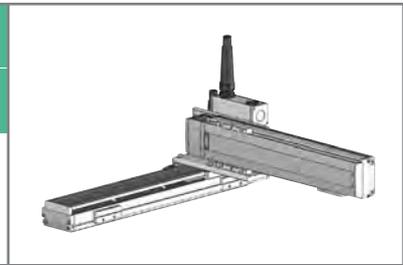


ICSB2-BA □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	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	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

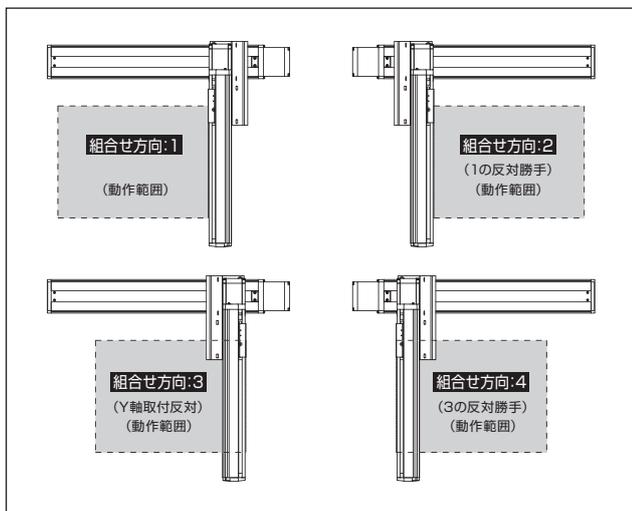


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BA1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BA2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BA3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BA4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-219
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

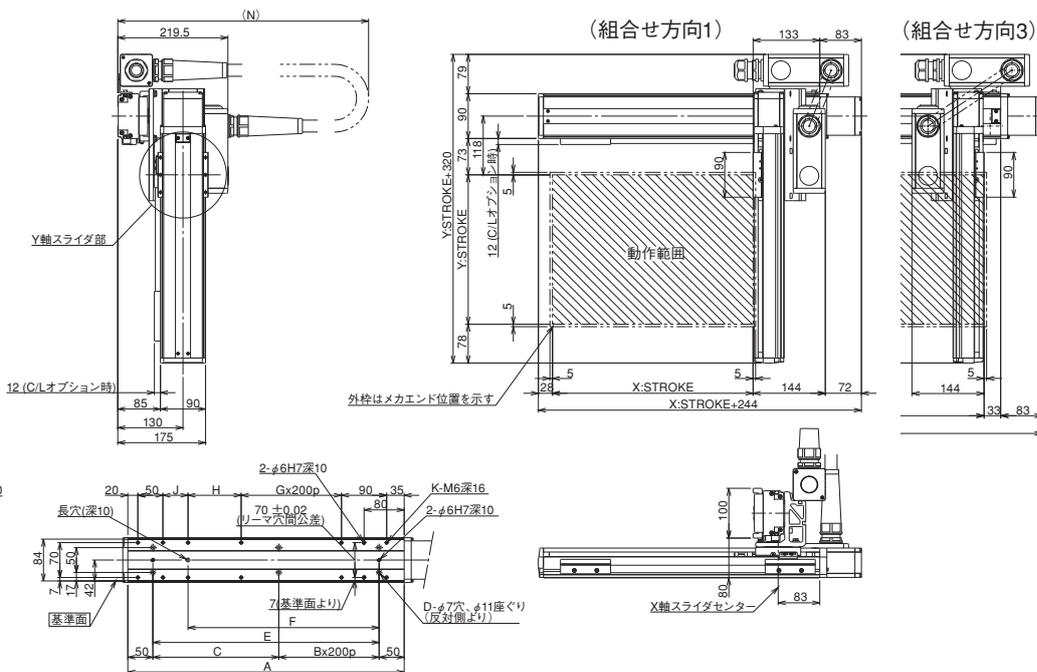
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

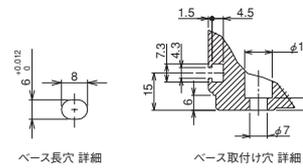
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定ください。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



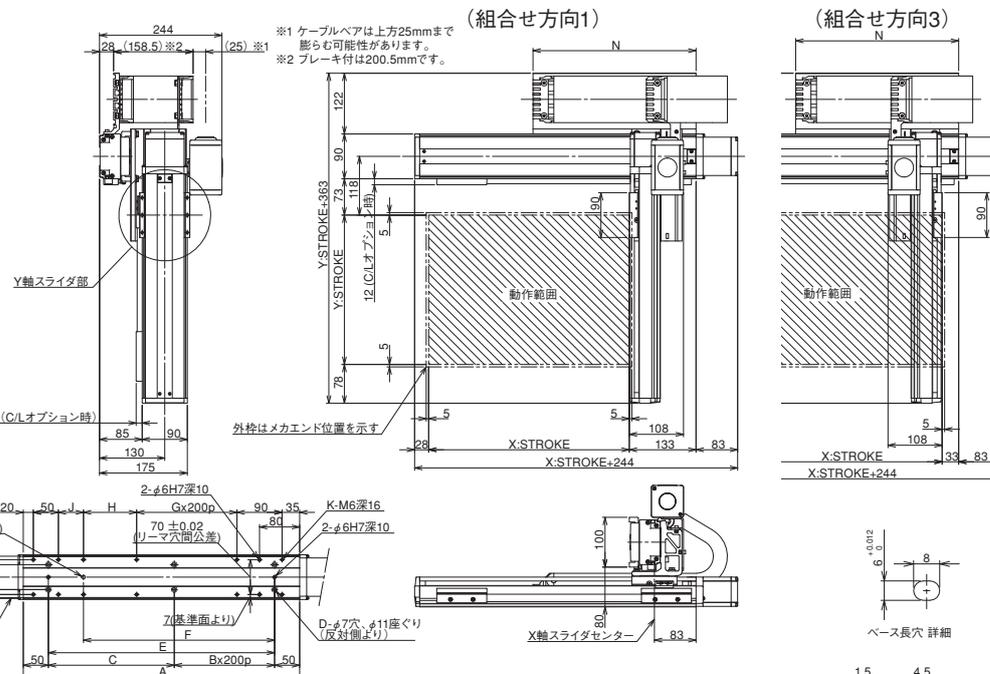
ICSB2 [ICSPB2] -BA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

