG□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-ZG□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (50mm 毎)	下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		



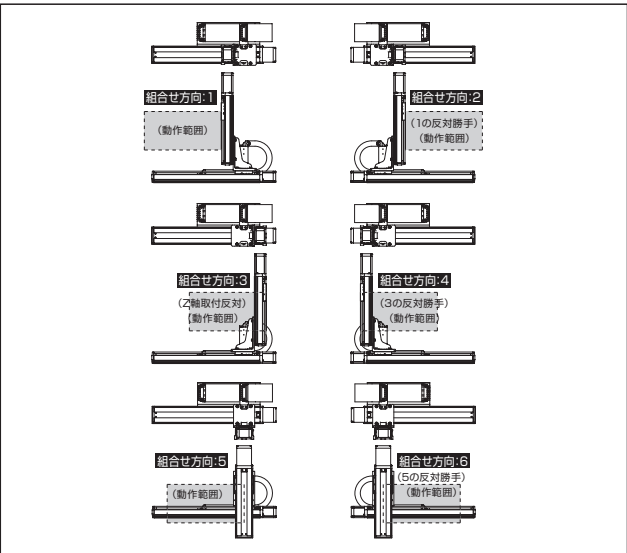
型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ 方向(※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZG1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZG2S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZG3S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZG4S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZG5S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZG6S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	→A-193

※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。

ストローク別最高速度 (mm/s) (注3)

	100～500	550～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Z 軸	1200			—			

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	17.3	15.7
	0.3	20.0	20.0	20.0	19.2	17.2	15.3	13.6	12.0	10.4
	0.4	20.0	19.7	17.4	15.2	13.3	11.4	9.8	8.2	6.7
	0.5	16.4	15.6	14.2	12.1	10.2	8.5	6.9	5.4	4.0
	0.6	11.9	11.1	10.3	9.5	7.8	6.1	4.7	3.2	1.9
	0.7	8.3	7.5	6.7	5.9	5.2	4.3	2.9	1.5	0.2
	0.8	6.5	5.7	4.9	4.1	3.4	2.6	1.4	—	—
	0.9	4.7	3.9	3.1	2.3	1.6	0.8	—	—	—
	1	2.9	2.1	1.3	0.5	—	—	—	—	—

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm 【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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

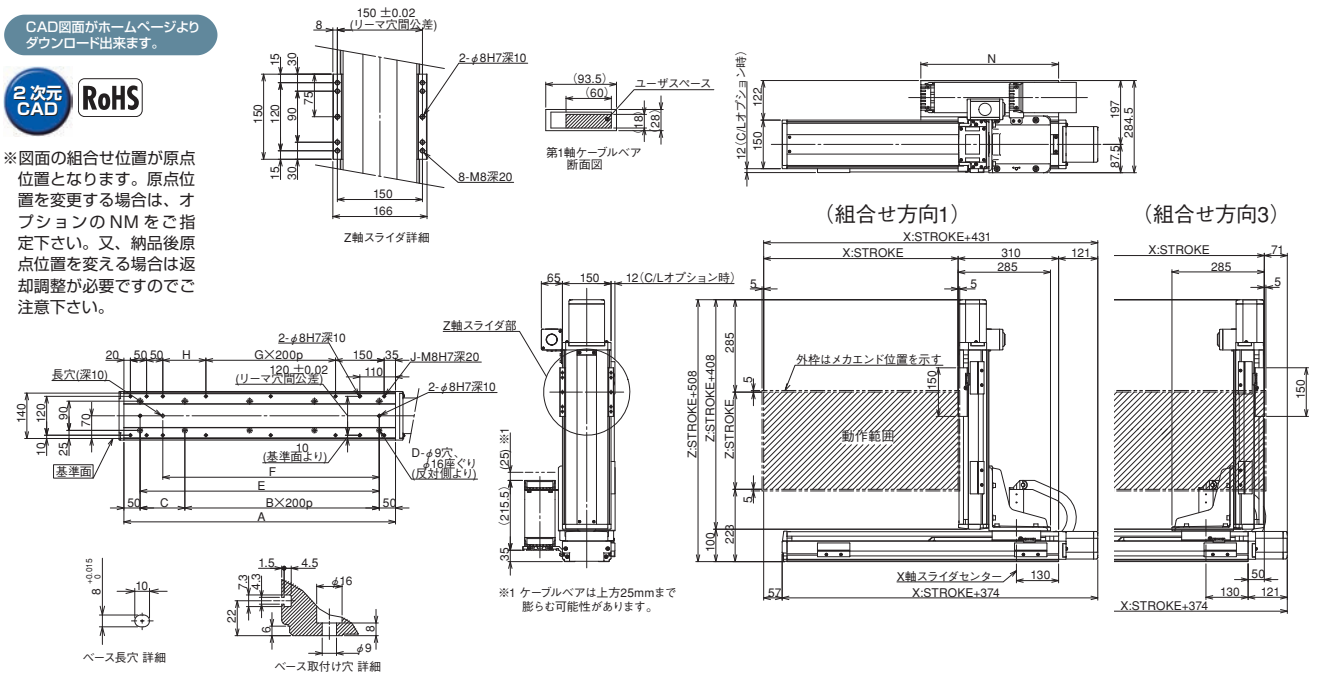
ICSB2 [ICSPB2] -ZG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



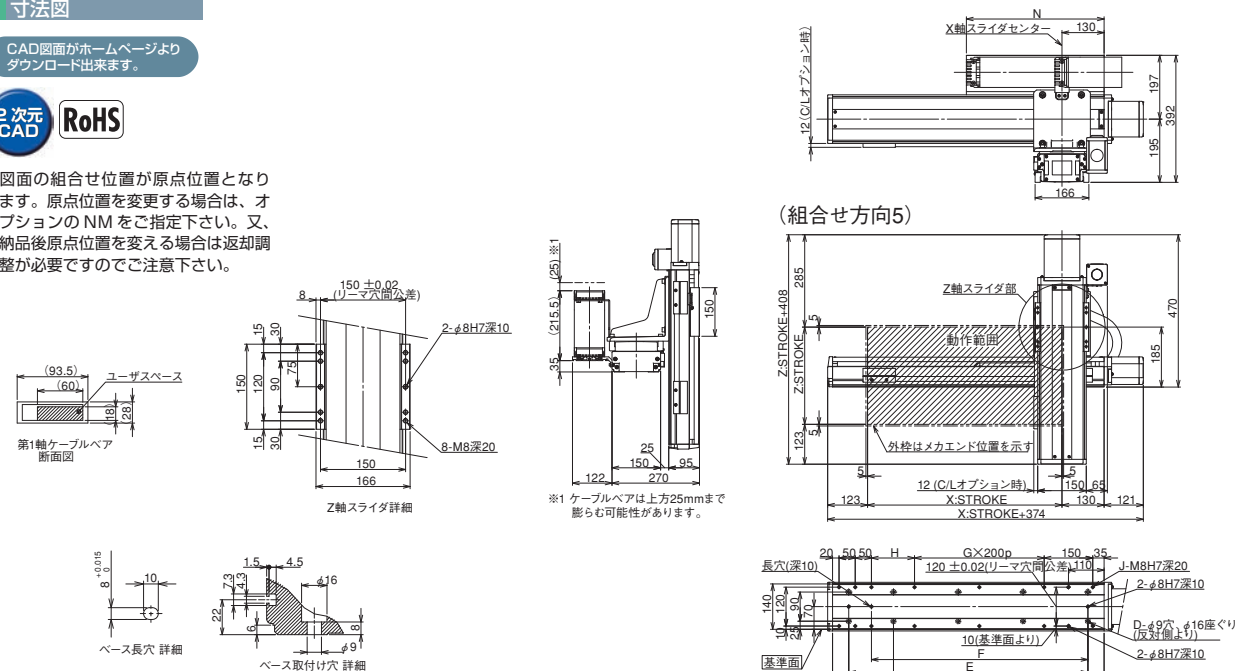
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリッパ・
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

- CT4
- IK2
- IK3

- ICS(P)B2
ICS(P)A2

- ICS(P)B3
ICS(P)A3

- ICS(P)A4

- ICSPA6

ICSB2-ZH□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-ZH□S 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ（Z軸ベース固定）タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ

ICSB2標準2軸仕様
ICSPB2高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表
参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート仕様
I:インクリメンタル仕様

X軸ストロークオプション

100:1000mm
250:2500mm
(100mm 毎)

下記
オプション表
参照

Z軸ストロークオプション

10:100mm
50:500mm
(50mm 毎)

下記
オプション表
参照

適応コントローラ

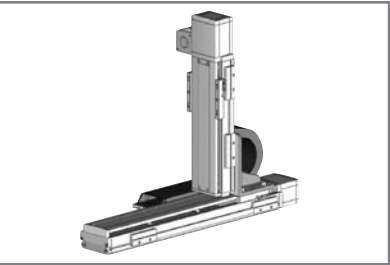
T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

ケーブル長

3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定

Z軸ケーブル配線

下記型式内
記号説明
参照

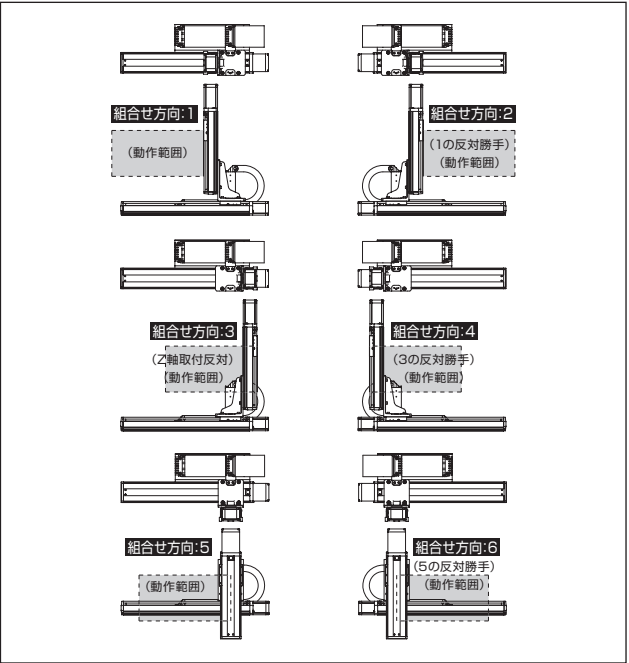


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZH1S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-ZH2S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-ZH3S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-ZH4S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
5	ICSB2【ICSPB2】-ZH5S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
6	ICSB2【ICSPB2】-ZH6S-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XZ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	ISB【ISPB】-LXMX-□-400-40-(ストローク)	→A-199
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
Z 軸	1200				—			

	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	1180	1080	980	880	820	740	680
Z 軸				—			

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	17.3	15.7
	0.3	20.0	20.0	20.0	19.2	17.2	15.3	13.6	12.0	10.4
	0.4	20.0	19.7	17.4	15.2	13.3	11.4	9.8	8.2	6.7

(※)加速度はX軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

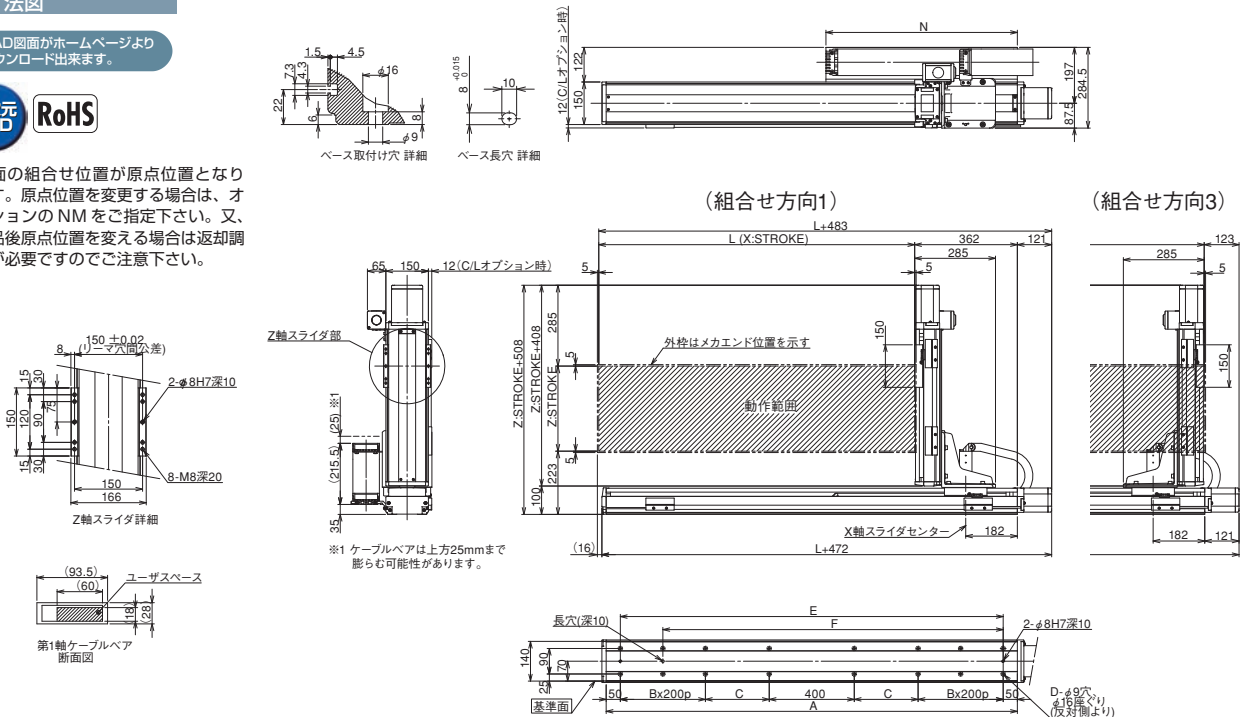
ICSB2 [ICSPB2] -ZH □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



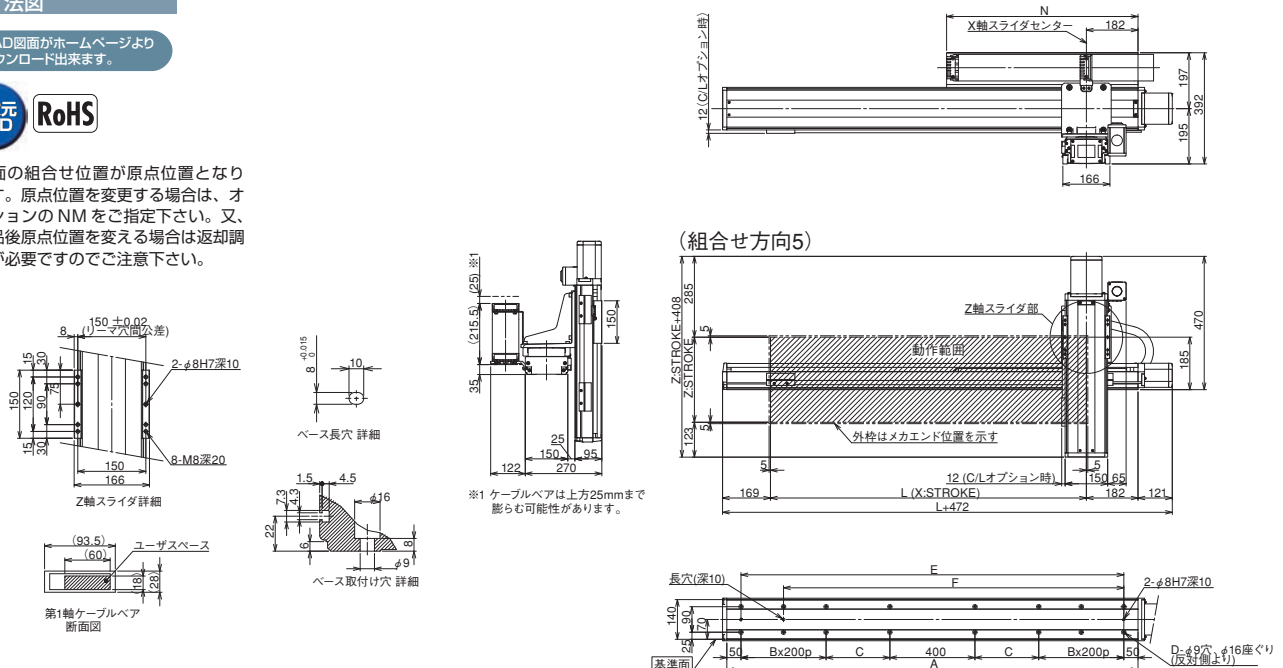
X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

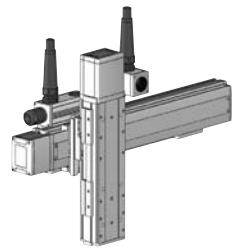


X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-YSA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

ICSPB2-YSA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

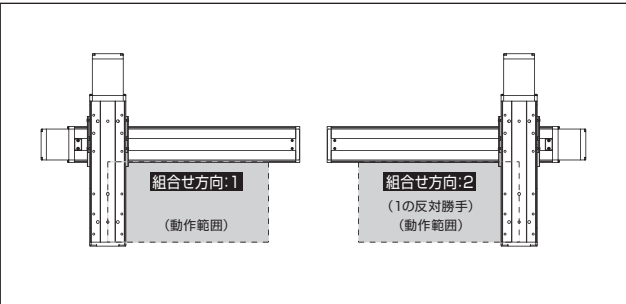


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ 方向(※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリープセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリープセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(※) 加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

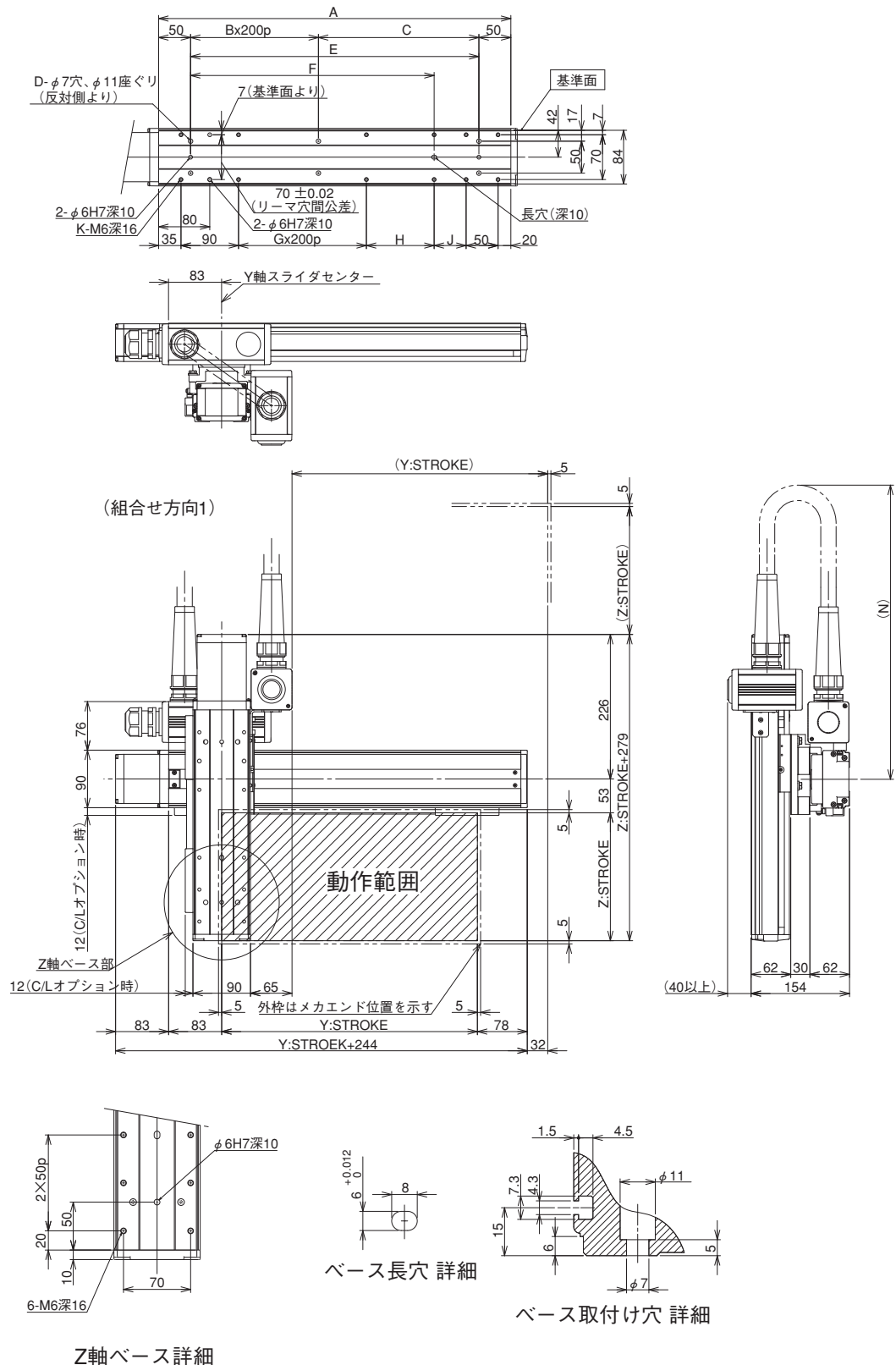
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ベース詳細