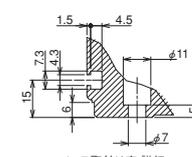
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定ください。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



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

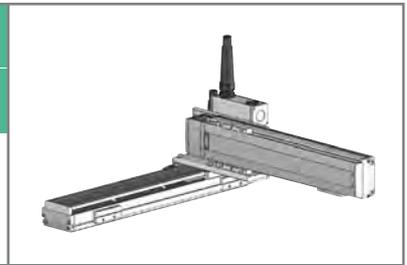
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
ICS(P)A2
- ICS(P)B3
ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	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	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

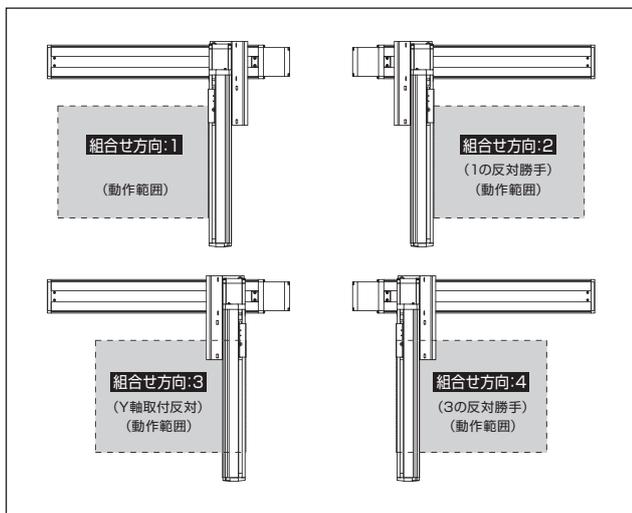


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BA1M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BA2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BA3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BA4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-219
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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] -BA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

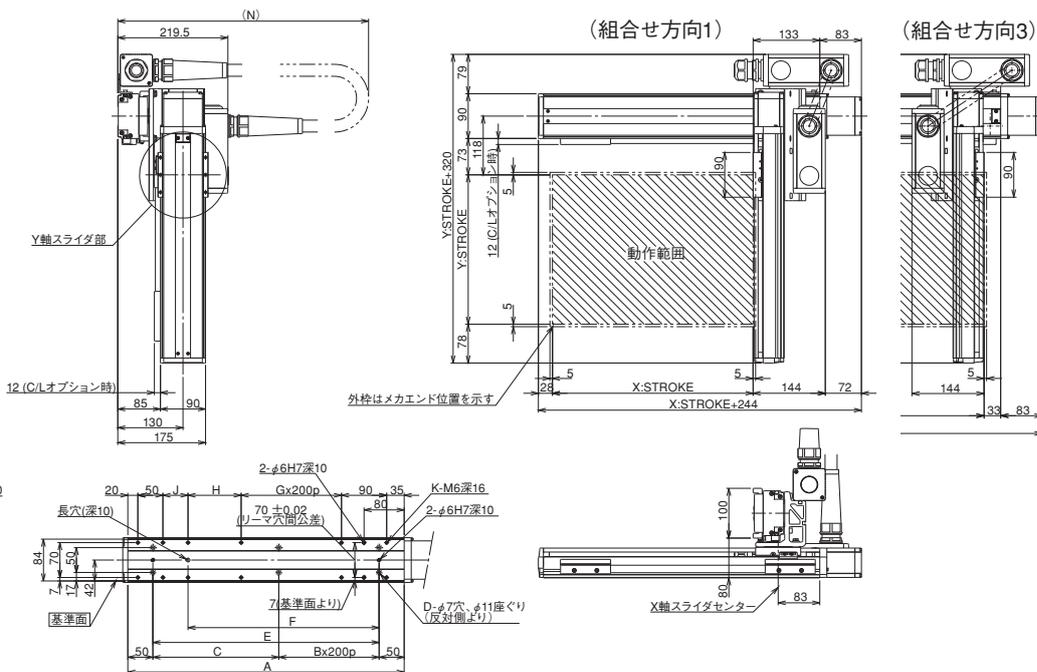
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -BA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

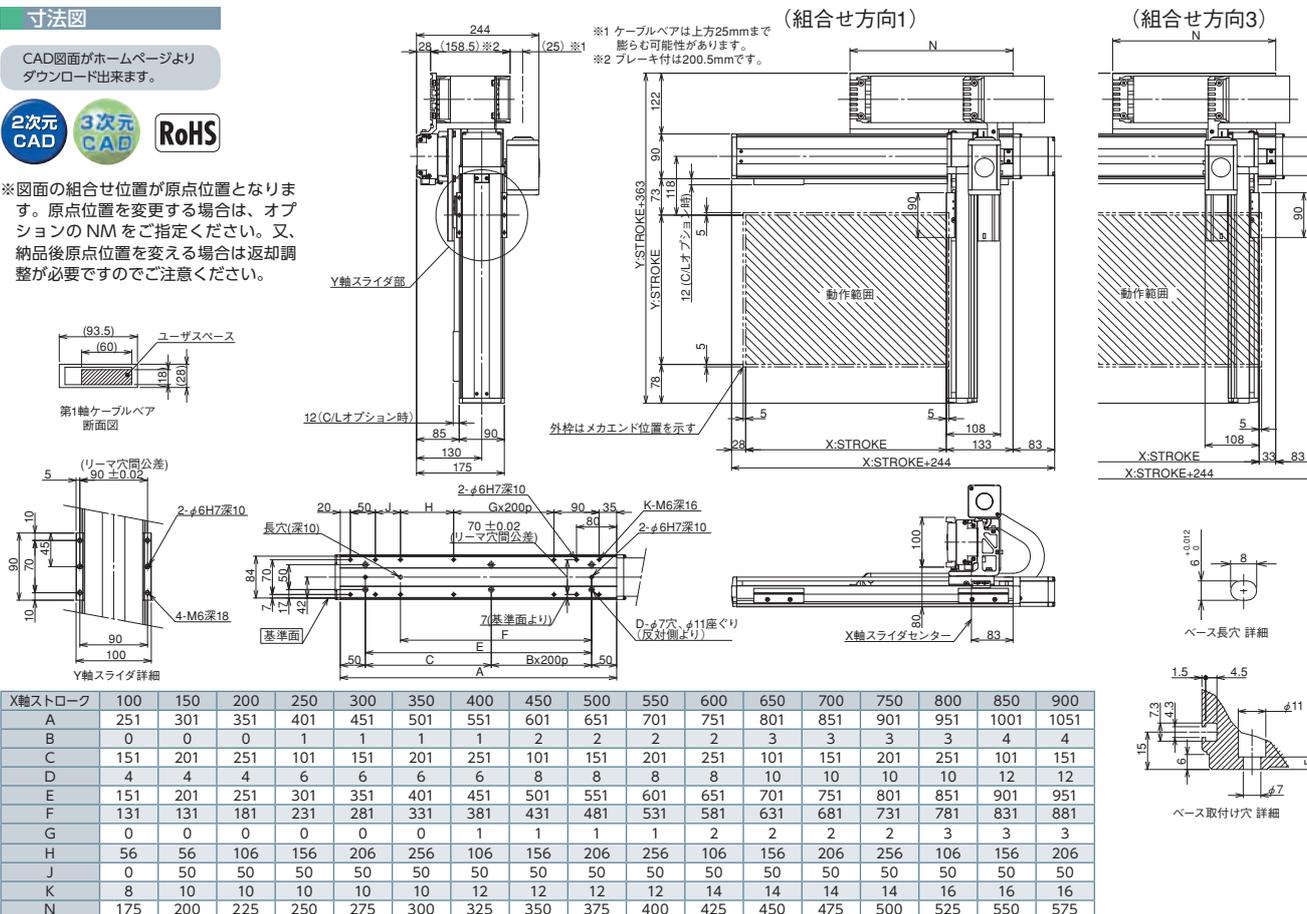
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

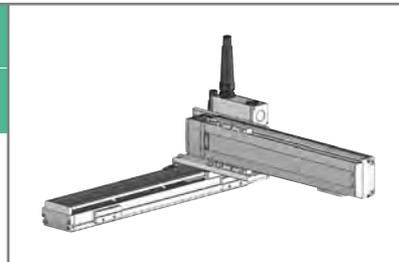
ICSB2-BB □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm毎)	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

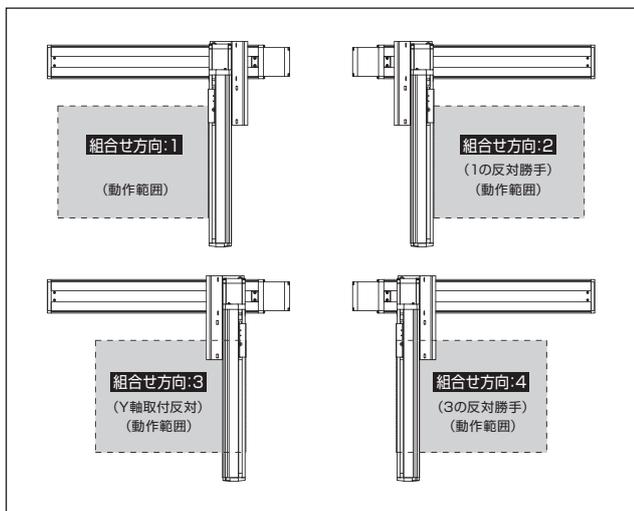


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BB1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BB2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BB3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BB4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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-223
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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。

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ください。(→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。

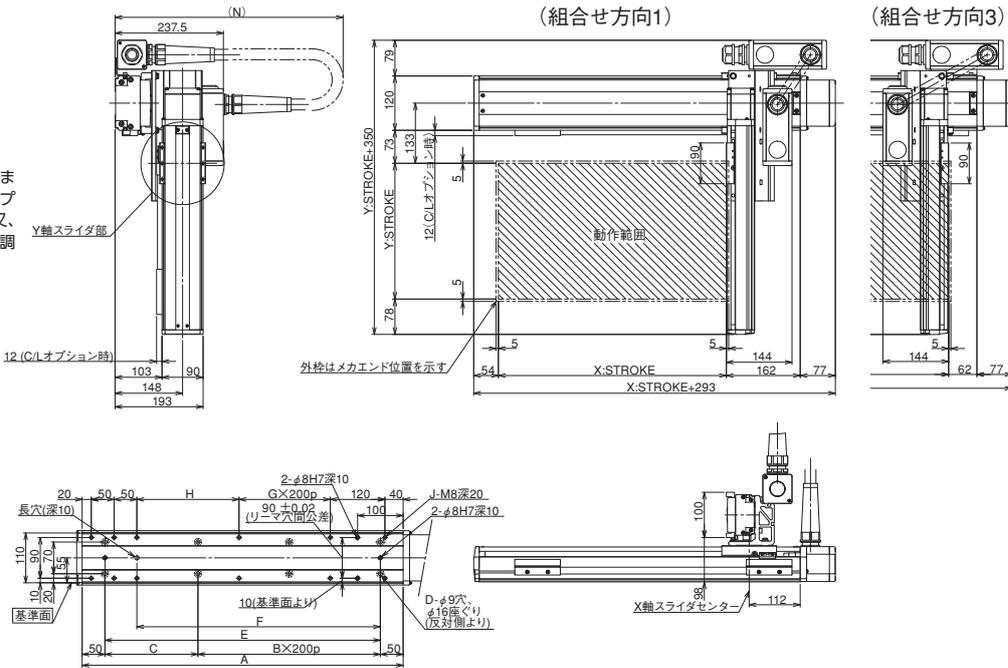
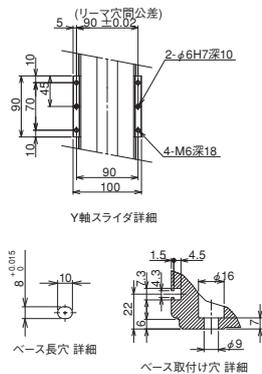
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	4	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	