ベース長穴 詳細

ベース取付け穴 詳細

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12

		N								
Y軸	Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	100	550	550	600	600	650	650	700	700	700
150	100	600	600	650	650	700	700	750	750	750
200	100	650	650	700	700	750	750	800	800	800
250	100	700	700	750	750	800	800	850	850	850
300	100	750	750	800	800	850	850	900	900	900
350	100	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400	100	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

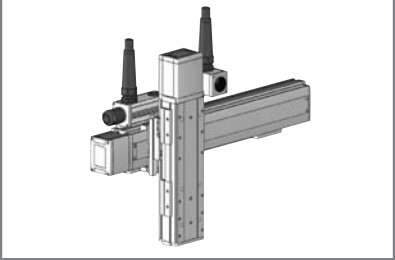
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-YSA□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

ICSPB2-YSA□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	10:100mm 40:400mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

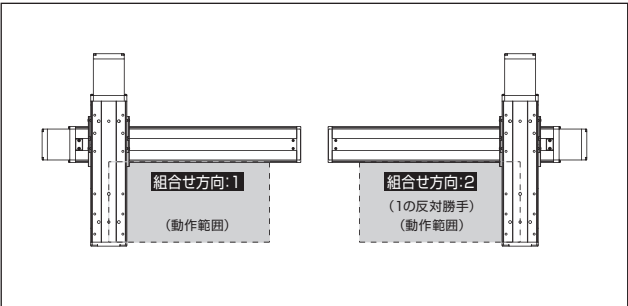


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ 方向(※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリープセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリープセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～500
Y 軸	480	
Z 軸	240	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.3	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.4	11.0	10.6	10.3	9.9	9.6	8.9	8.6
	0.5	10.7	10.4	10.0	9.6	9.3	8.9	8.6
	0.6	9.6	9.2	8.9	8.5	8.2	7.9	7.6
	0.7	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5	5.2	4.9
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。



ご注意

(注1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注2) ケーブル長は、Y 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。
(注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。

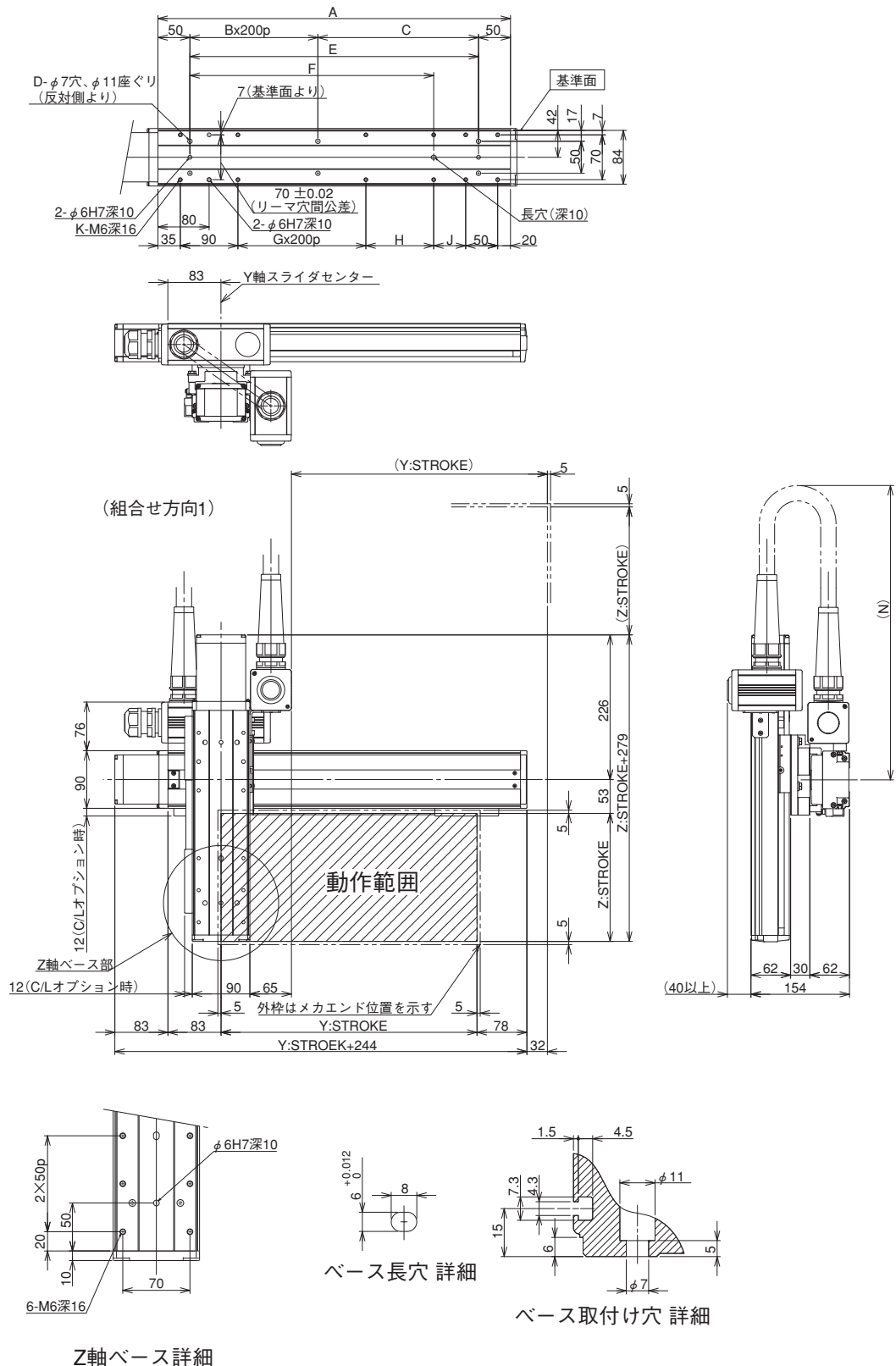
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



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



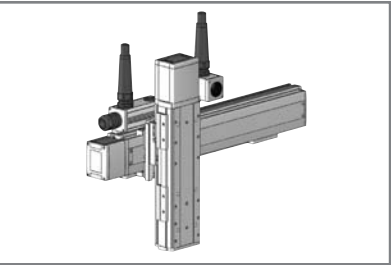
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	301	351	401	451	501	551
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	306	356	406
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12

		N									
Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
100	550	550	600	600	650	650	700	700	700		
150	600	600	650	650	700	700	750	750	750		
200	650	650	700	700	750	750	800	800	800		
250	700	700	750	750	800	800	850	850	850		
300	750	750	800	800	850	850	900	900	900		
350	800	800	850	850	900	900	950	950	950		
400	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000		

ICSB2-YSC□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

ICSPB2-YSC□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

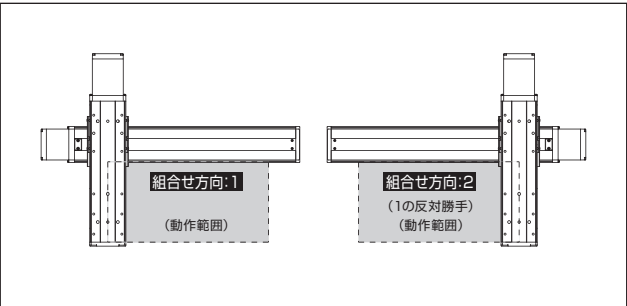


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1H-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2H-①-②③-④⑤⑥-⑦⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm 【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700
Y 軸	1200	
Z 軸	600	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.3	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.4	13.6	12.9	12.4	11.7	11.1	10.5	10.0	9.3	8.7
	0.5	10.7	10.1	9.5	8.8	8.3	7.7	7.1	6.5	5.9
	0.6	8.8	8.2	7.6	6.9	6.4	5.8	5.2	4.6	4.0
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

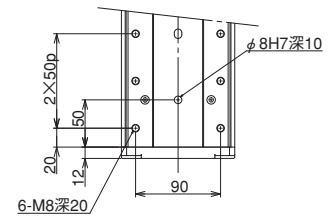
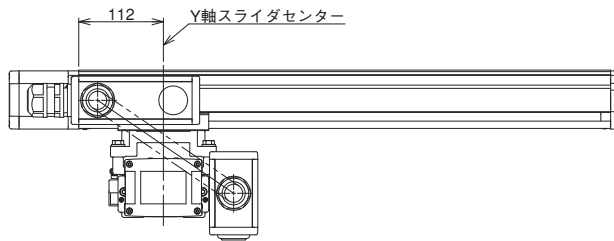
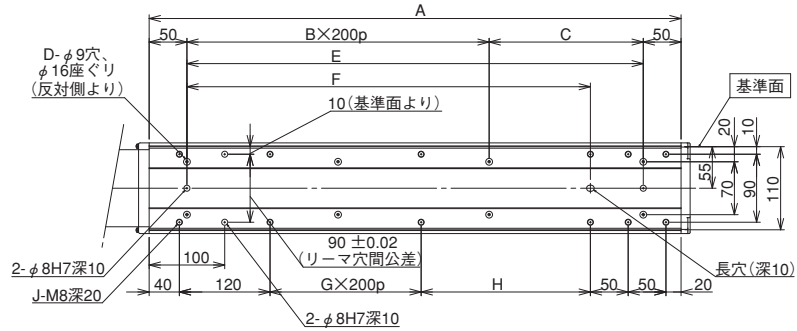
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

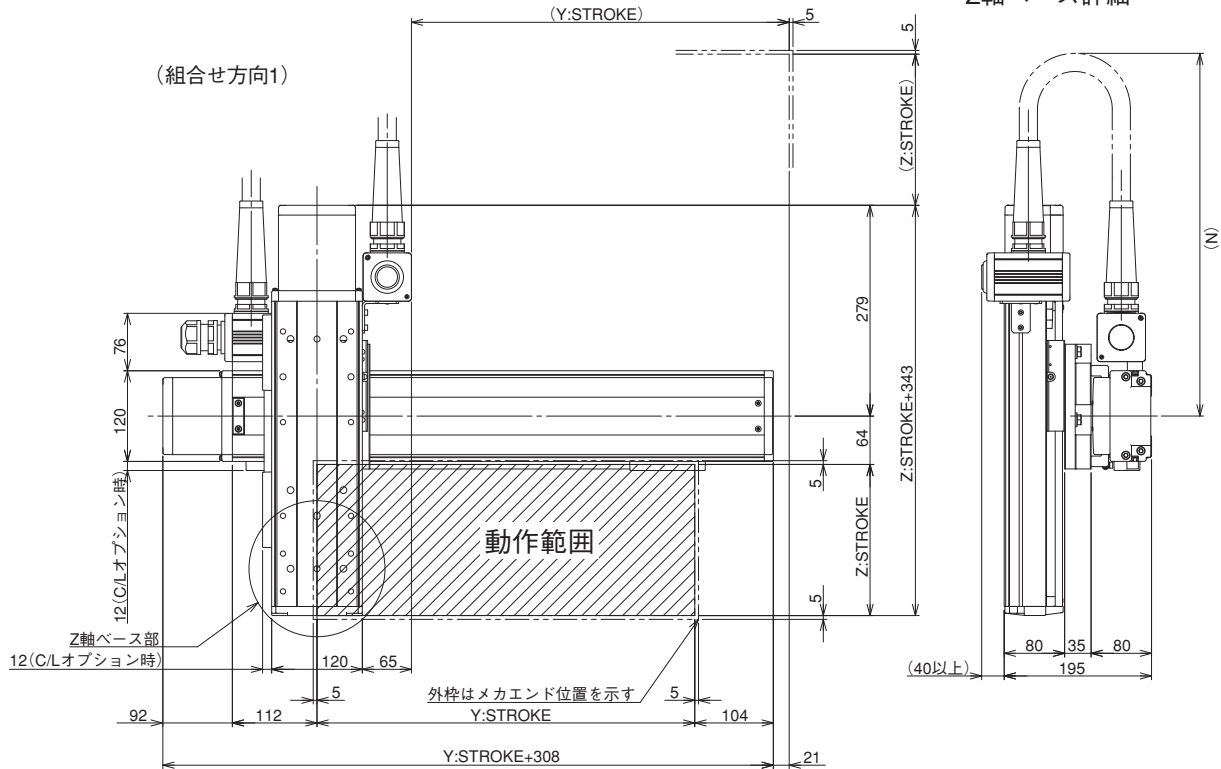
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

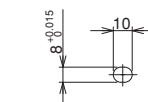


Z軸ベース詳細

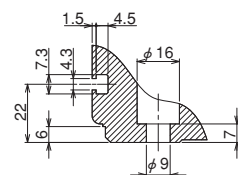


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N													
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
100		600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850	
150		650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	900	900	
200		700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	
250		750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	
300		800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	
350		850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	
400		900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150	
450		950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200	
500		1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250	



ベース長穴 詳細



ベース取付け穴 詳細

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリッパ
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

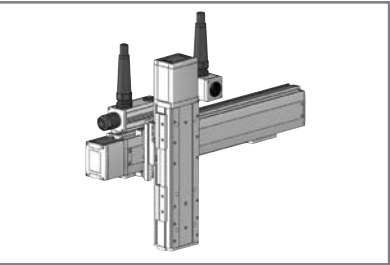
ICSPA6

ICSB2-YSC□M直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

ICSPB2-YSC□M直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

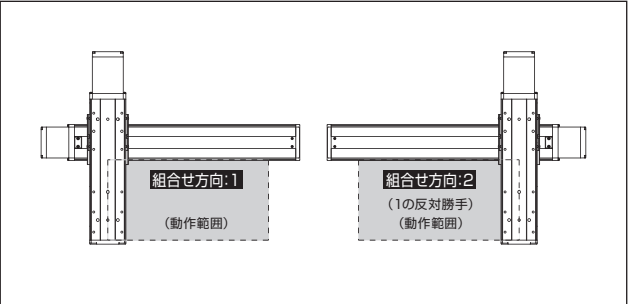


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】-【7】-【8】
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2M-【1】-【2】【3】-【4】【5】-【6】-【7】-【8】

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の【1】～【8】の内容は右表をご参照下さい。

YZ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
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	→A-179
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-5-(ストローク)-B	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700
Y 軸	600	
Z 軸	300	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.3	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.4	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.5	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.6	13.3	12.8	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	9.4	8.8
	0.7	10.7	10.1	9.6	9.0	8.4	7.8	7.2	6.7	6.2
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリープセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリープセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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、Y 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は Y 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。

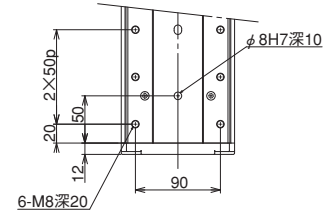
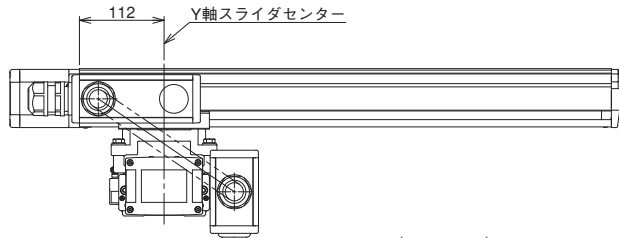
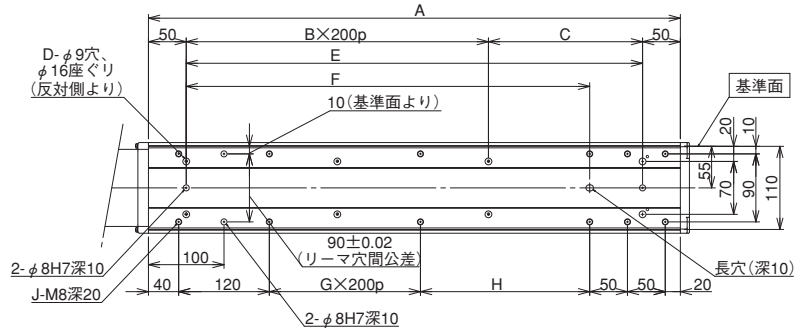
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

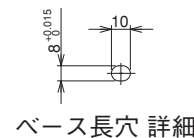
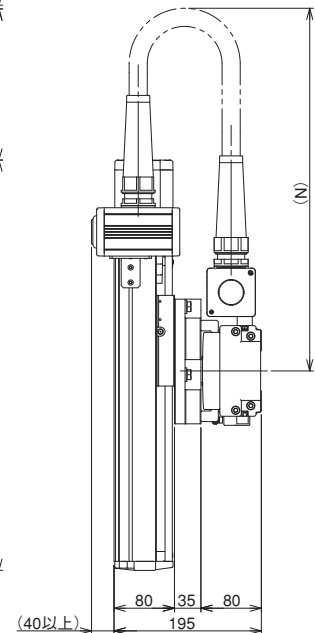
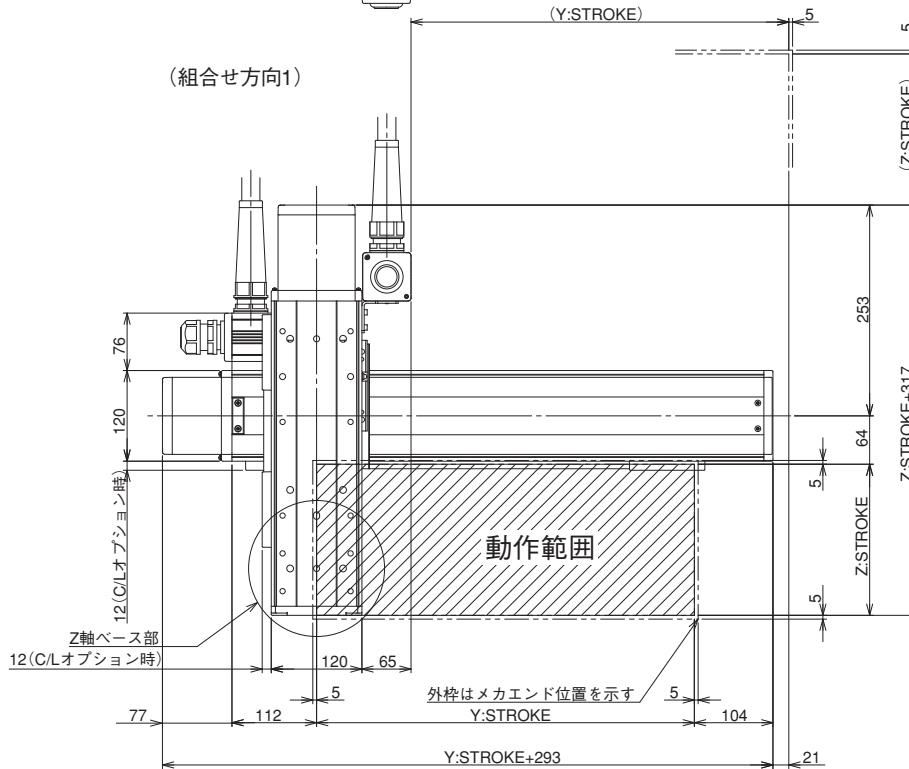
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



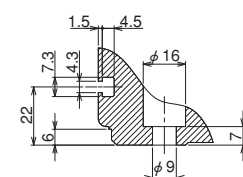
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



Z軸ベース詳細



ベース長穴 詳細



ベース取付け穴 詳細

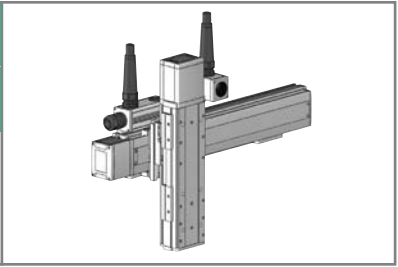
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N											
Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850
150	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	900	900
200	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950
250	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
300	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250

ICSB2-YSG□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ

ICSPB2-YSG□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZS（Z軸スライダ固定）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	10:100mm 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