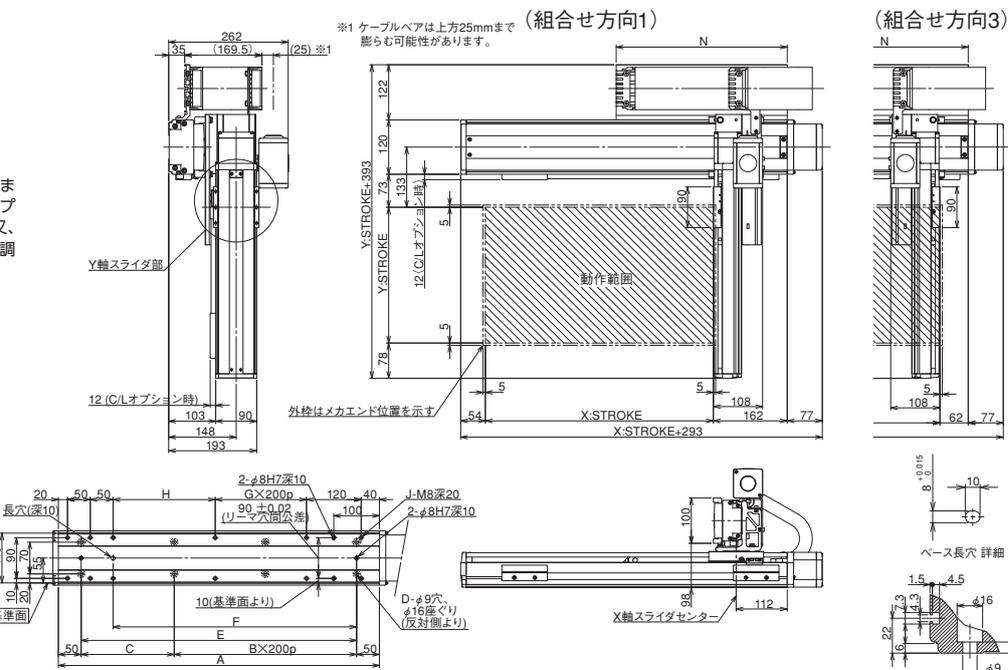
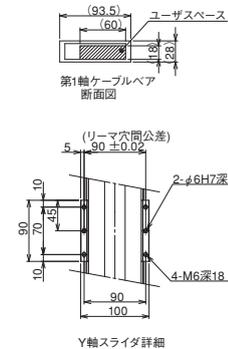
ICSB2 [ICSPB2] -BB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

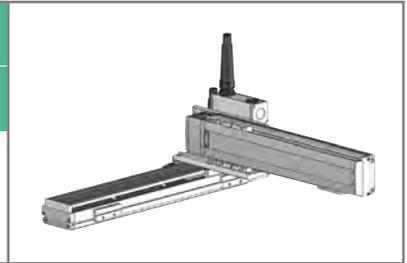
ICSPA6

ICSB2-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	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm 下記オプション表参照 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 下記オプション表参照 40:400mm (50mm毎) 参照	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

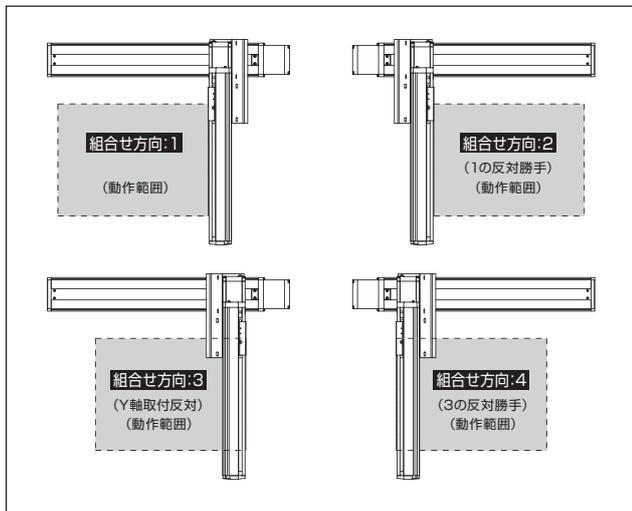


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BB1M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BB2M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BB3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BB4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-223
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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

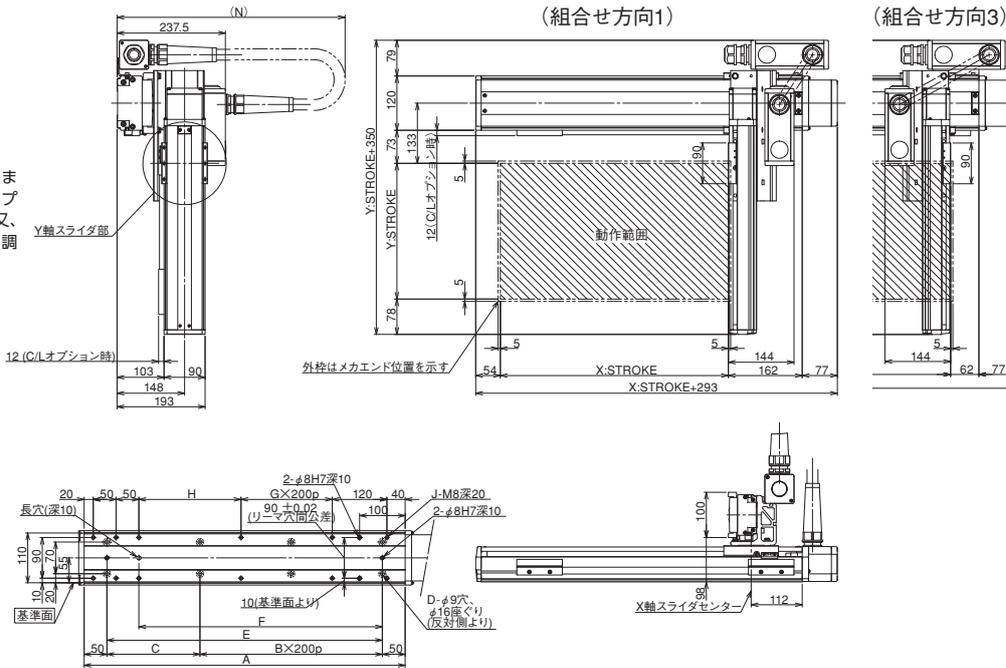
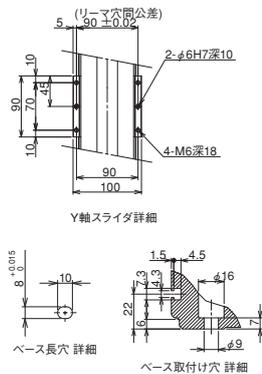
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	4	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] -BB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

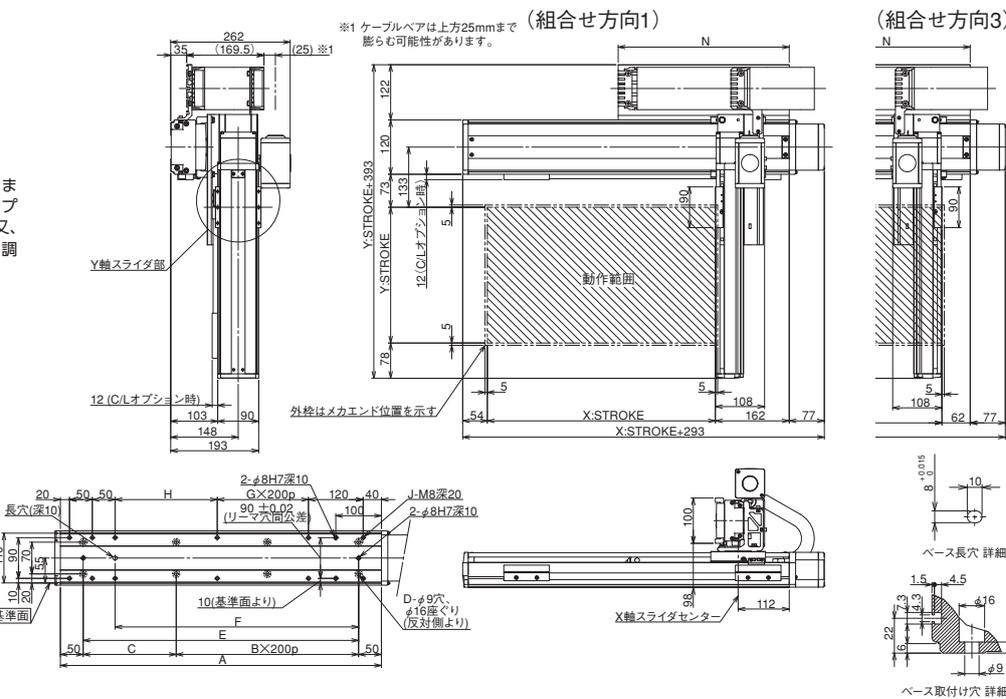
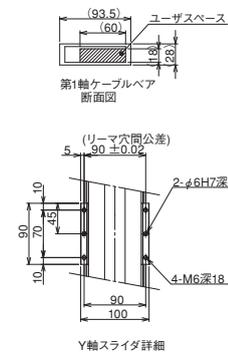
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

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をご指定ください。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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

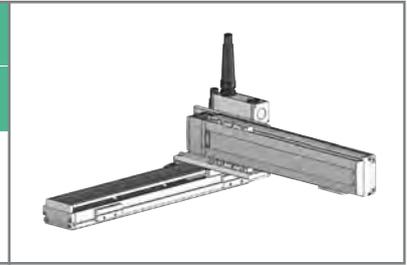
ICSPA6

ICSB2-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	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 50:500mm (50mm毎) 参照	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

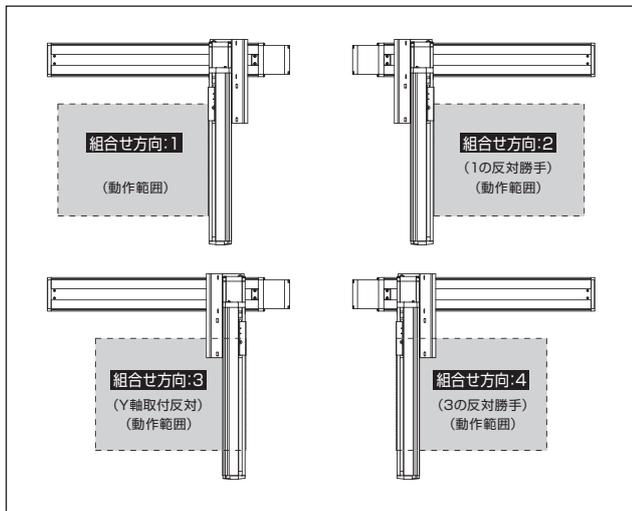


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BC1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BC2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BC3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BC4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-227
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-223

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
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	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.9	14.4	14.0	13.4	
0.6	11.8	11.3	10.9	10.4	9.9	9.5	9.0	8.6	8.0	
0.7	8.2	7.7	7.3	6.8	6.3	5.9	5.4	5.0	4.4	
0.8	5.5	5.0	4.6	4.1	3.6	3.2	2.7	2.3	1.7	
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

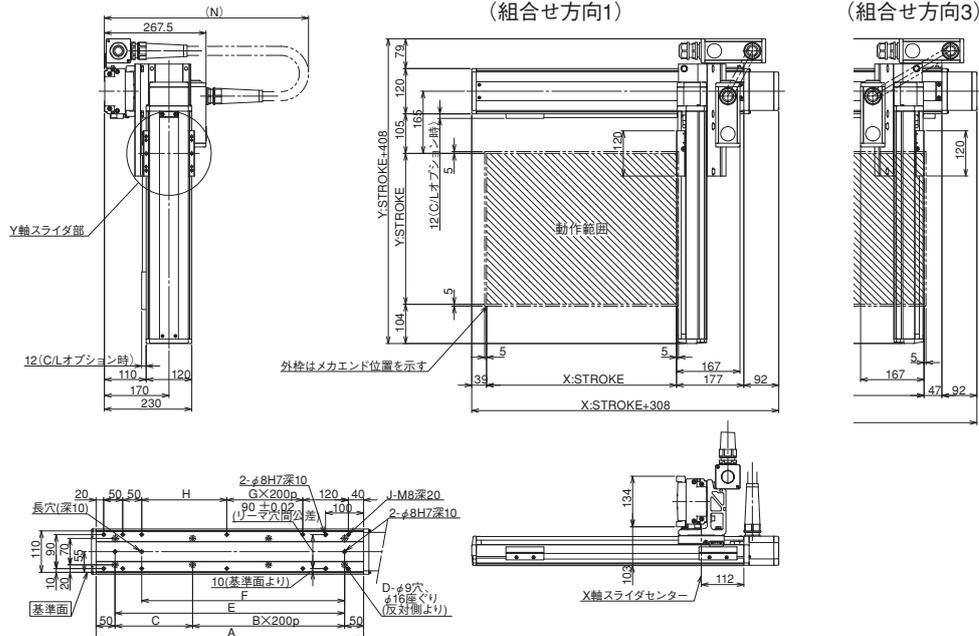
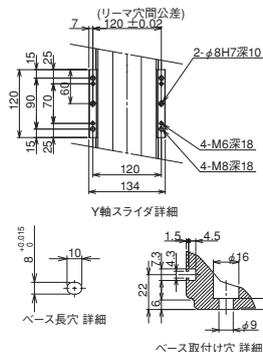
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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