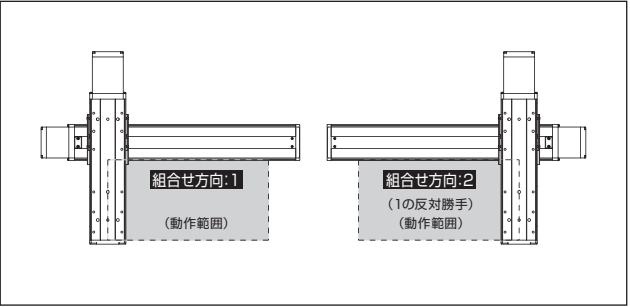


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSG1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YSG2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 70:700mm
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-193
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-10-(ストローク)-B	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～500	550～700
Y 軸	1200	
Z 軸	600	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.3	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.4	28.8	28.0	27.2	26.4	25.7	24.8	24.1	23.3	22.5
	0.5	23.4	22.6	21.8	21.0	20.3	19.4	18.7	17.9	17.1
	0.6	19.8	19.0	18.2	17.4	16.7	15.8	15.1	14.3	13.5
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。



ご注意

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、Y 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

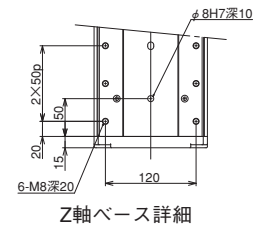
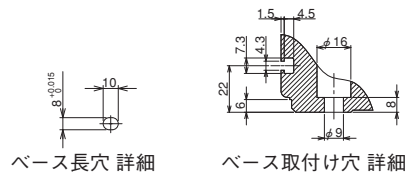
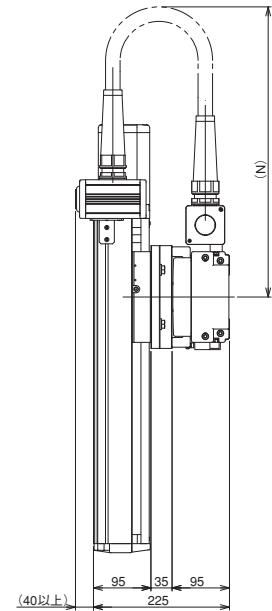
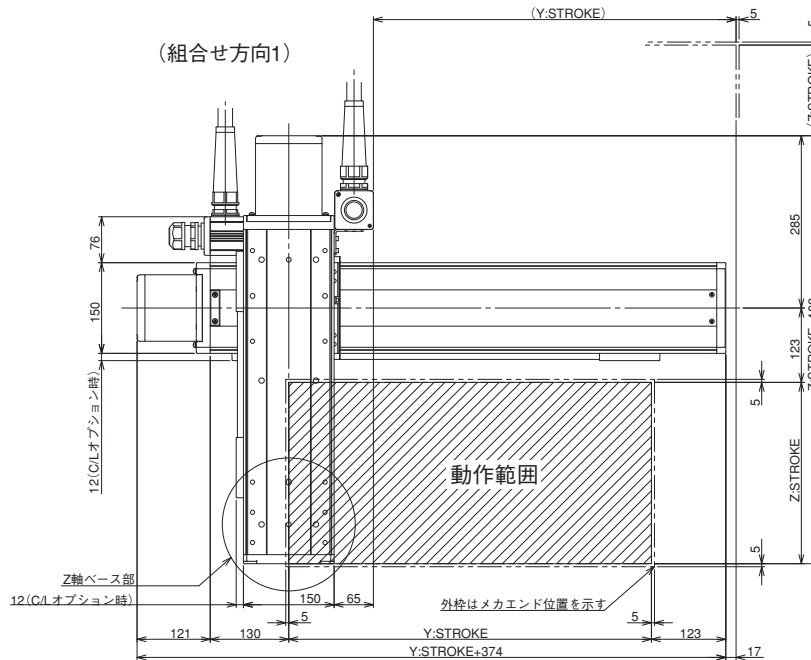
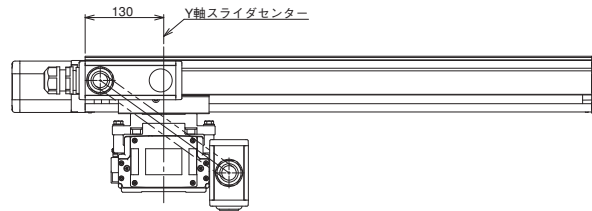
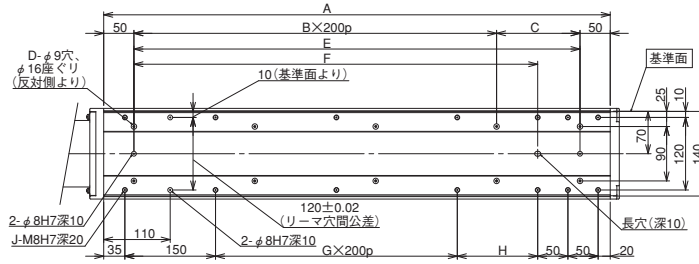
ICSB2 [ICSPB2] -YSG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

		N											
Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150
150	650	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
200	700	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
250	750	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
300	800	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
350	850	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
400	900	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
450	950	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
500	1000	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリップ・
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

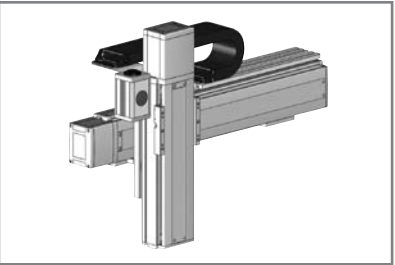
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-YBA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBA□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	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 SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照
※自立ケーブル仕様の場合							

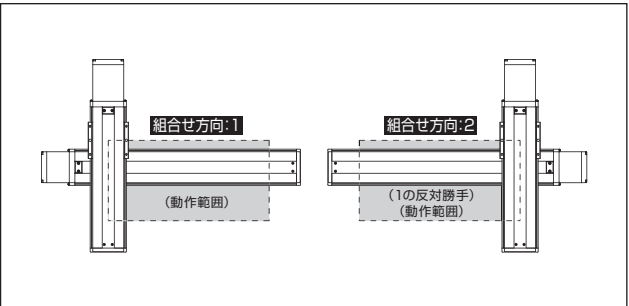


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBA1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBA2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ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
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	450～600	650～700	750～800	850～900
Y 軸	960		655	515	415
Z 軸	480		—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.3	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.4	7.0	7.0	6.7	6.3	6.1	5.7	5.4
	0.5	5.2	4.8	4.5	4.1	3.8	3.5	3.2
	0.6	3.4	3.0	2.7	2.3	2.0	1.7	1.4
	0.7	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 90:900mm(60:600mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが600mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

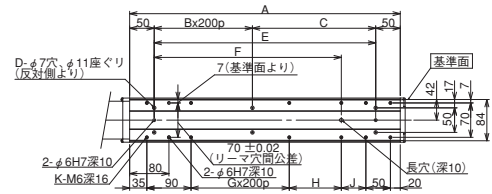
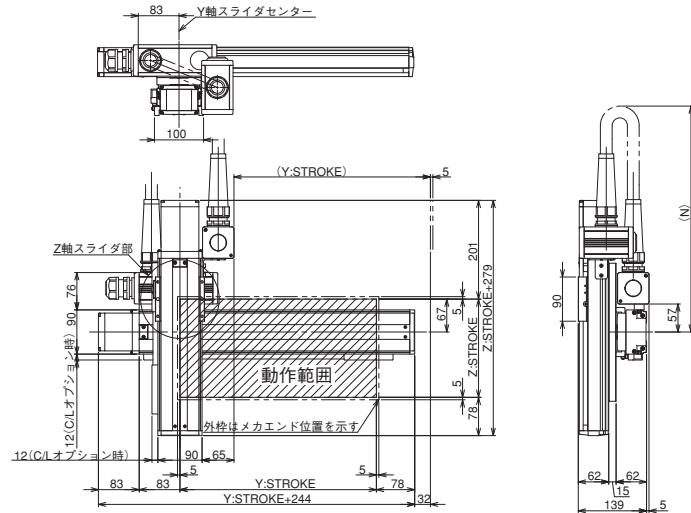
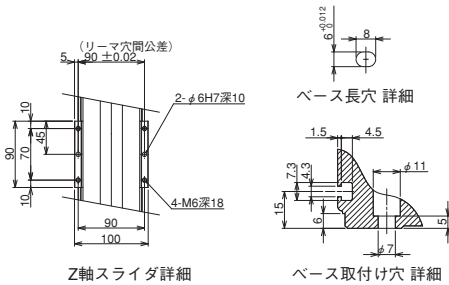
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14
N	500	500	550	550	600	600	600	650	650	700	700

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

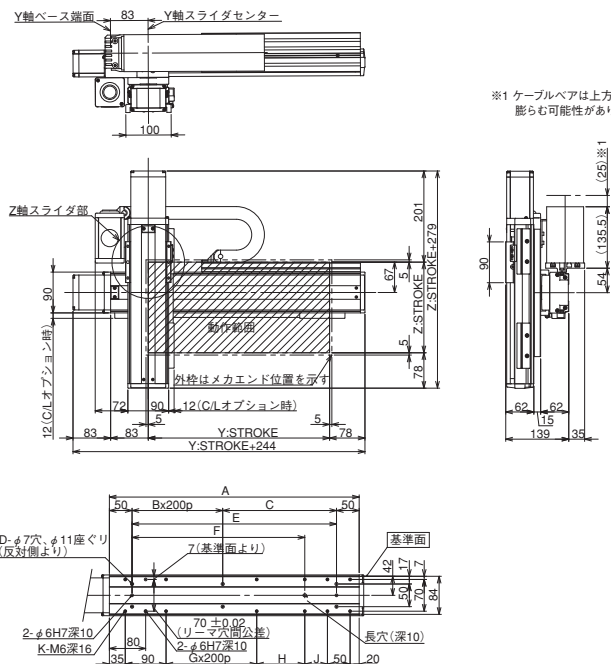
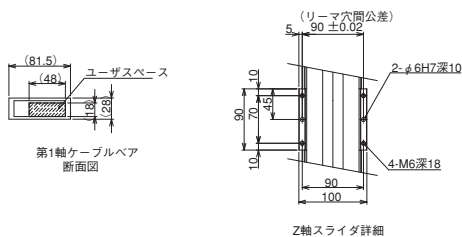
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。



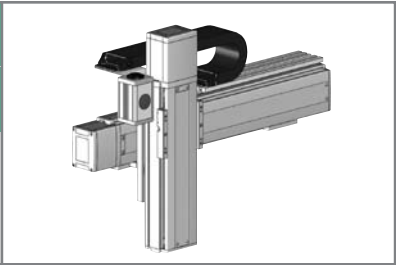
※1 ケーブルベアは上方25mmまで
膨らみ可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16

ICSB2-YBA□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBA□M 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線	
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	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 SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照	
※自立ケーブル仕様の場合								

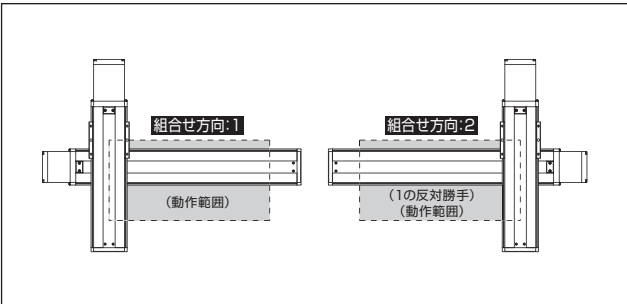


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBA1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBA2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 90:900mm(60:600mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 40:400mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが600mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175
Z 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	450~600	650~700	750~800	850~900
Y 軸	480	330	260	210	
Z 軸	240	—			

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加 速 度 (※)	0.2	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.3	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.4	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.5	13.7	13.4	13.0	12.6	12.4	12.0	11.7
	0.6	9.2	8.9	8.5	8.1	7.9	7.5	7.2
	0.7	6.5	6.2	5.8	5.4	5.2	4.8	4.5
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸の値です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

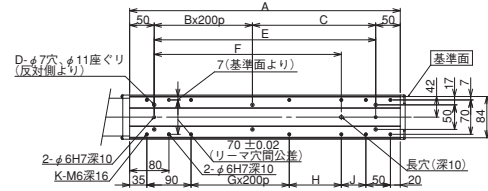
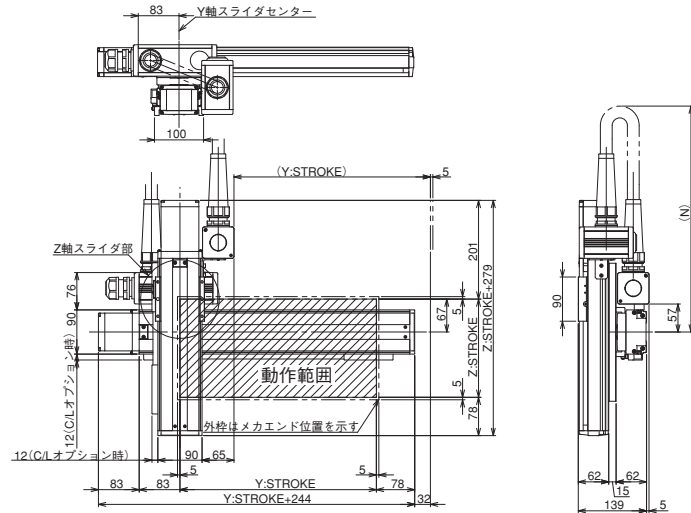
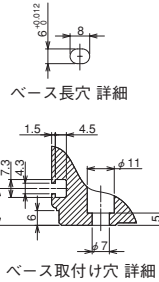
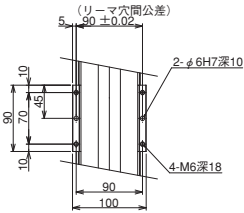
ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14
N	500	500	550	550	600	600	600	650	650	700	700

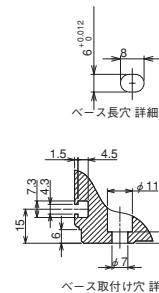
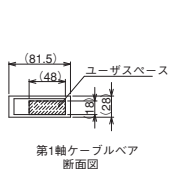
ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

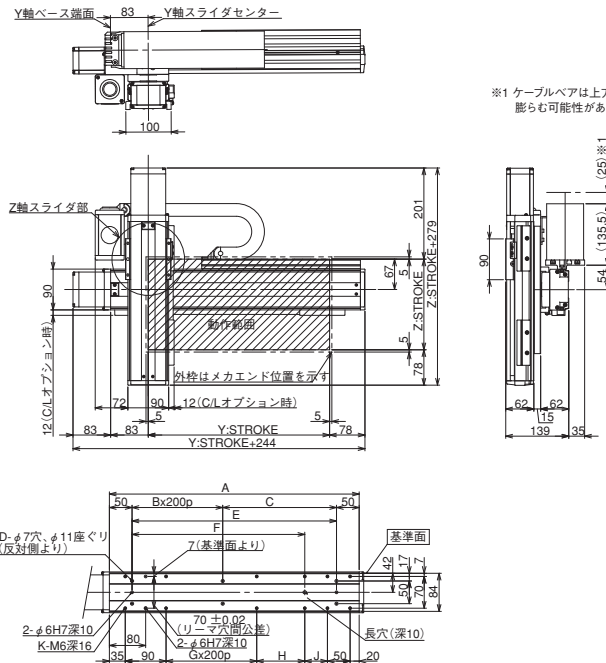
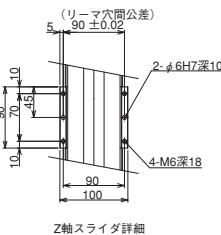
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



ベース取付け穴 詳細



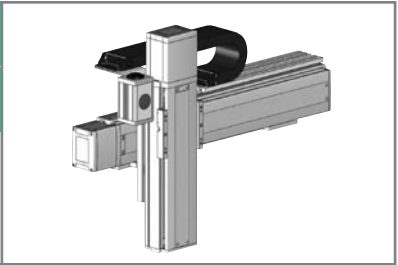
※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らみ可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
K	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16

ICSB2-YBC□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBC□H 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (70:700mm)※ (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm 毎) 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

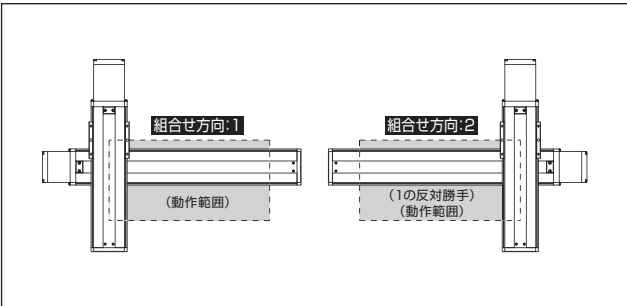


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBC1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBC2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリープセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリープセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-200-20-(ストローク)	→A-183
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM□-200-10-(ストローク)-B	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
Y 軸	1200		860	695	570	460
Z 軸	600			—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.5	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0
	0.6	15.0	15.0	15.0	15.0	14.5	14.0	13.5	12.8	12.3
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

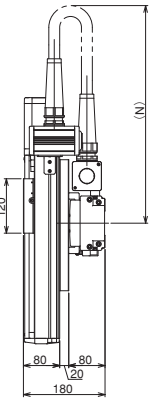
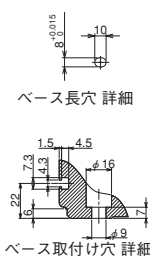
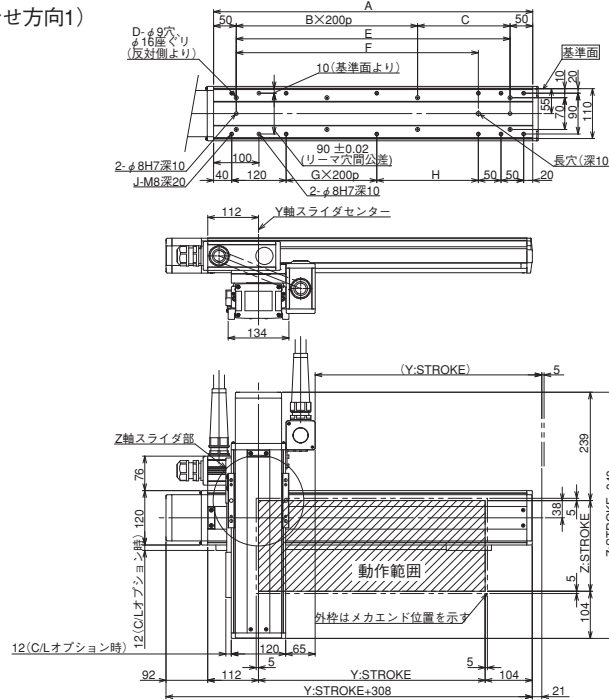
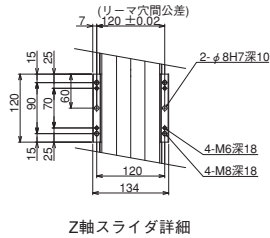
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

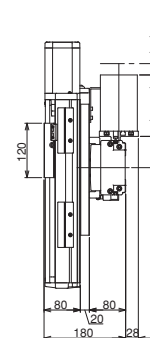
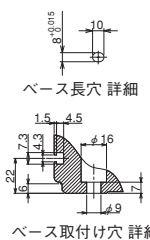
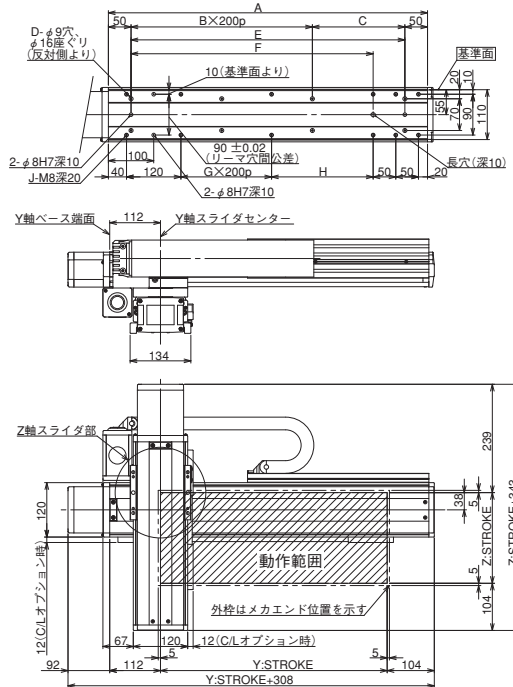
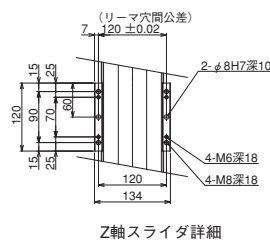
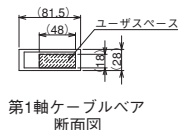
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

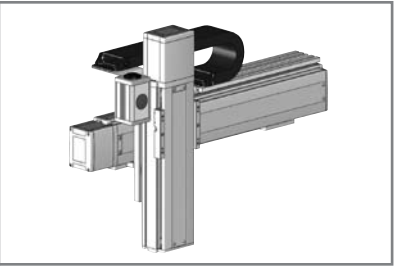


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

ICSB2-YBC□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBC□M 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (70:700mm)※ (50mm 毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照
※自立ケーブル仕様の場合							

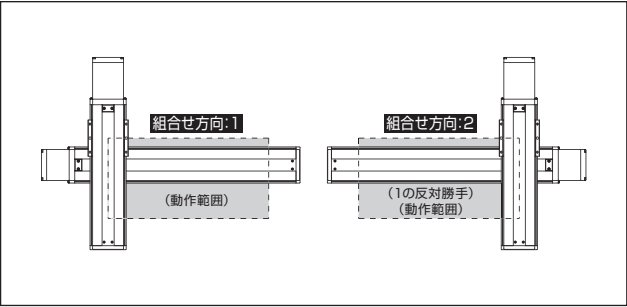


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBC1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBC2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-10-(ストローク)	→A-179
Z 軸	ISB【ISPB】-MXM□-100-5-(ストローク)-B	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	550~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
Y 軸	600		430	345	280	230
Z 軸	300			—		

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
	0.5	19.1	18.6	18.0	17.4	16.9	16.2	15.7	15.2	14.6
	0.6	12.8	12.3	11.7	11.1	10.6	9.9	9.4	8.9	8.3
	0.7	10.1	9.6	9.0	8.4	7.9	7.2	6.7	6.2	5.6
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸の場合です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

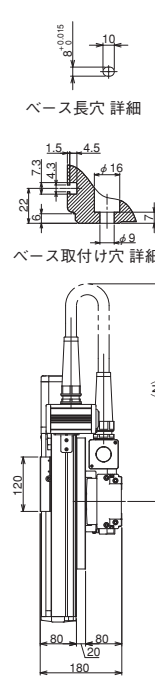
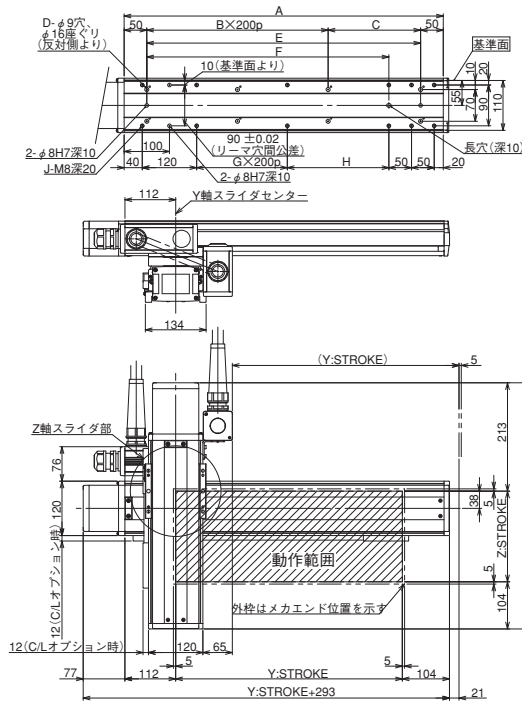
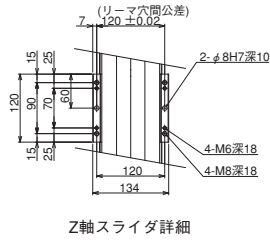
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	500	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

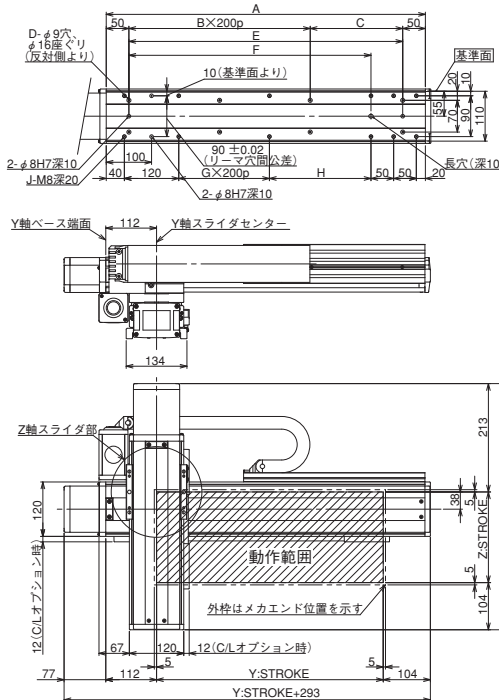
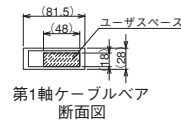
寸法図

(組合せ方向1)

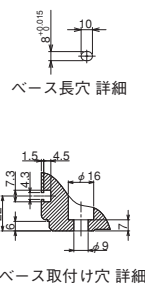
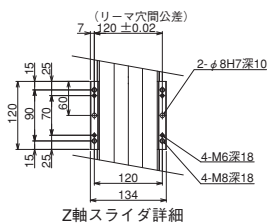
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

※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。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで
膨らむ可能性があります。



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

- A
スライダ
タイプ
- B
ロッド
タイプ
- C
グリップ・
ロータリ
- D
テーブル・
アームフラット
- E
リニア
サーボ
- F
その他
- G
直交
ロボット
- H
テーブル
トップ
- J
スカラ
ロボット
- K
クリーン
対応
- L
防塵・
防滴対応
- M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

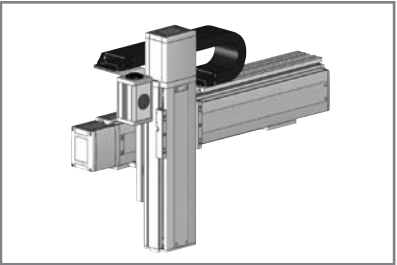
ICSPA6

ICSB2-YBG□S 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBG□S 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm 毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

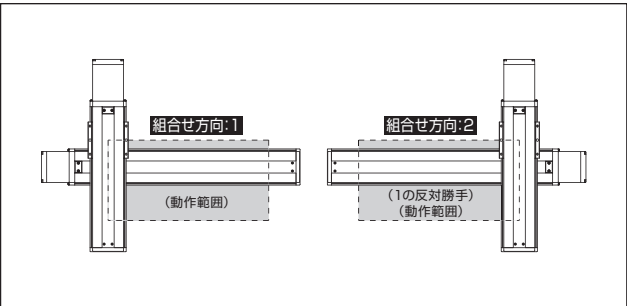


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2S-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ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
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-193
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	550~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
Y 軸	2400	1840	1530	1290	1100	880	
Z 軸	1200	—					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク							
		100	150	200	250	300	350	400	450
加 速 度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9
	0.5	17.0	16.3	15.5	14.7	14.0	13.2	12.5	11.7
	0.6	12.6	11.8	11.0	10.2	9.5	8.7	8.0	7.2
	0.7	9.0	8.2	7.4	6.6	5.9	5.1	4.4	3.6
	0.8	7.2	6.4	5.6	4.8	4.1	3.3	2.6	1.8
	0.9	5.4	4.6	3.8	3.0	2.3	1.5	0.8	—
	1	3.6	2.8	2.0	1.2	0.5	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 130:1300mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm
Z軸モータ出力/リード	400W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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、Y 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

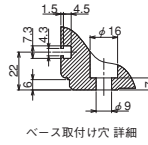
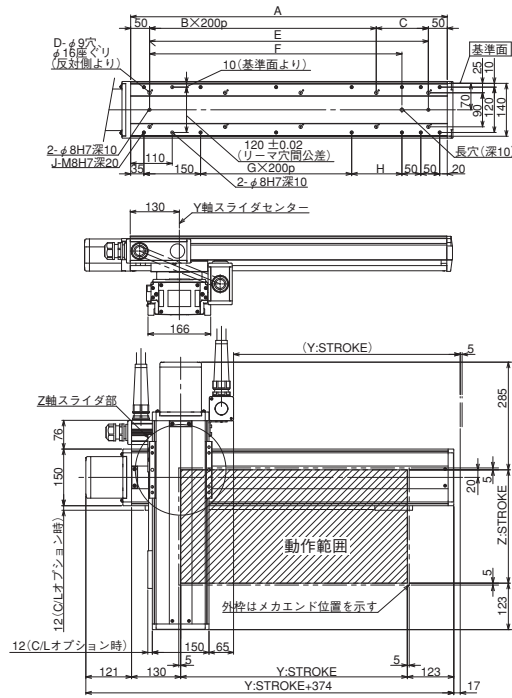
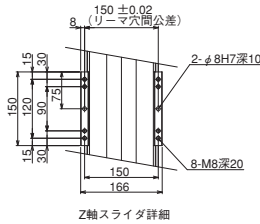
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	550	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

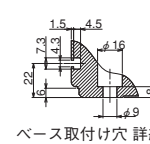
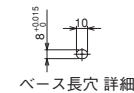
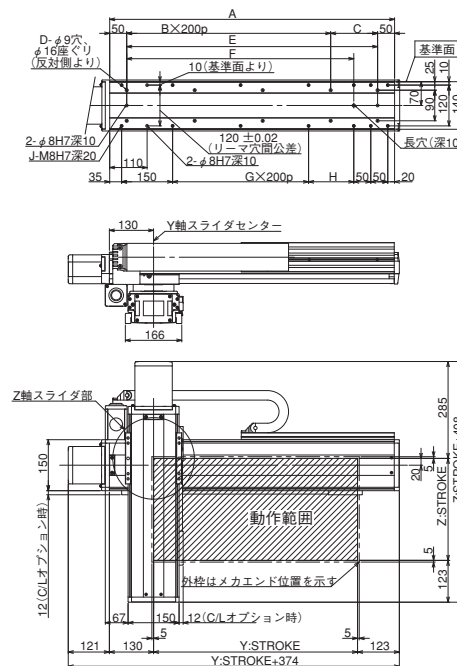
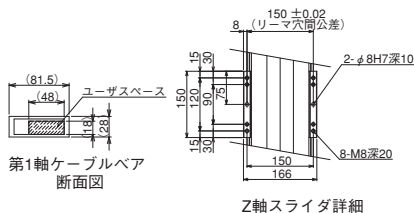
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



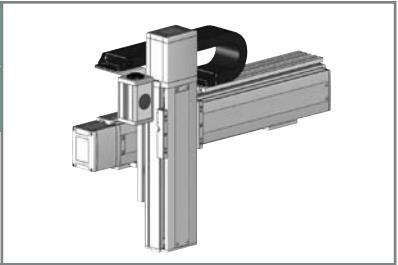
※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らも可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20

ICSB2-YBG□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（Z軸ベース固定）タイプ

ICSPB2-YBG□H 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZB（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	Y軸ストロークオプション	Z軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm 毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

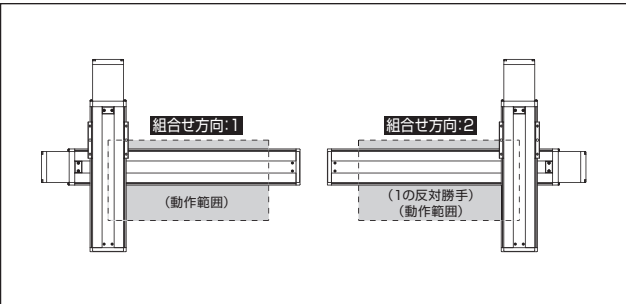


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2H-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ YZ組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

YZ組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 130:1300mm(70:700mm)※
③	Y軸オプション	下記オプション表参照
④	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
⑤	Z軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はY軸の最大ストロークが700mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ (Z 軸標準装備) ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-193
Z 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-400-10-(ストローク)-B	→A-193

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	550~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
Y 軸	1200	920	765	645	550	440	
Z 軸	600	—					

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z 軸ストローク							
		100	150	200	250	300	350	400	450
加 速 度 (※)	0.2	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.5	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0	34.0
	0.6	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0	30.0
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)加速度はY軸/Z軸同一の場合です。



ご注意

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

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

(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

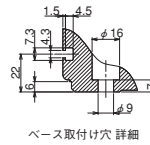
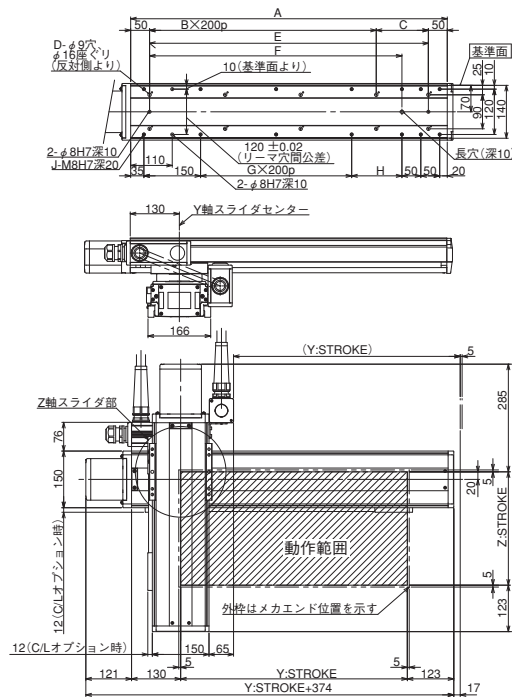
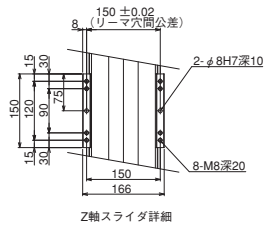
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
N	550	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBG □ H-CT (ケーブルベア仕様)

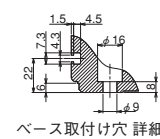
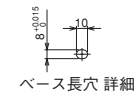
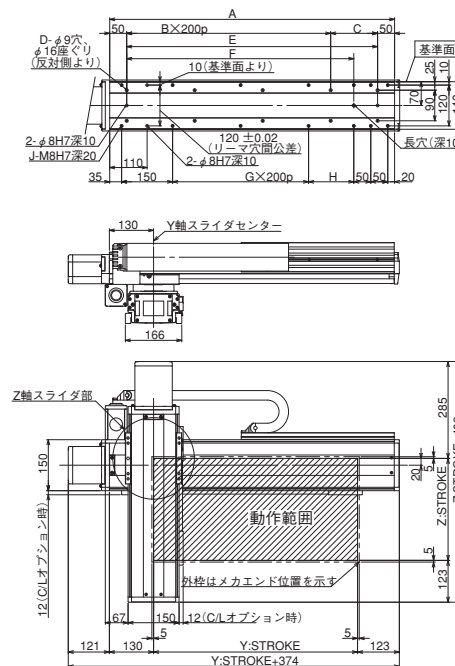
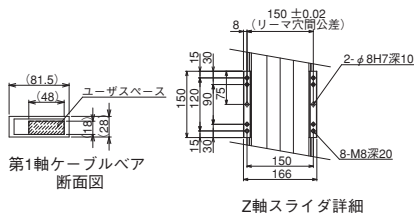
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで影らも可能性があります。

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20

ICSB2-G1J□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG（Y軸水平ガントリ）タイプ

ICSPB2-G1J□H

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

■型式項目

シリーズ

ICSB2-標準2軸仕様
ICSPB2-高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表
参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート仕様
I:インクリメンタル仕様

X軸ストロークオプション

100:1000mm
250:2500mm
(100mm 毎)

Y軸ストロークオプション

50:500mm
70:700mm
(50mm 毎)

適応コントローラ

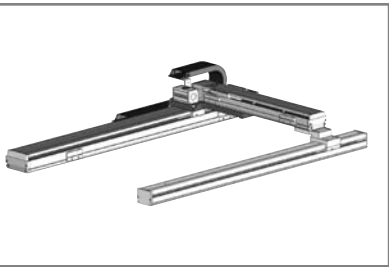
T1:XSEL-J/K
T2:SCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

ケーブル長

3L:3m
5L:5m
□L:長さ指定

Y軸ケーブル配線

下記型式内
記号説明
参照

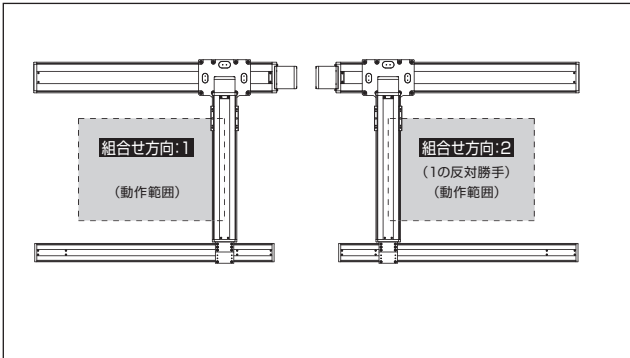


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G1J1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G1J2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→A-203
X 軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

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

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク				
		500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -G1J □ H-CT (ケーブルベア仕様)

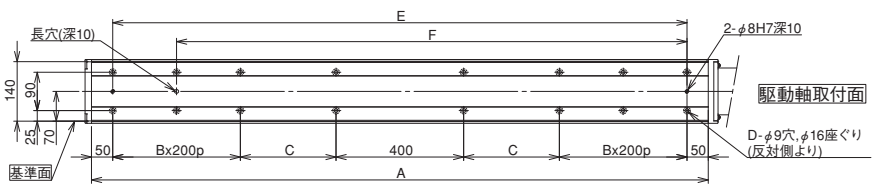
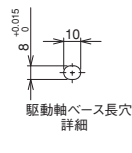
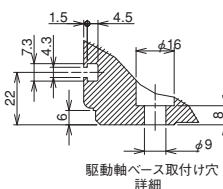
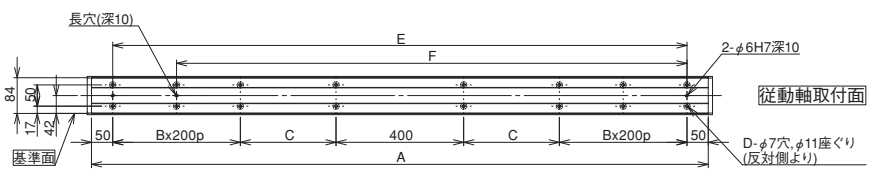
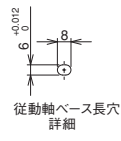
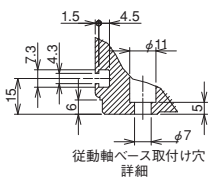
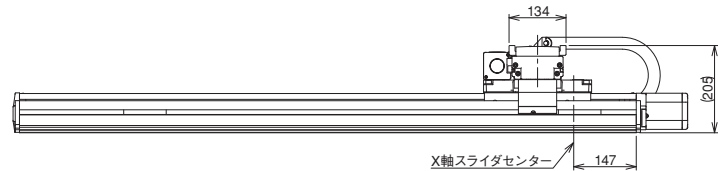
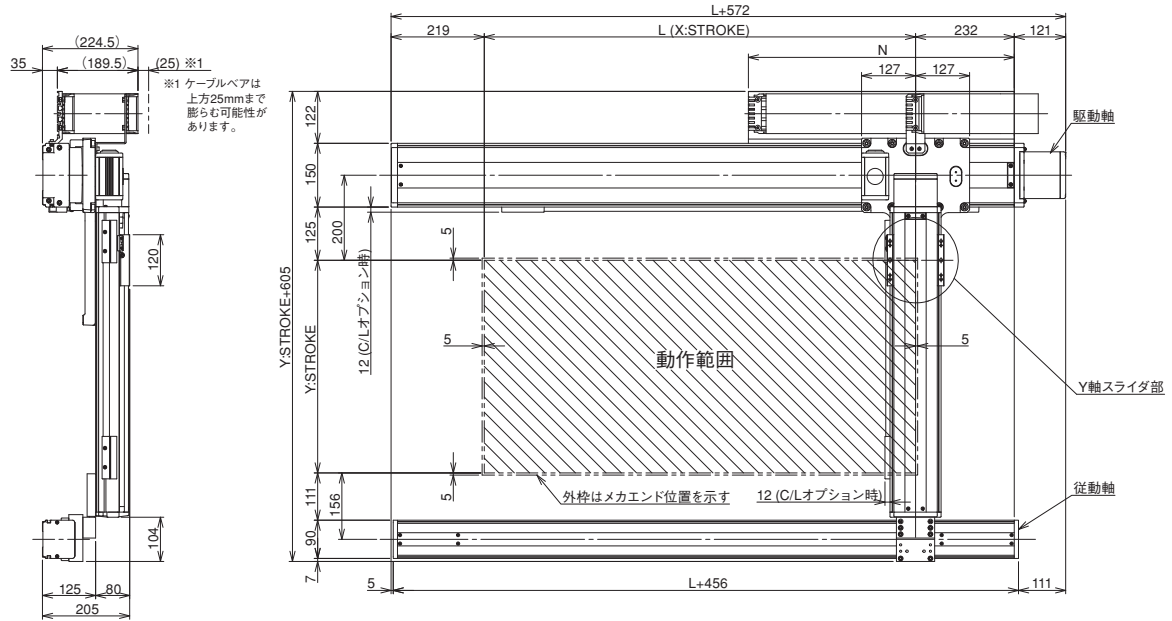
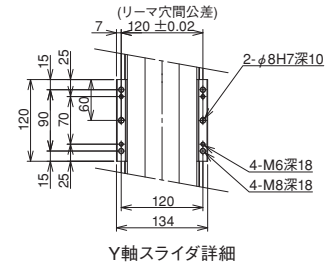
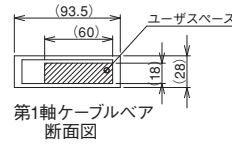
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。