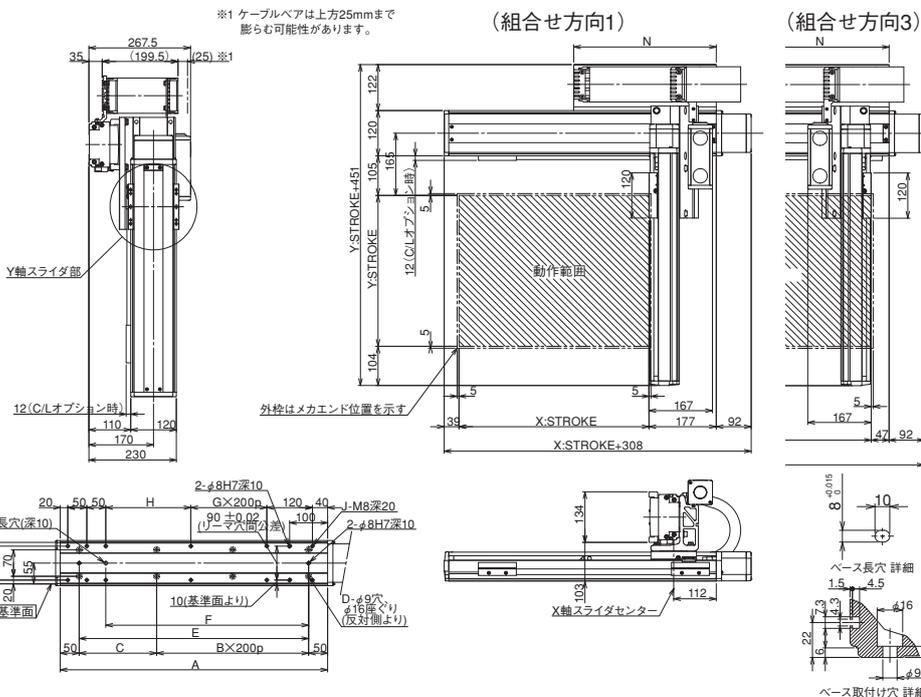
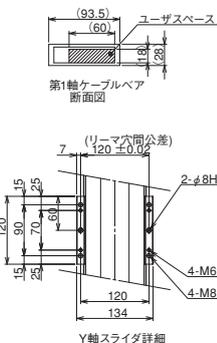
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラク
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

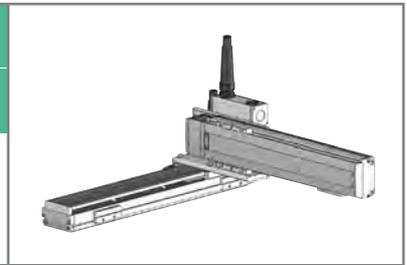
ICSPA6

ICSB2-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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm 50:500mm (50mm毎) 参照	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

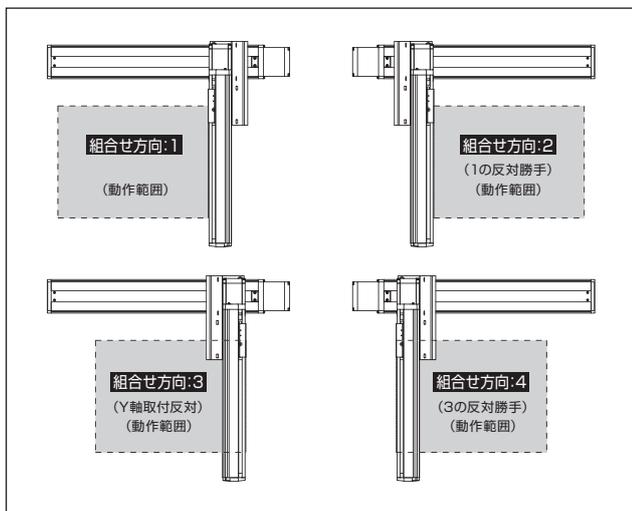


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BC1M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BC2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BC3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BC4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-223
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-223

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

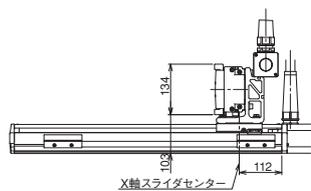
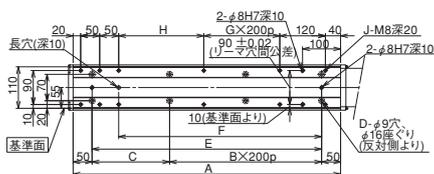
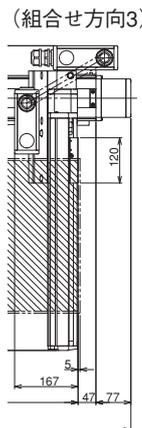
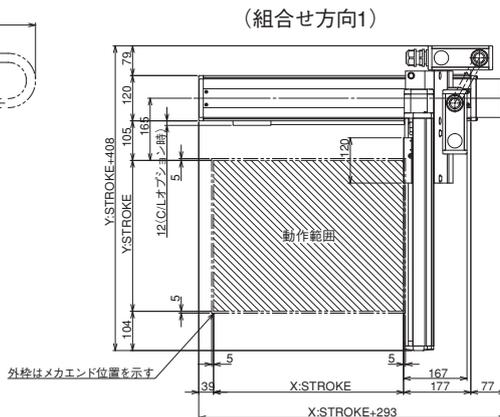
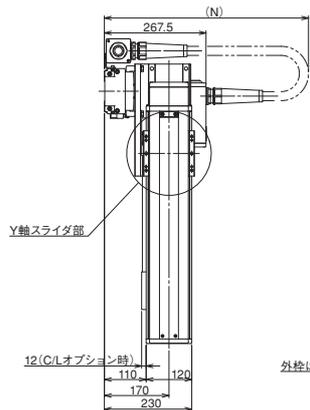
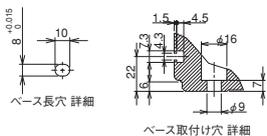
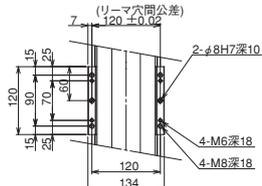
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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