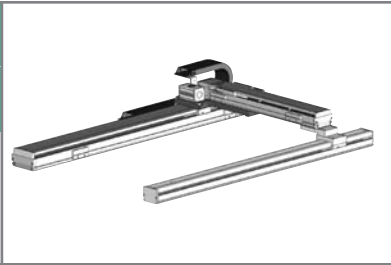
X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	20	20	20
E	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
F	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-G2J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG（Y軸水平ガントリ）タイプ

ICSPB2-G2J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG（Y軸水平ガントリ）タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

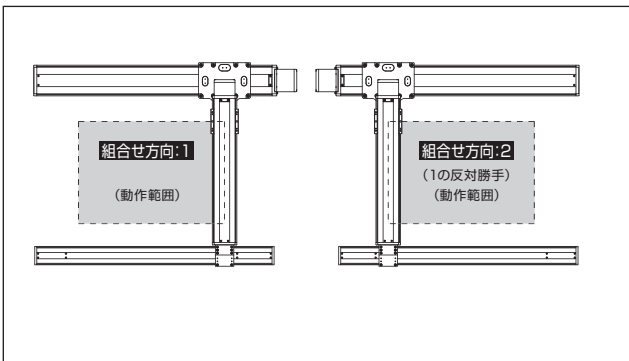


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G2J1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G2J2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→A-203
X 軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→A-187

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

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

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
加速度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	44.9
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	44.9
	0.4	45.0	43.6	38.3	33.7	29.6
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	80:800mm 120:1200mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。(加速度は 0.4G が上限となります。)

ICSB2 [ICSPB2] -G2J □ H-CT (ケーブルベア仕様)

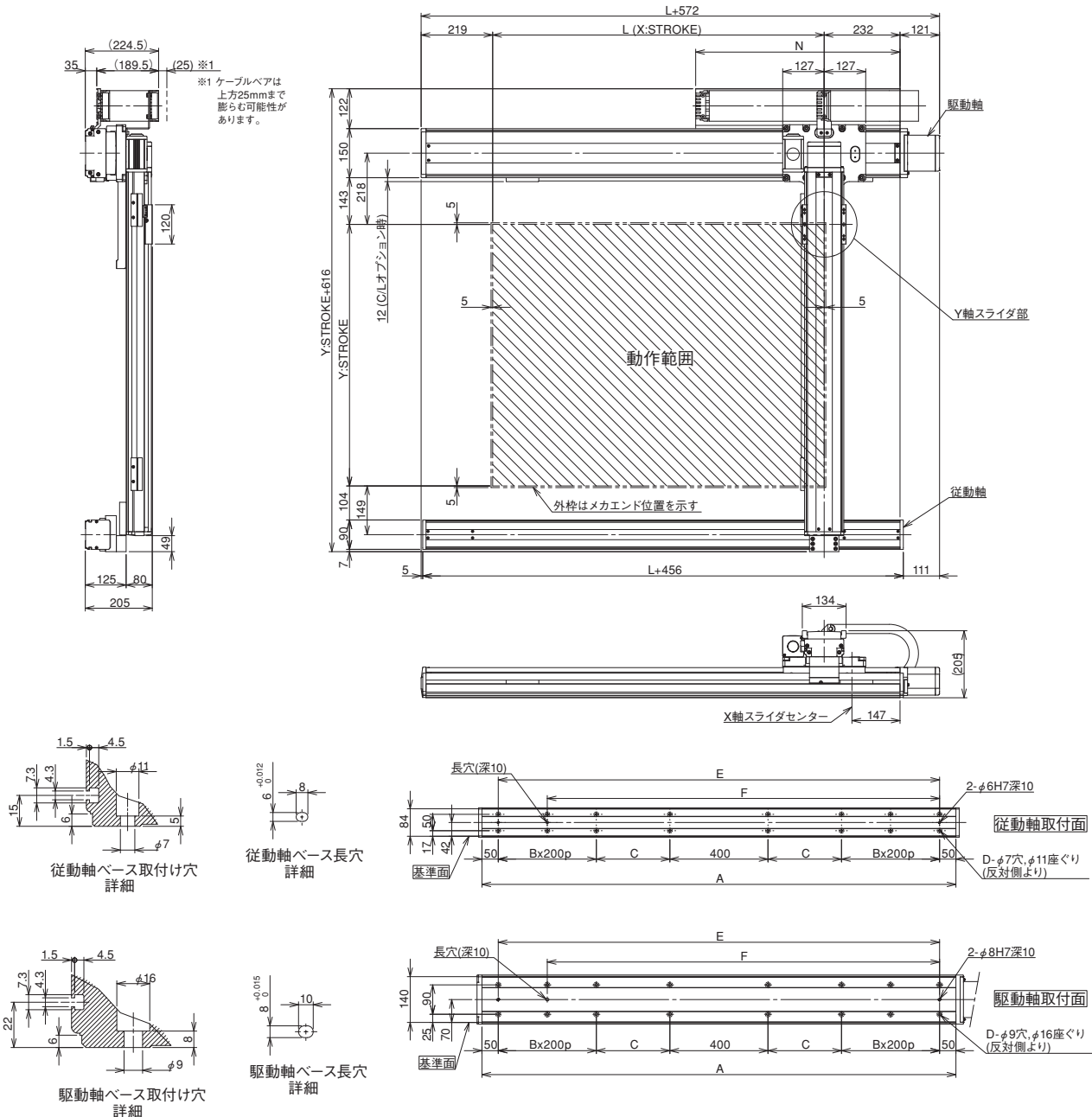
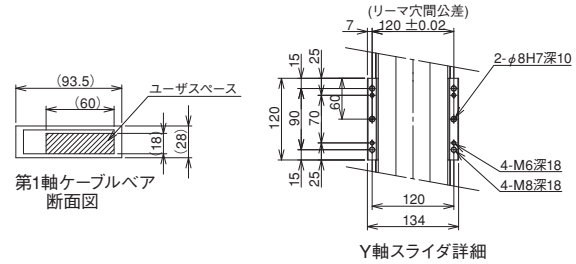
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。

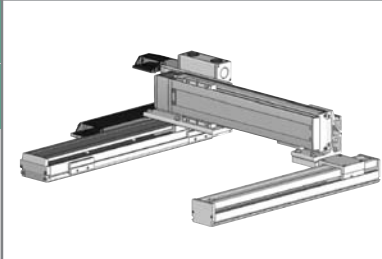


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
E	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
F	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

ICSB2-GB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm ↓ 60:600mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

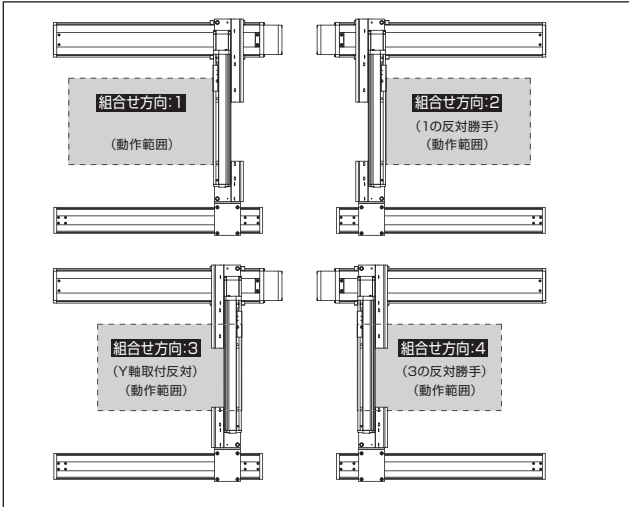


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GB1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GB2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GB3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GB4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-O-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~250	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	1200			860	695	570	460
Y 軸	—	960	—				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加 速 度 (※)	0.2	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.3	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.4	12.9	12.5	12.3	11.9	11.6	11.2	10.9
	0.5	8.2	7.8	7.5	7.1	6.8	6.5	6.2
	0.6	5.3	4.9	4.7	4.3	4.0	3.6	3.3
	0.7	3.4	3.0	2.8	2.4	2.1	1.7	1.4
	0.8	1.5	1.1	0.9	0.5	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm ↓ 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

- ※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
- ※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
- ※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
(注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。
最長 20m まで対応可能です。
(注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注 4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

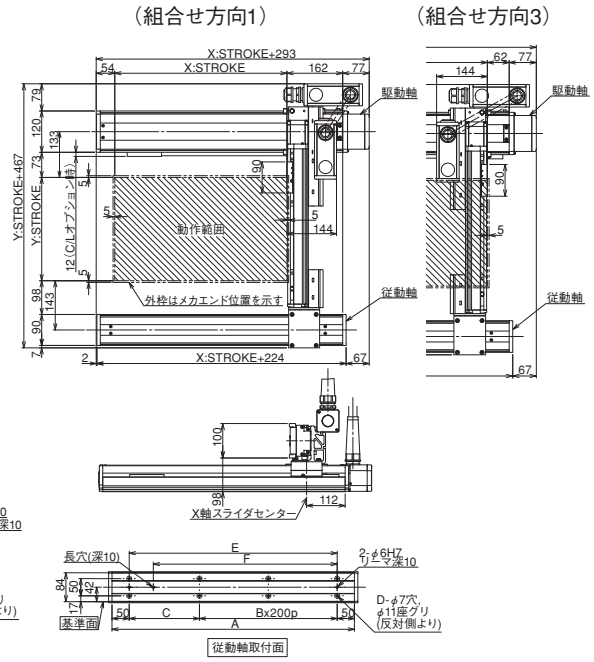
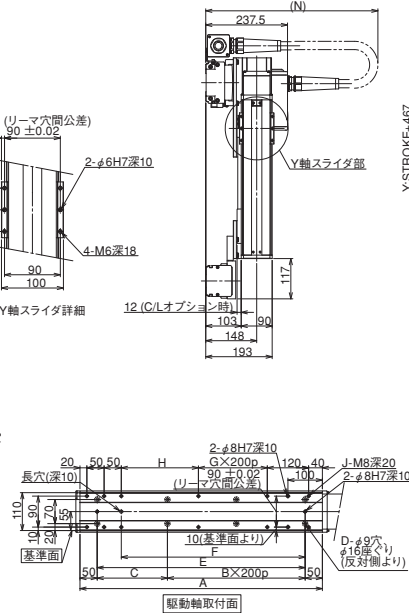
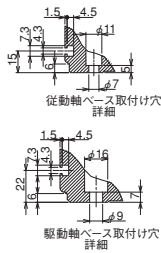
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950

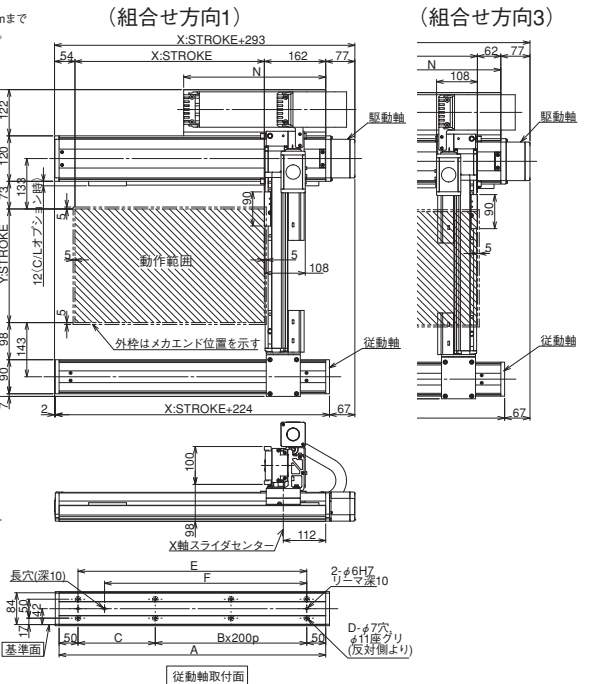
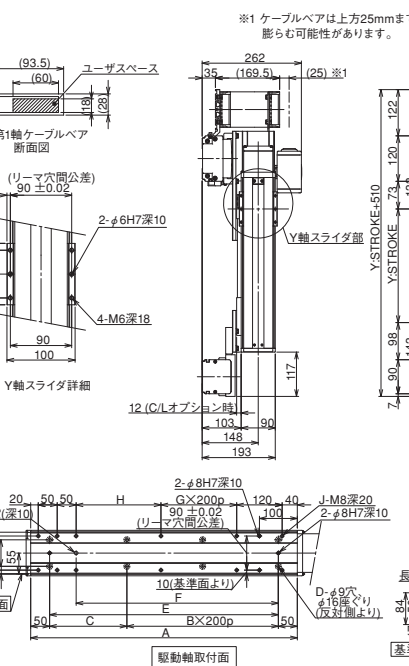
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

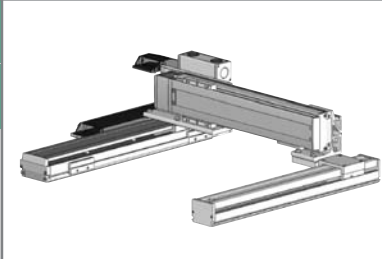


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm 60:600mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

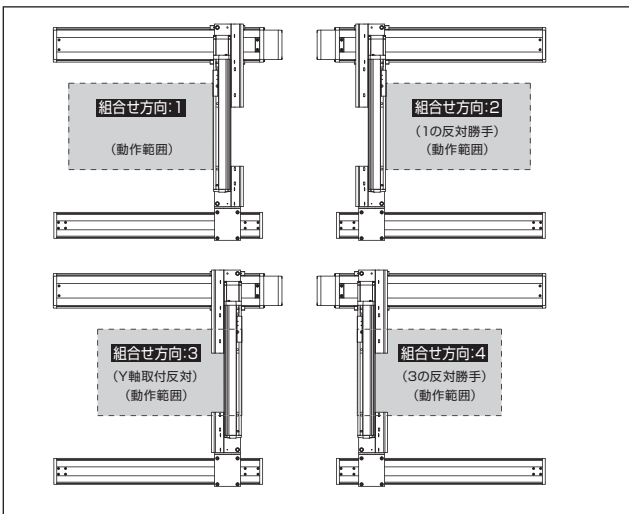


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GB1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GB2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-③
3	ICSB2【ICSPB2】-GB3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑥
4	ICSB2【ICSPB2】-GB4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑥

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-O-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-175

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~250	300~600	650~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100
X 軸	600		430	345	280	230	
Y 軸	—	480	—				

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加 速 度 (※)	0.2	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0
	0.3	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0
	0.4	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	27.0	26.8
	0.5	18.5	18.2	17.9	17.6	17.3	16.9	16.7
	0.6	12.2	11.9	11.6	11.3	11.0	10.6	10.4
	0.7	9.5	9.2	8.9	8.6	8.3	7.9	7.7
	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 60:600mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

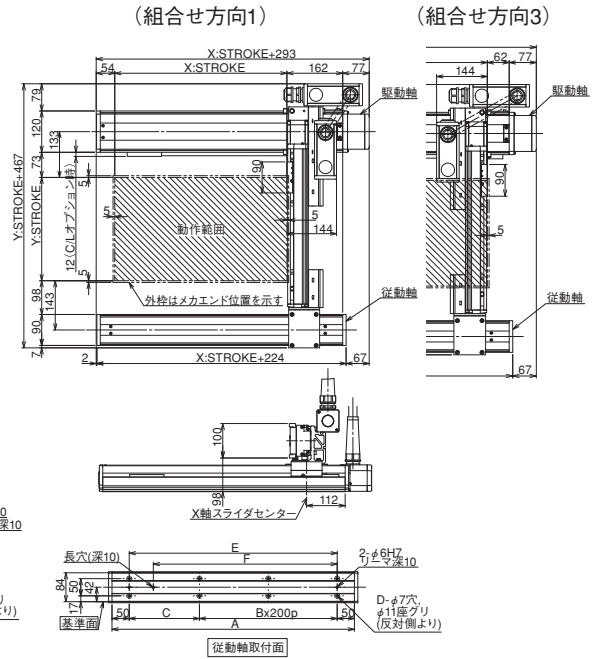
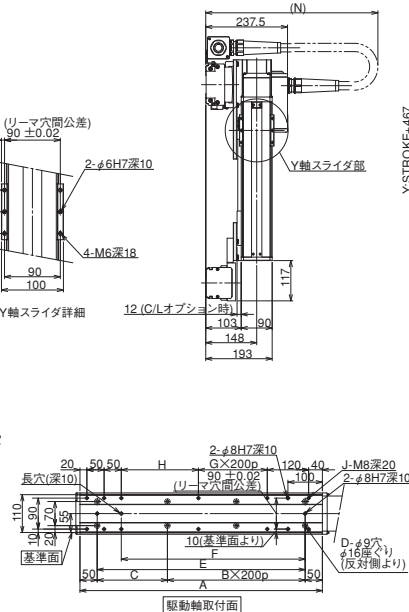
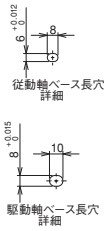
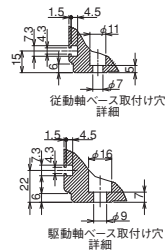
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	

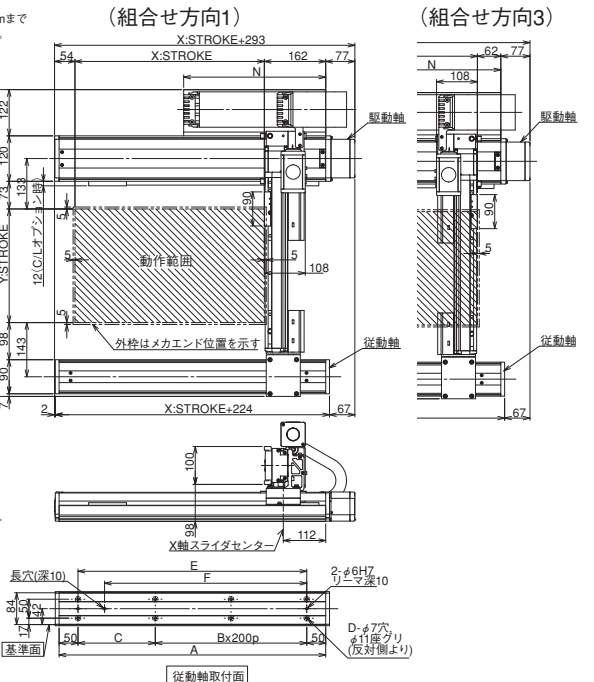
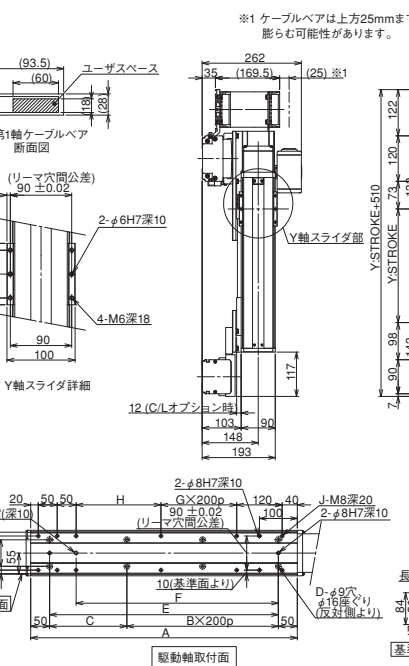
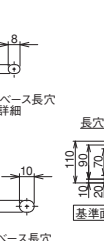
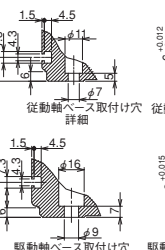
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

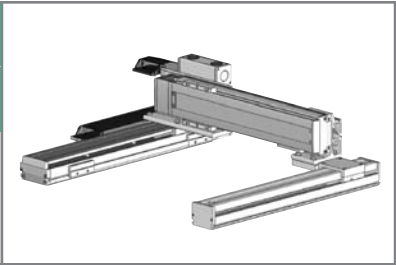


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm ↓ 70:700mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

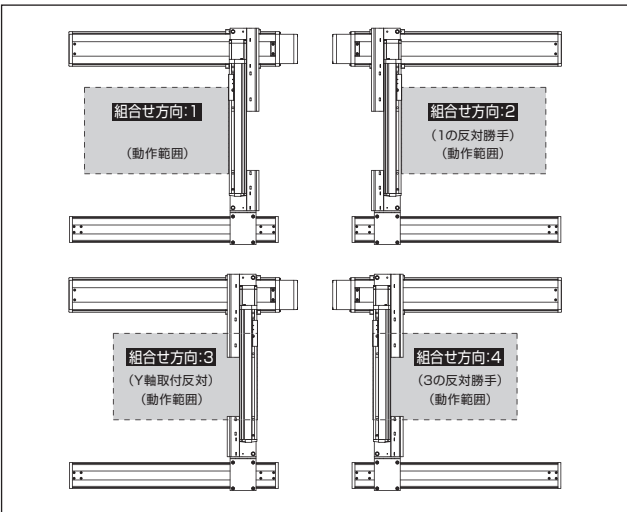


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GC1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GC2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GC3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GC4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-O-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～250	300～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	1200		860	695	570	460
Y 軸	—	1200	—			

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (※)	0.2	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.3	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0
	0.4	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	21.8	19.5	17.5	15.7
	0.5	17.6	17.0	16.4	15.9	15.4	14.7	13.5	11.8	10.3
	0.6	11.3	10.7	10.1	9.6	9.1	8.4	7.9	7.3	6.6
	0.7	6.8	6.2	5.6	5.1	4.6	3.9	3.4	2.8	2.2
	0.8	4.1	3.5	2.9	2.4	1.9	1.2	0.7	—	—
	0.9	1.4	0.8	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm ↓ 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

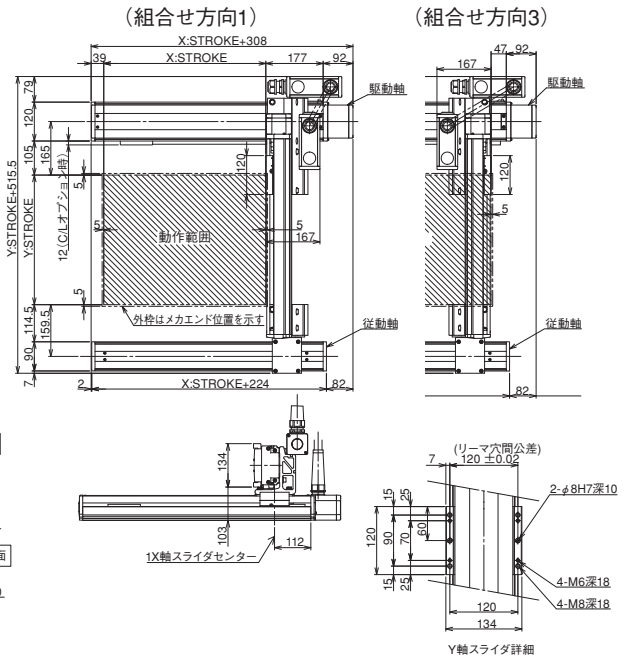
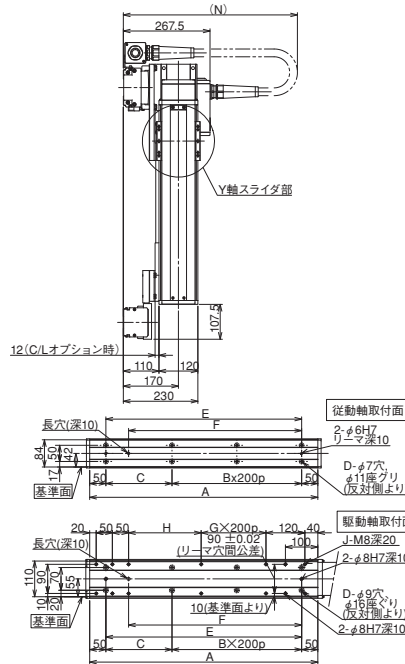
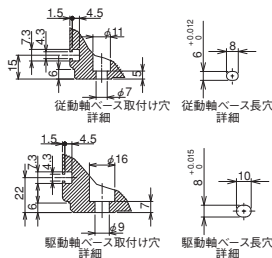
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

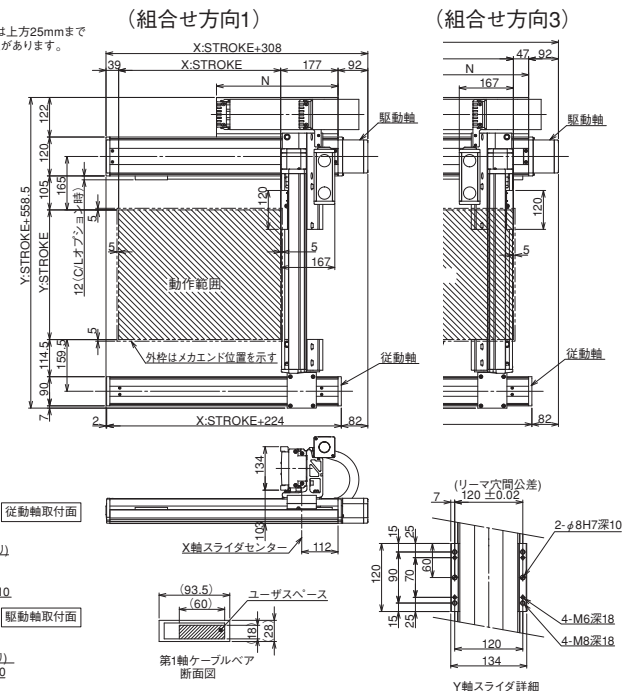
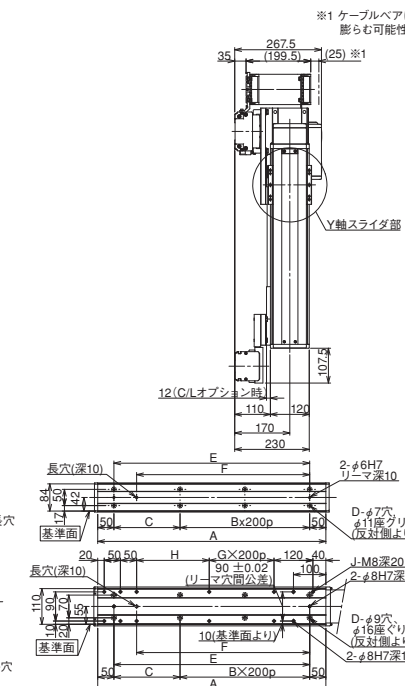
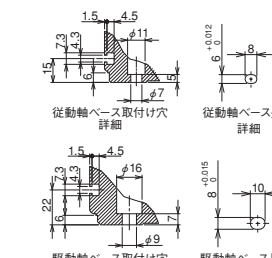
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

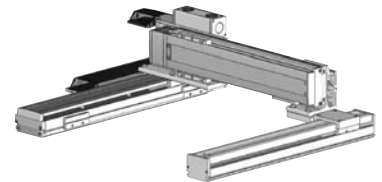


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 30:300mm 70:700mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

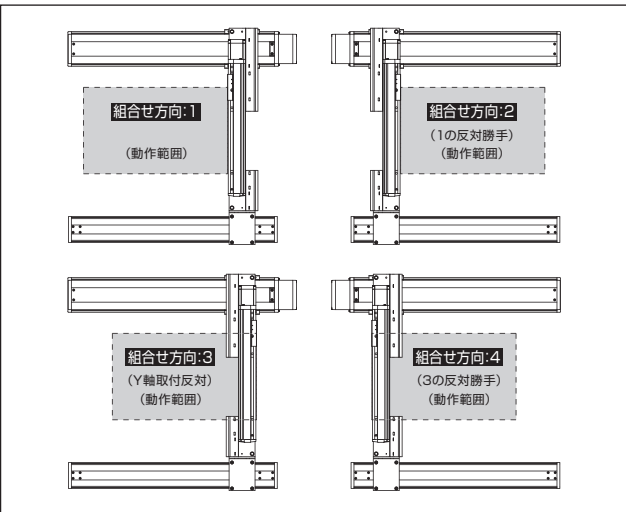


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-GC1M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
2	ICSB2[ICSPB2]-GC2M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
3	ICSB2[ICSPB2]-GC3M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧
4	ICSB2[ICSPB2]-GC4M-①-②③-④⑤⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB[ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179
X 軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～250	300～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X 軸	600		430	345	280	230
Y 軸	—	600			—	

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加 速 度 (※)	0.2	26.6	26.0	25.4	24.9	24.4	23.7	23.2	22.6	22.0
	0.3	26.6	26.0	25.4	24.9	24.4	23.7	23.2	22.6	22.0
	0.4	26.6	26.0	25.4	24.9	24.3	21.8	19.5	17.5	15.7
	0.5	13.1	12.5	11.9	11.4	10.9	10.2	9.7	9.1	8.5
	0.6	6.8	6.2	5.6	5.1	4.6	3.9	3.4	2.8	2.2
	0.7	4.1	3.5	2.9	2.4	1.9	1.2	0.7	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 110:1100mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルペア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.05mm [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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

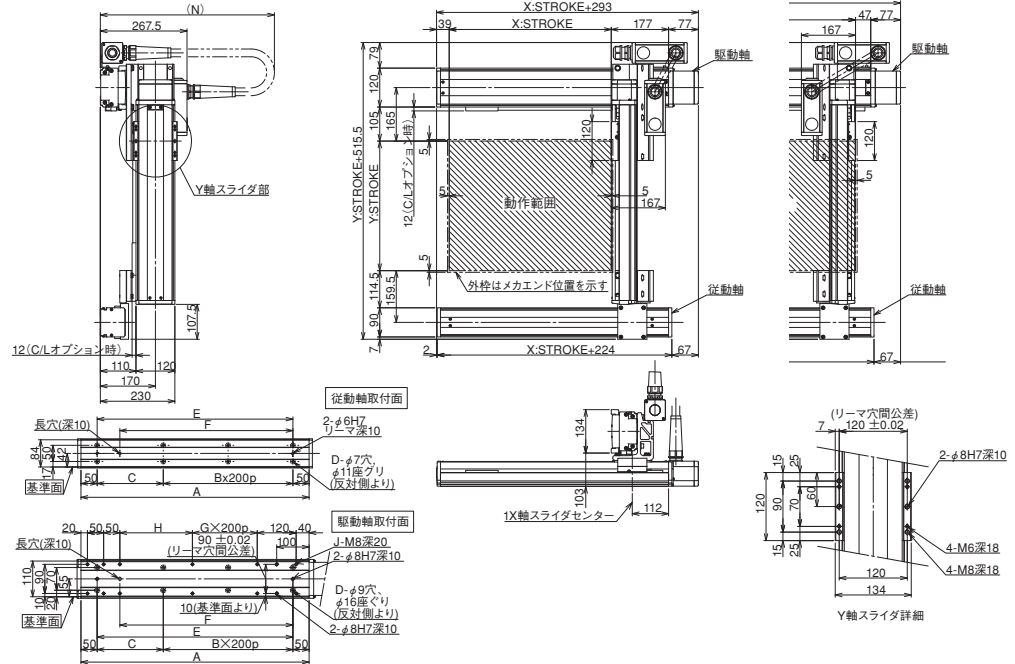
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000

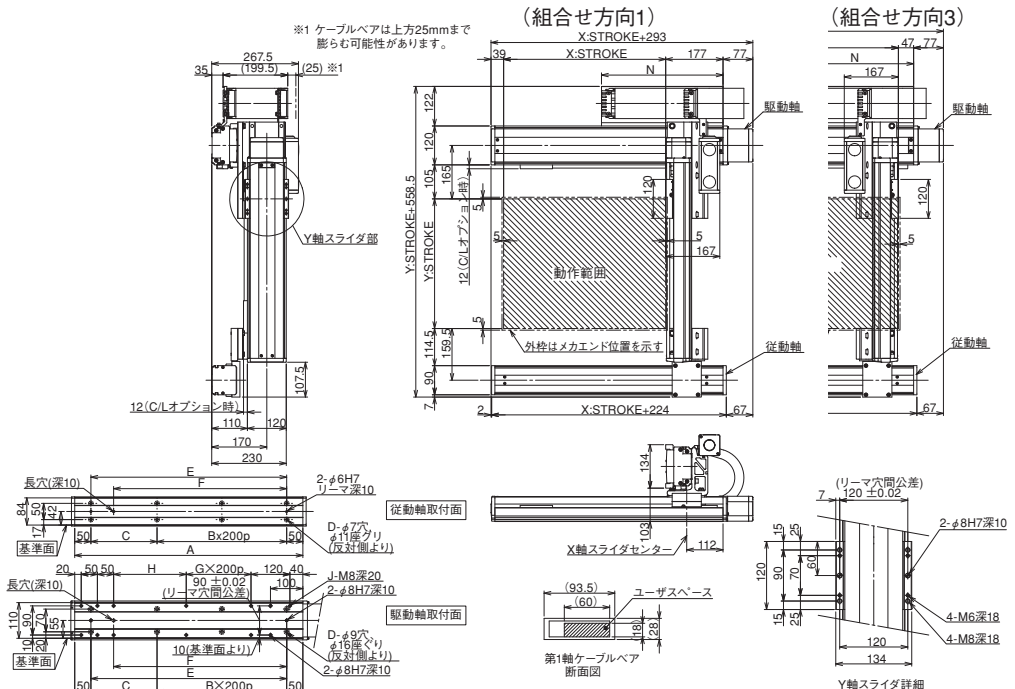
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



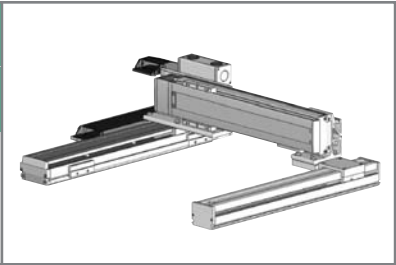
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

ICSB2-GD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	80:800mm 200:2000mm (100mm 毎)	30:300mm 70:700mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

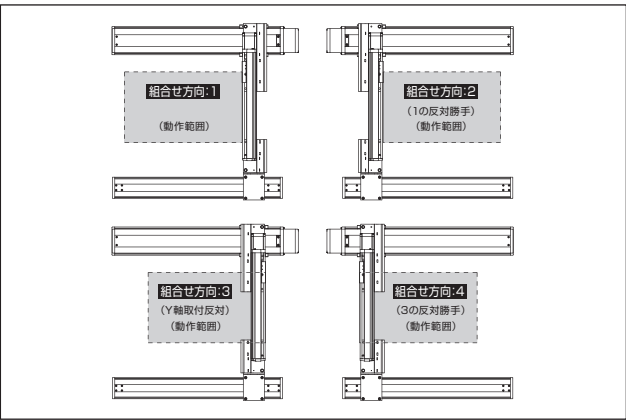


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GD1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GD2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GD3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GD4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→A-187
X 軸(従動軸)	ISB-SXMO2-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-179

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800~1100	1200	1300	1400	1500
X 軸	—	1200	1100	1000	950	800
Y 軸	1200	—				

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク									
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	
加 速 度 (※)	0.2	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0	
	0.3	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	22.6	22.0	
	0.4	23.0	23.0	23.0	23.0	23.0	21.8	19.5	17.5	15.7	
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。

選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベース—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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

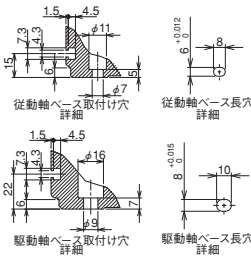
ICSB2【ICSPB2】-GD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

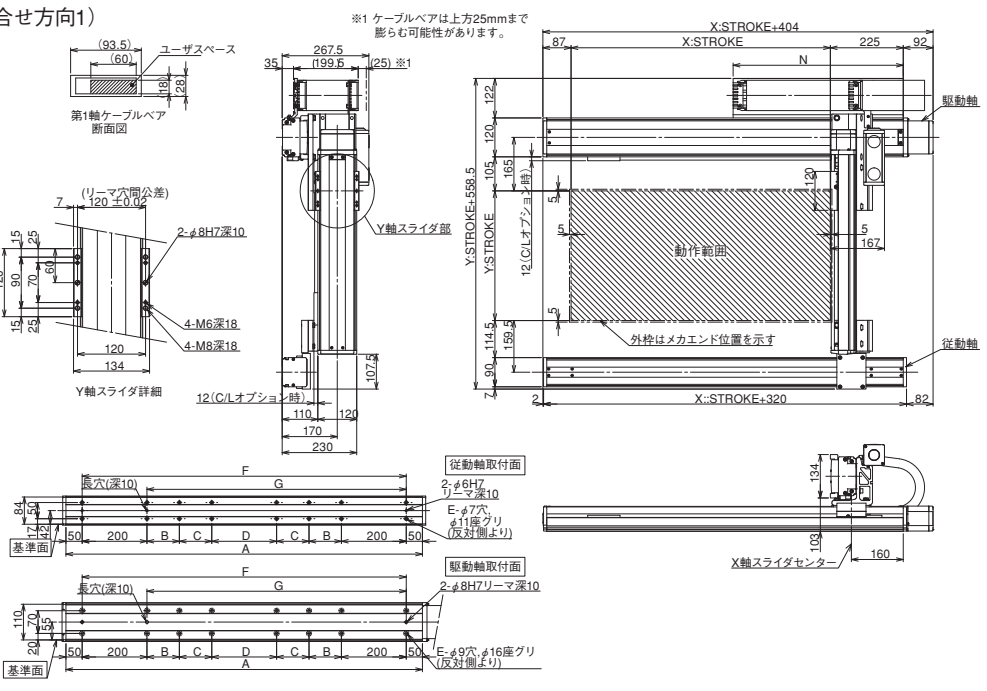
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※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。



(組合せ方向1)



×軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

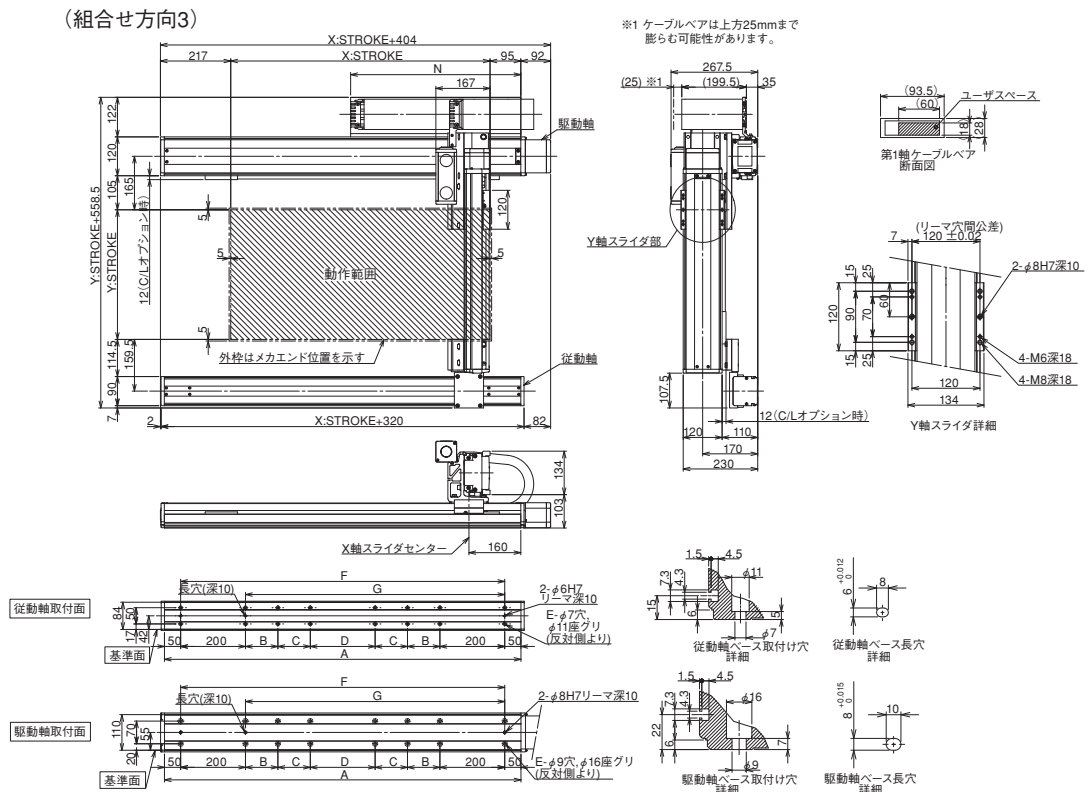
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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