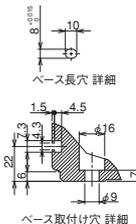
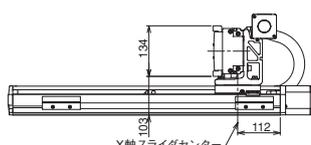
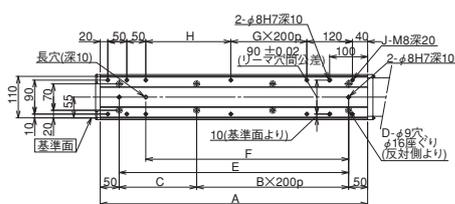
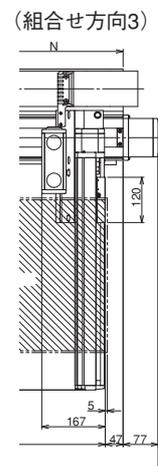
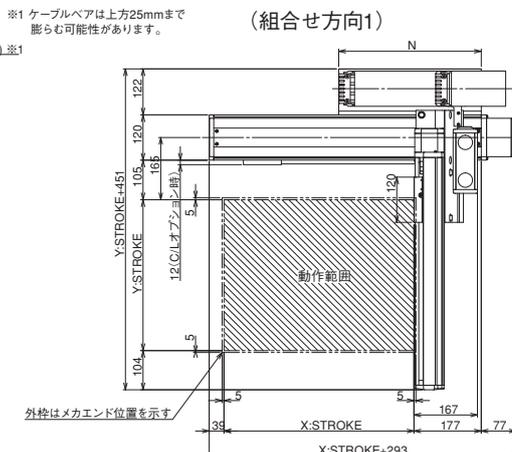
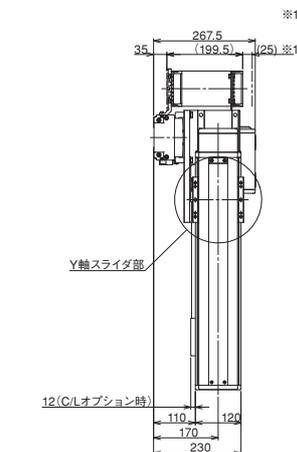
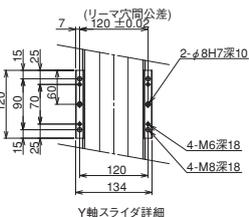
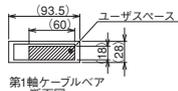
ICSB2 [ICSPB2] -BC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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 テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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-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	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	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

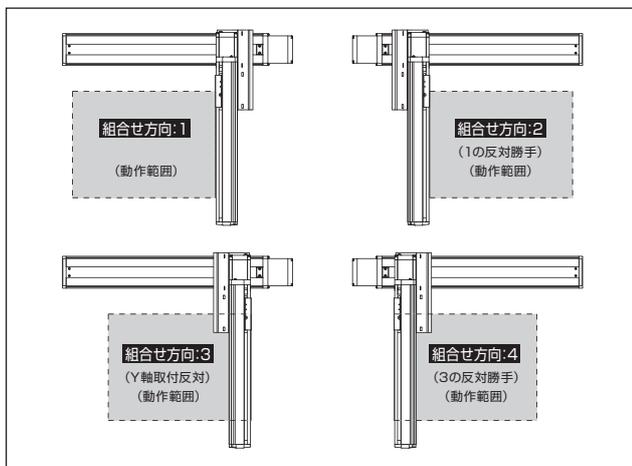


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BD1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BD2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BD3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BD4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①～⑦ の内容は右表をご参照ください。

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-231
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-223

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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)

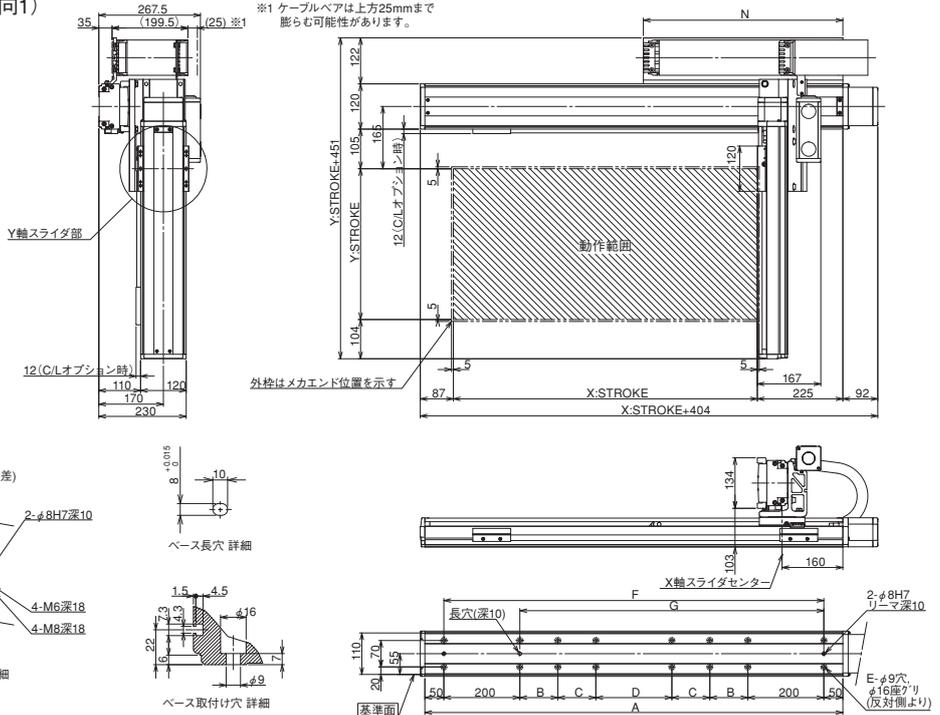
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定ください。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	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	16	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