(組合せ方向3)



X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
F	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
G	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
N	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリップ・
ロータリ

D
テーブル・
アーム・フラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H	テーブル トップ
---	-------------

スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

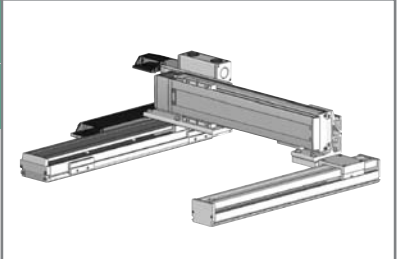
ICSPA6

ICSB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

高精度仕様

■型式項目							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 L:インクリメンタル仕様	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm 90:900mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照
※自立ケーブル仕様の場合							

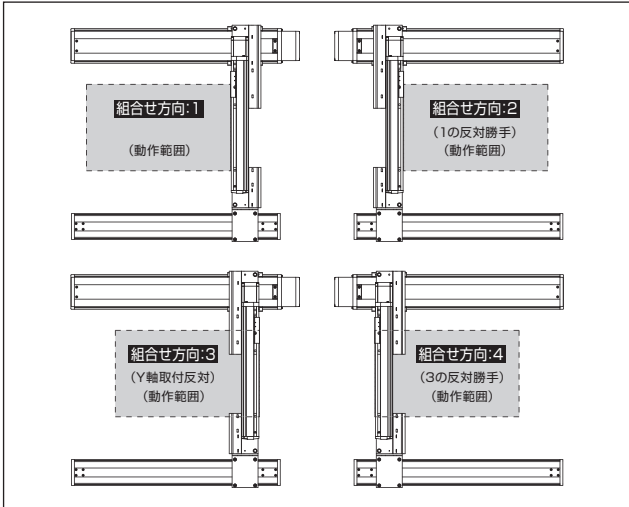


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の ①～⑧ の内容は右表をご参照下さい。

XY 組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-193
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	1200			920	765	645	550	440
Y 軸	—	1200	860	695	—			

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク													
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9	
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9	
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	41.5	37.8	34.6	31.7	29.1	26.7	24.5	22.5	20.7	
	0.5	35.0	35.0	35.0	34.3	31.0	28.0	25.4	23.0	20.9	18.9	17.1	15.4	13.9	
	0.6	28.0	28.0	28.0	26.8	24.0	21.5	19.2	17.2	15.4	13.7	12.2	10.7	9.4	
	0.7	23.0	23.0	23.0	21.5	19.0	16.8	14.9	13.1	11.5	10.0	8.6	7.3	6.2	
	0.8	20.0	20.0	20.0	17.4	15.3	13.3	11.6	10.0	8.6	7.2	6.0	4.8	3.7	
	0.9	16.7	16.1	15.6	14.3	12.4	10.6	9.0	7.6	6.3	5.0	3.9	2.8	1.9	
	1	12.2	11.6	11.1	10.4	9.9	8.4	7.0	5.7	4.5	3.3	2.3	1.3	—	
	1.1	9.5	8.9	8.4	7.7	7.2	6.6	5.3	4.1	3.0	1.9	0.9	—	—	
	1.2	6.8	6.2	5.7	5.0	4.5	3.9	3.3	2.8	1.7	0.7	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 L:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。
詳細は、構成軸のページをご参照下さい。
※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。
※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)
(※) コントローラは、別途販売となります。

(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。

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

(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

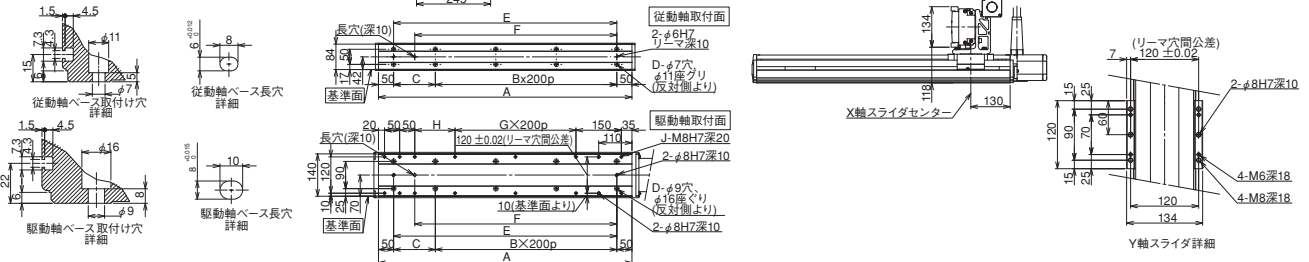
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000

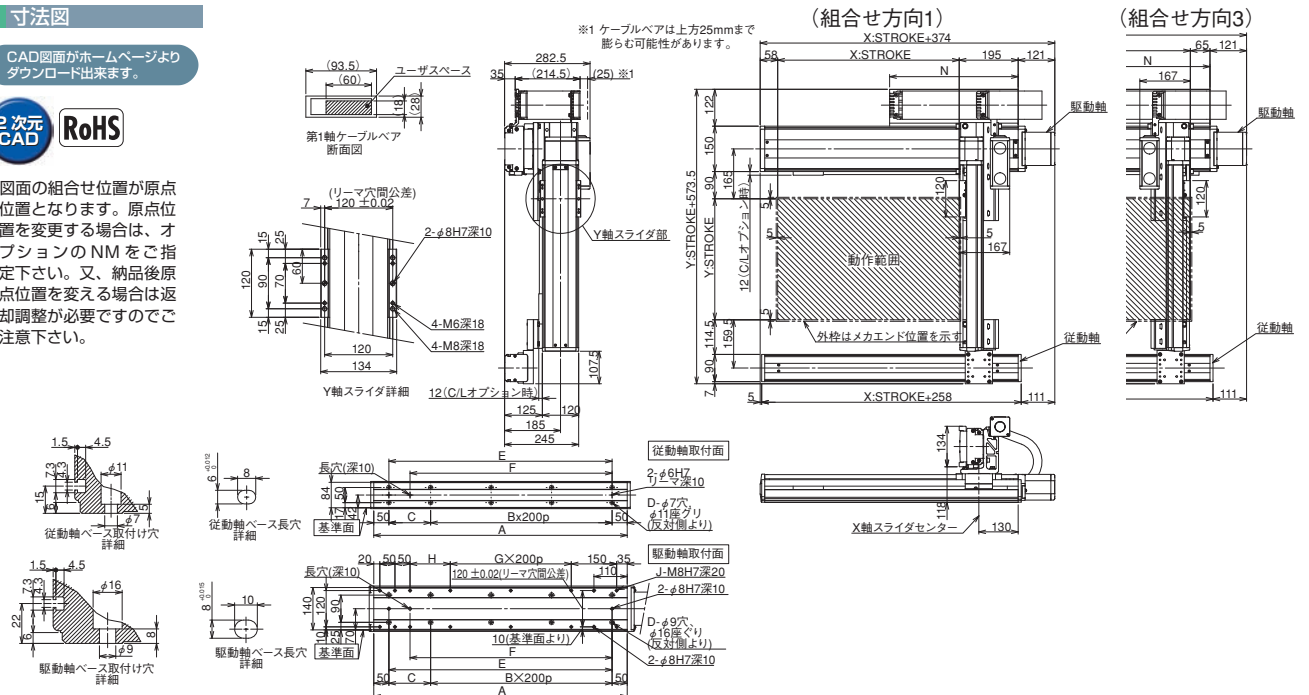
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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

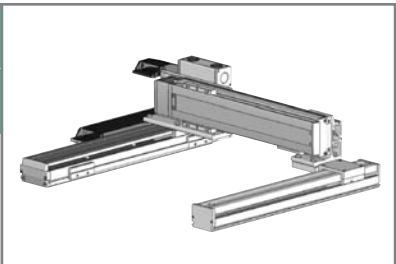


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG（Y軸横立てガントリ）タイプ

ICSPB2-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG（Y軸横立てガントリ）タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2-標準2軸仕様 ICSPB2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 下記 オプション表 参照	30:300mm 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		
※自立ケーブル仕様の場合									

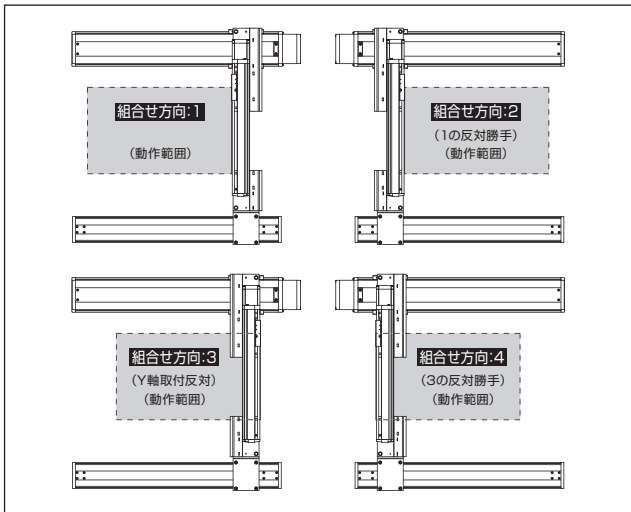


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-189
X 軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-10-(ストローク)	→A-183

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~250	300~700	750~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	600			460	380	320	270	220
Y 軸	—	600	430	345				—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
加速度 (※)	0.2	60.0	60.0	60.0	60.0	58.9	54.2	50.0	46.2	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.3	60.0	60.0	60.0	60.0	58.9	54.2	50.0	46.2	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.4	60.0	55.8	50.3	45.6	41.5	37.8	34.6	31.7	29.1	26.7	24.5	22.5	20.7
	0.5	44.6	42.6	38.2	34.3	31.0	28.0	25.4	23.0	20.9	18.9	17.1	15.4	13.9
	0.6	31.1	30.5	30.0	26.8	24.0	21.5	19.2	17.2	15.4	13.7	12.2	10.7	9.4
	0.7	21.2	20.6	20.1	19.4	18.9	16.8	14.9	13.1	11.5	10.0	8.6	7.3	6.2
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm } 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm } 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意下さい。

(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

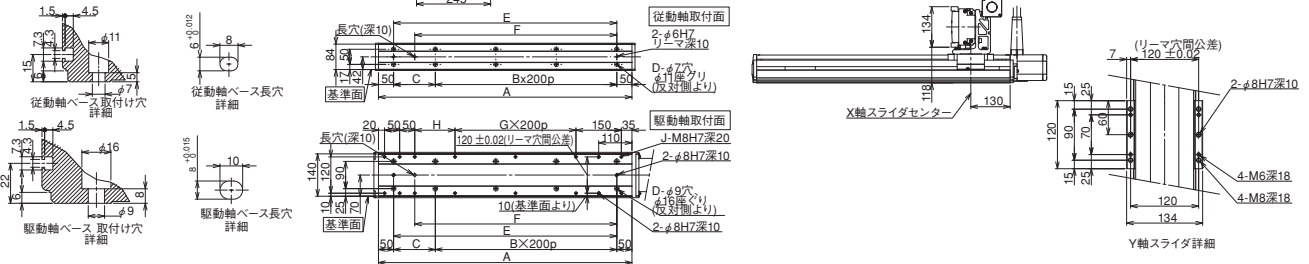
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500

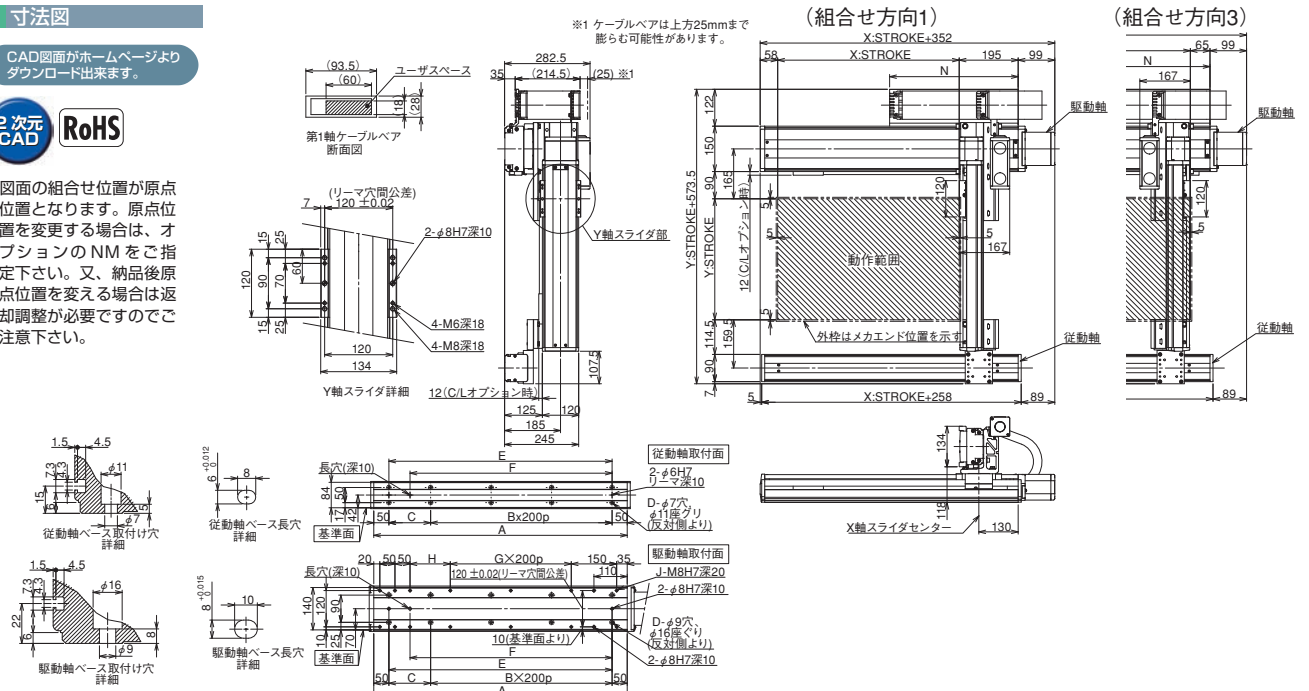
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



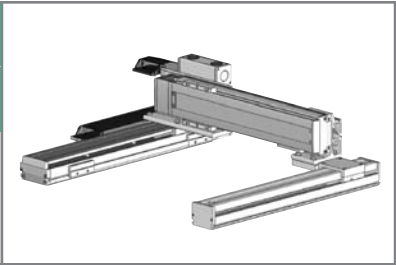
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG（Y軸横立てガントリ）タイプ

ICSPB2-GF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG（Y軸横立てガントリ）タイプ

高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内表参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	30:300mm 90:900mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

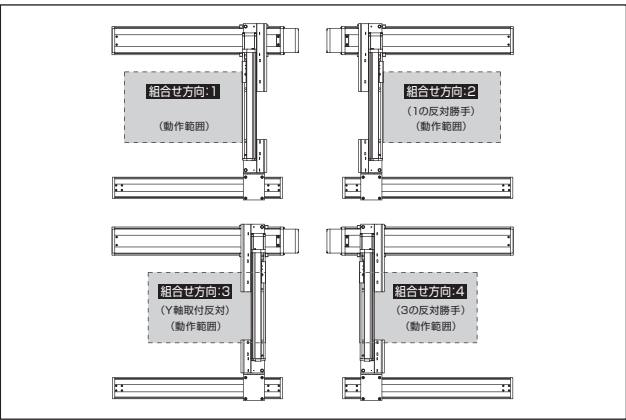


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GF1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GF2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GF3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GF4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM□-□-400-20-(ストローク)	→A-199
X 軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-MXM□-□-200-20-(ストローク)	→A-183

※ 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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300～700	750～800	850～900	1000～1200	1300	1400
X 軸	—	—	—	1200	1150	1000
Y 軸	1200	860	695	—	—	—

	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X 軸	950	830	740	650	590	540
Y 軸	—	—	—	—	—	—

	2100	2200	2300	2400	2500
X 軸	490	440	410	370	340
Y 軸	—	—	—	—	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	42.8	39.7	36.9	34.3	31.9
	0.4	45.0	45.0	45.0	45.0	41.5	37.8	34.6	31.7	29.1	26.7	24.5	22.5	20.7
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 90:900mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -GF □ H-CT (ケーブルベア仕様)

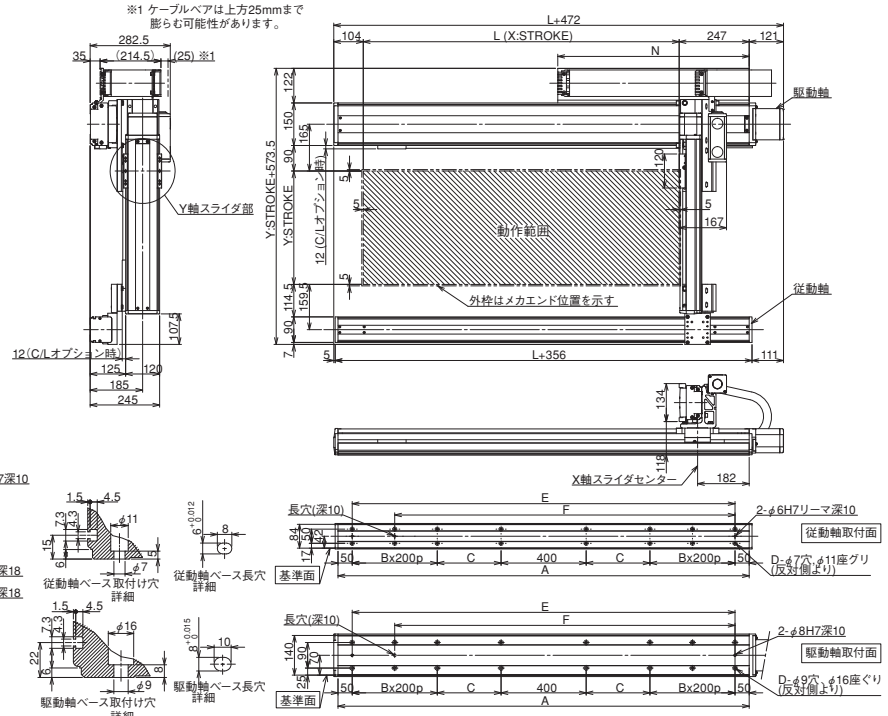
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

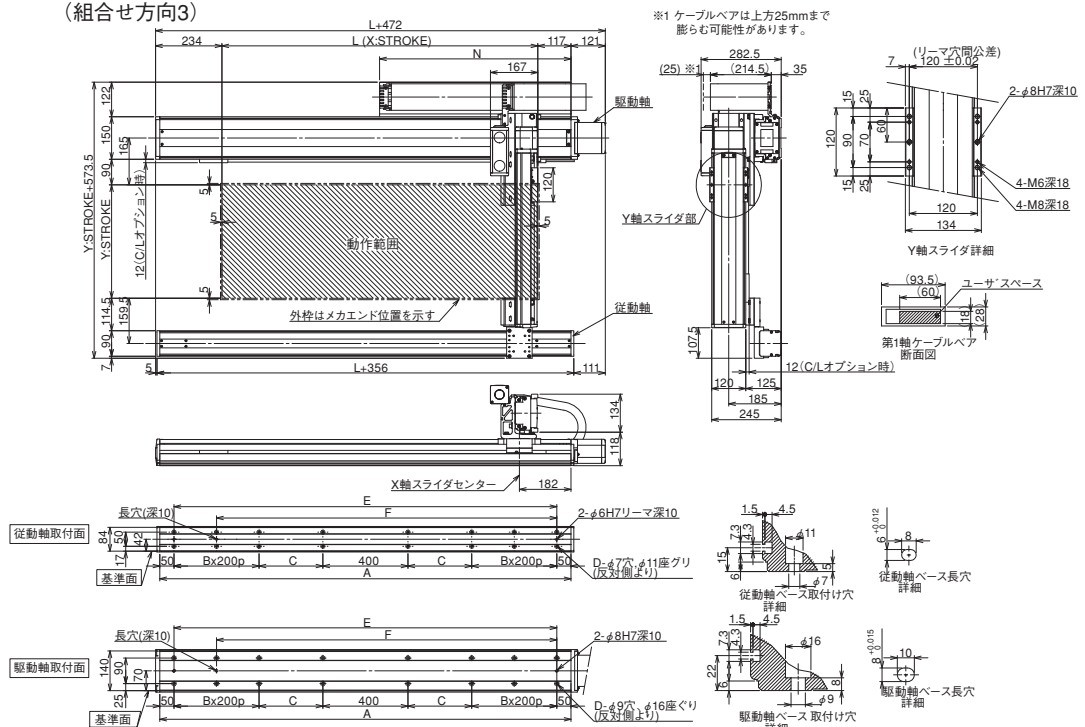
寸法図

(組合せ方向3)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパ・ロータリ
- D テーブル・アームフラット
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

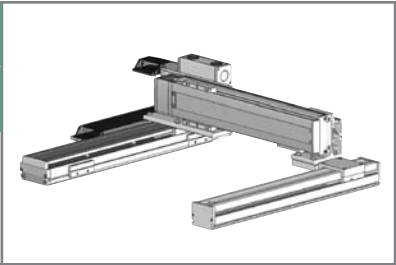
ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-GG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ

ICSPB2-GG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ 高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 50:500mm 110:1100mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

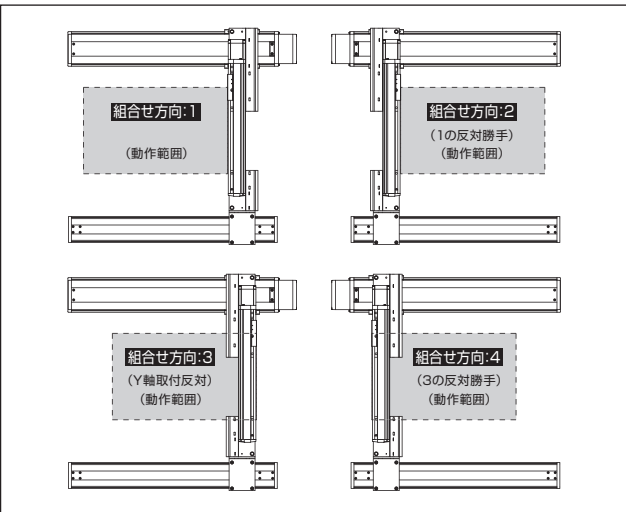


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-GG1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2[ICSPB2]-GG2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2[ICSPB2]-GG3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2[ICSPB2]-GG4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-193
X 軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-O-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-200-20-(ストローク)	→A-189

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~450	500~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	1200	920	765	645	550	440	—
Y 軸	—	1200	920	765	645	—	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	45.0	45.0	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	34.5	31.1	28.1	25.3	22.8	20.4	18.3	16.3	14.5	12.7	11.1	9.5	8.1
	0.5	24.6	21.8	19.3	17.0	14.9	12.9	11.2	9.5	7.9	6.4	5.0	3.7	2.5
	0.6	18.0	15.5	13.4	11.4	9.6	7.9	6.4	4.9	3.6	2.3	1.0	—	—
	0.7	13.2	11.1	9.2	7.5	5.9	4.3	3.0	1.7	0.5	—	—	—	—
	0.8	9.7	7.8	6.1	4.5	3.0	1.7	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	6.9	5.2	3.7	2.2	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	3.5	2.7	1.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

	(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。
	(注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
	(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

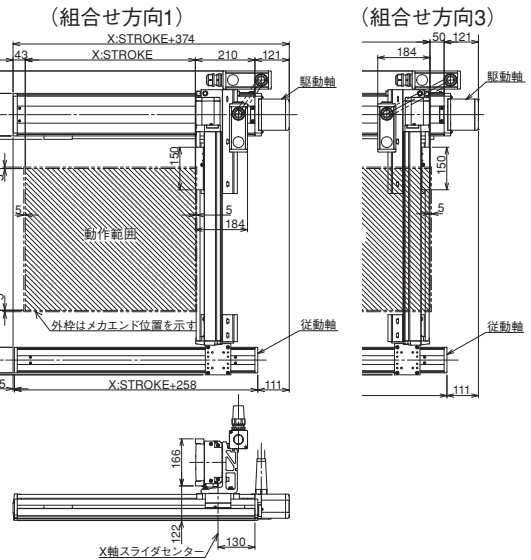
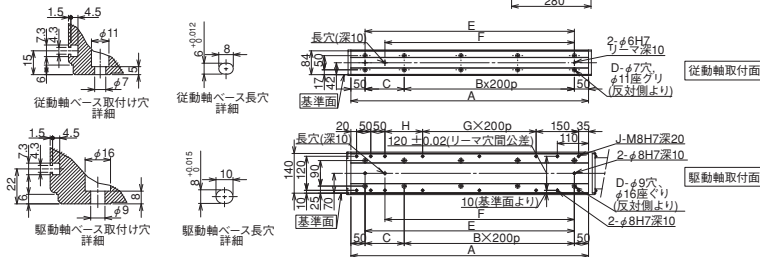
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050

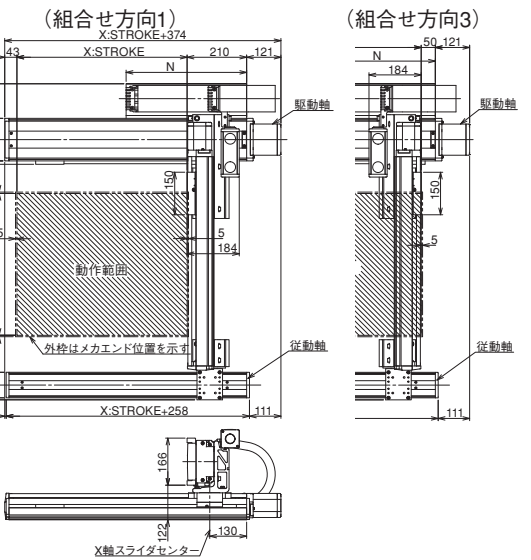
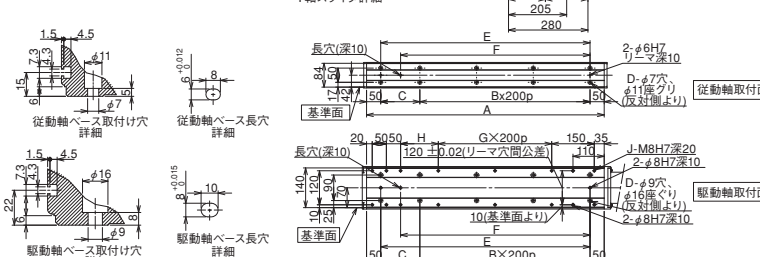
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

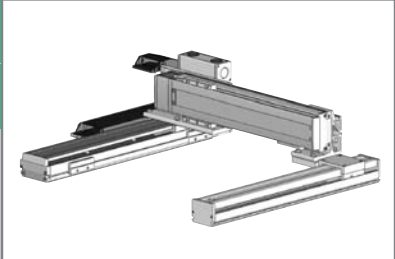
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ
ICSPB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリ) タイプ
高精度仕様

■型式項目									
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕 L:インクリメンタル仕	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 50:500mm 110:1100mm (50mm 毎) ※自立ケーブル仕様の場合	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

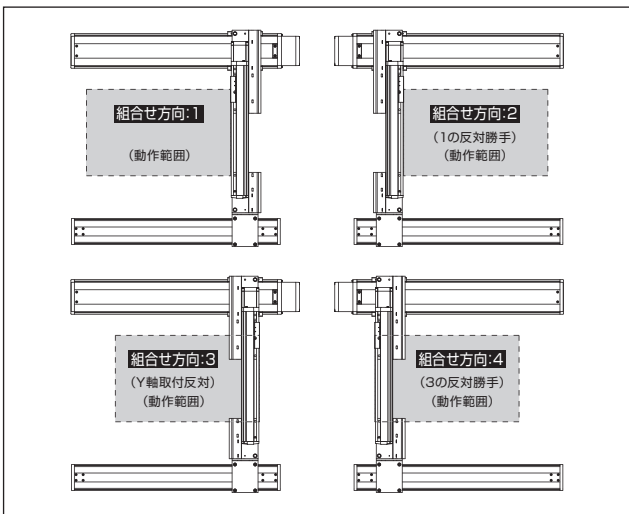


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ 方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GG1M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GG2M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GG3M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GG4M-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-189
X 軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-189

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~450	500~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
X 軸	600	460	380	320	270	220	
Y 軸	—	600	460	380	320	—	—

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加速度 (※)	0.2	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	57.9	54.0	50.4	47.2	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	51.1	46.6	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	34.5	31.1	28.1	25.3	22.8	20.4	18.3	16.3	14.5	12.7	11.1	9.5	8.1
	0.5	24.6	21.8	19.3	17.0	14.9	12.9	11.2	9.5	7.9	6.4	5.0	3.7	2.5
	0.6	18.0	15.5	13.4	11.4	9.6	7.9	6.4	4.9	3.6	2.3	1.0	—	—
	0.7	13.2	11.1	9.2	7.5	5.9	4.3	3.0	1.7	0.5	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	10:100mm 130:1300mm(100:1000mm)※
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア

※自立ケーブル仕様はX軸の最大ストロークが1000mmになります。

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベアスー体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。

	(注1) ストロークは型式中では cm(センチメートル) 表記となります。
	(注2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
	(注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
	(注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

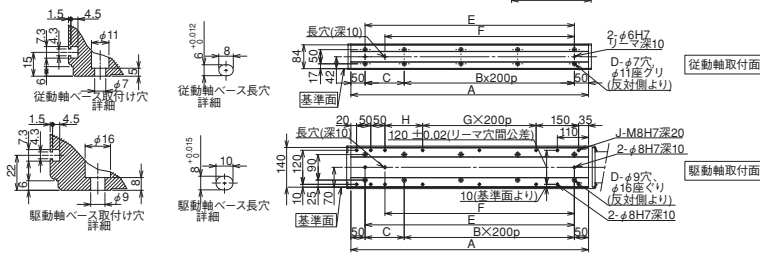
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

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



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
N	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050

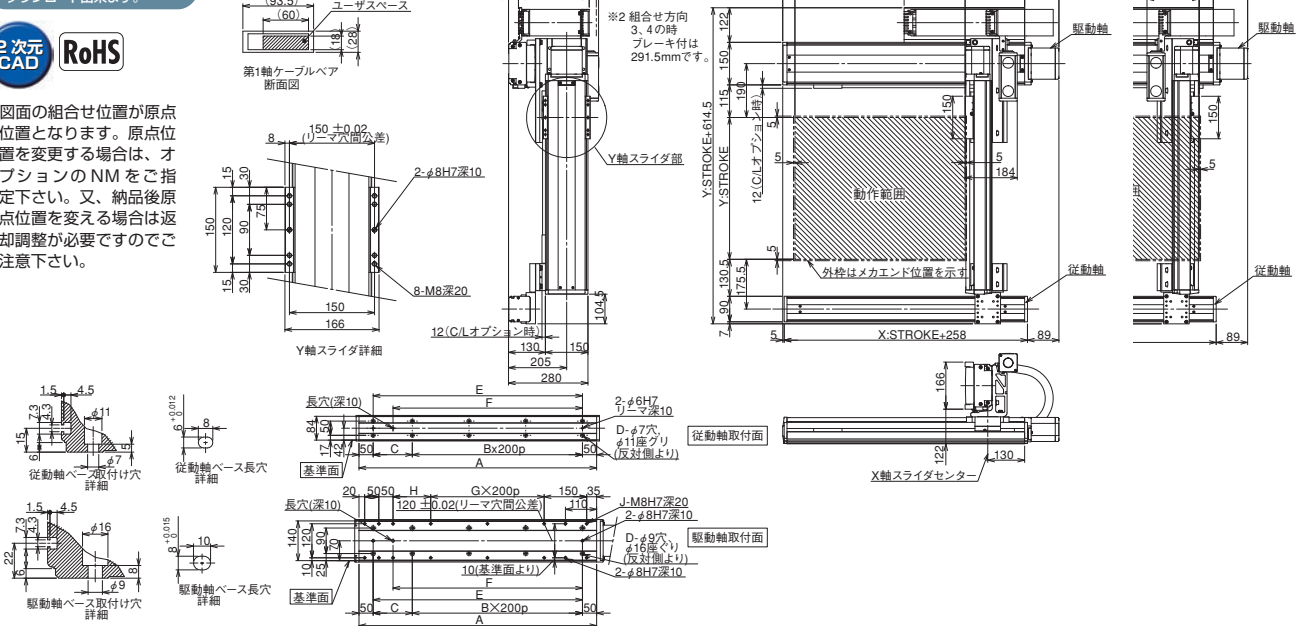
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD RoHS

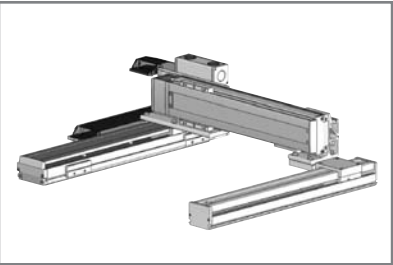
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GH□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てベース固定) タイプ
ICSPB2-GH□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てベース固定) 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	X軸ストロークオプション	Y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軸ケーブル配線		
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:1000mm 250:2500mm (100mm 毎)	50:500mm 110:1100mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照		

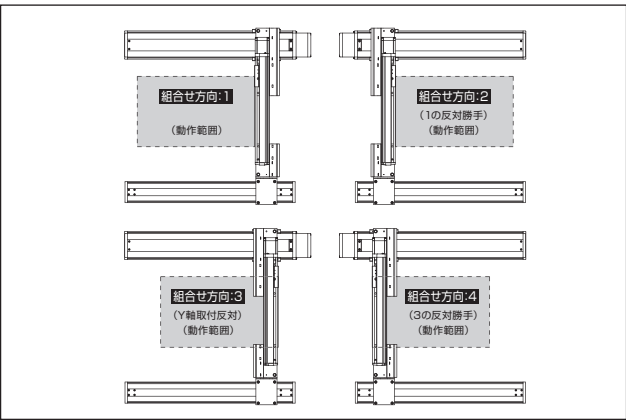


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GH1H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GH2H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GH3H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GH4H-①-②③-④⑤-⑥-⑦-⑧

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑧の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM□-□-400-20-(ストローク)	→A-199
X 軸(従動軸)	ISB-SXMO4-N-O-O-(ストローク)	—
Y 軸	ISB【ISPB】-LXM□-□-200-20-(ストローク)	→A-189

※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。

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	500～800	850～900	950	1000	1050	1100
X 軸	—			1200		
Y 軸	1200	920	765		645	

	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
X 軸	1200	1150	1000	950	830	740	650	590
Y 軸	—							

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

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y 軸ストローク												
		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
加 速 度 (※)	0.2	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	44.1	41.2	38.5	36.0
	0.3	45.0	45.0	42.7	39.2	35.9	32.9	30.2	27.7	25.4	23.2	21.1	19.1	17.4
	0.4	34.5	31.1	28.1	25.3	22.8	20.4	18.3	16.3	14.5	12.7	11.1	9.5	8.1
	0.5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	1.2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(※)可搬質量はX軸/Y軸共に表の加速度で動作した場合です。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
②	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
③	X軸オプション	下記オプション表参照
④	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 110:1100mm
⑤	Y軸オプション	下記オプション表参照
⑥	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q/R/S
⑦	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑧	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQ シール (標準装備)	AQ	→G-449
ブレーキ ※1	B	→G-449
クリーブセンサ ※2	C/CL	→G-449
原点リミットスイッチ ※2	L/LL	→G-449
原点逆仕様	NM	→G-449
ボール保持機構付ガイド	RT	→G-449

※1 X軸、Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

詳細は、構成軸のページをご参照下さい。

※2 クリーブセンサ、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なります。
選択可能な型式については、G-7ページをご参照下さい。

※ X軸ケーブル取出し方向および、Z軸用配線処理オプションについては、G-7ページをご参照下さい。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途販売となります。



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) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注4) 定格加速度は 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSB2 [ICSPB2] -GH □ H-CT (ケーブルベア仕様)

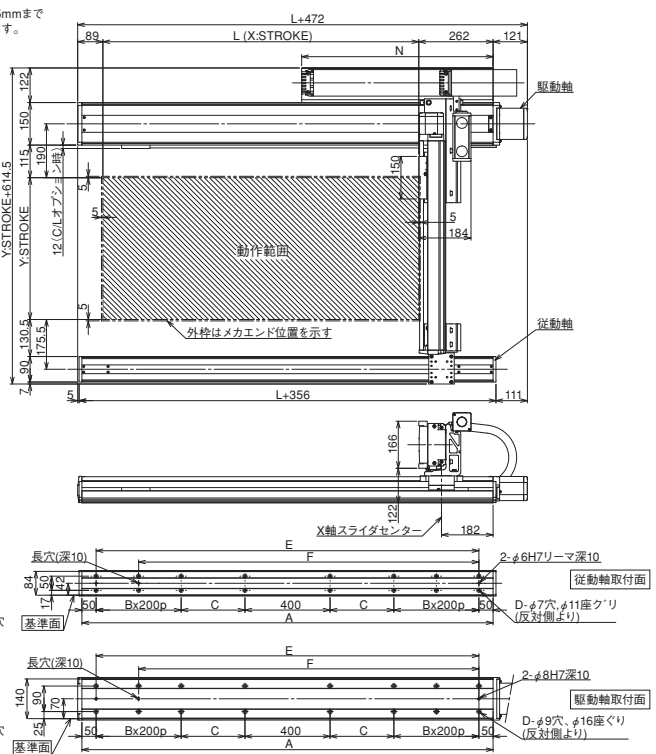
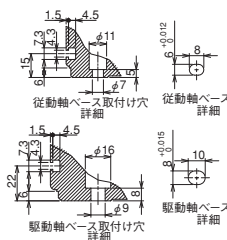
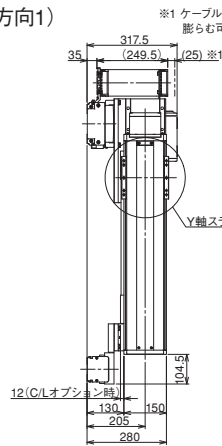
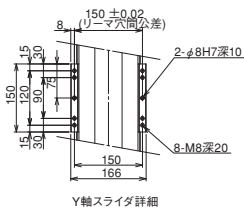
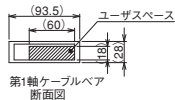
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375

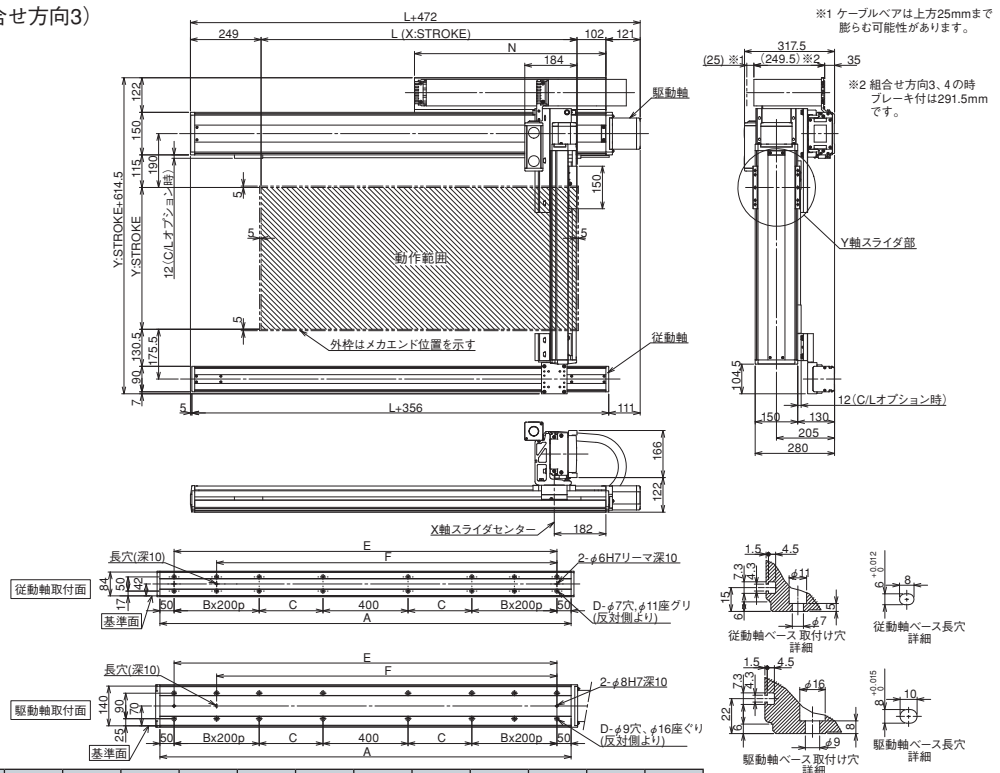
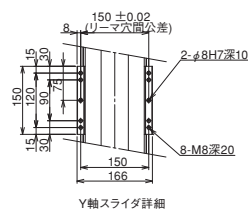
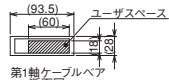
寸法図

(組合せ方向3)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
E	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750
F	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
N	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375