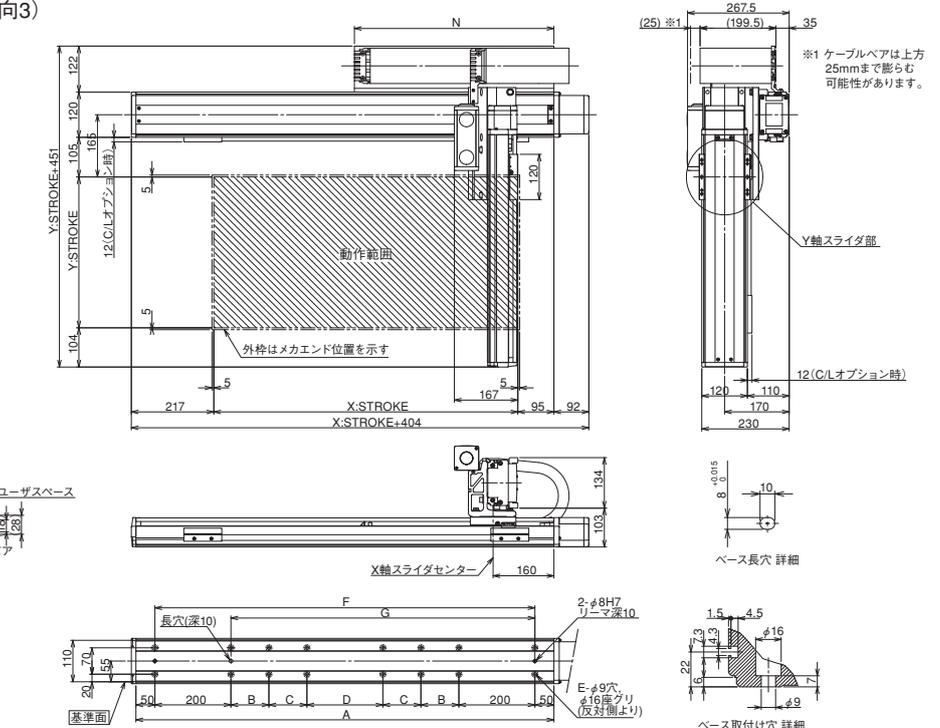
寸法図

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をご指定ください。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	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	16	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

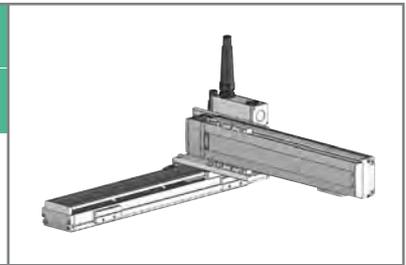
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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	選定コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (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	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

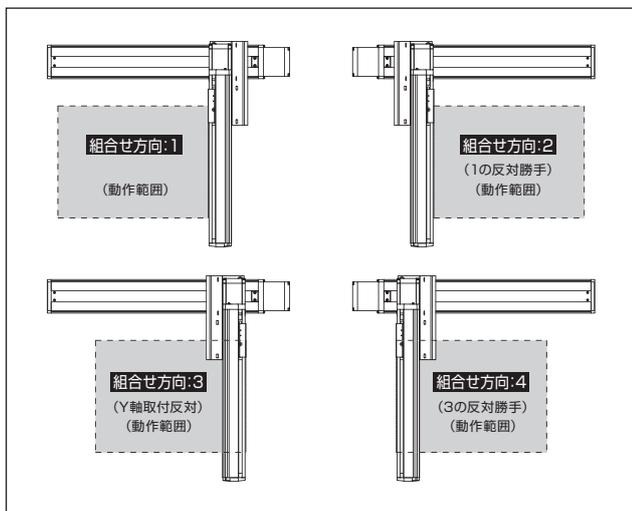


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BE1S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BE2S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BE3S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BE4S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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-237
Y 軸	ISB [ISPB] -MXM-□-200-30-(ストローク)	→A-227

※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	1800						

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

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ください。(→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] -BE □ S-SC (自立ケーブル仕様)

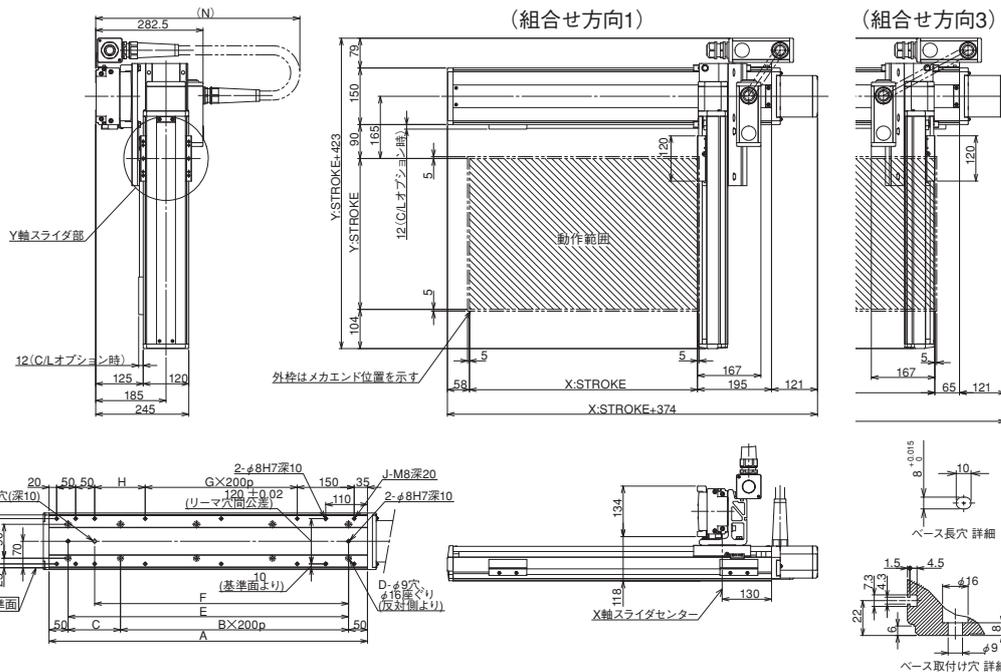
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ S-CT (ケーブルベア仕様)

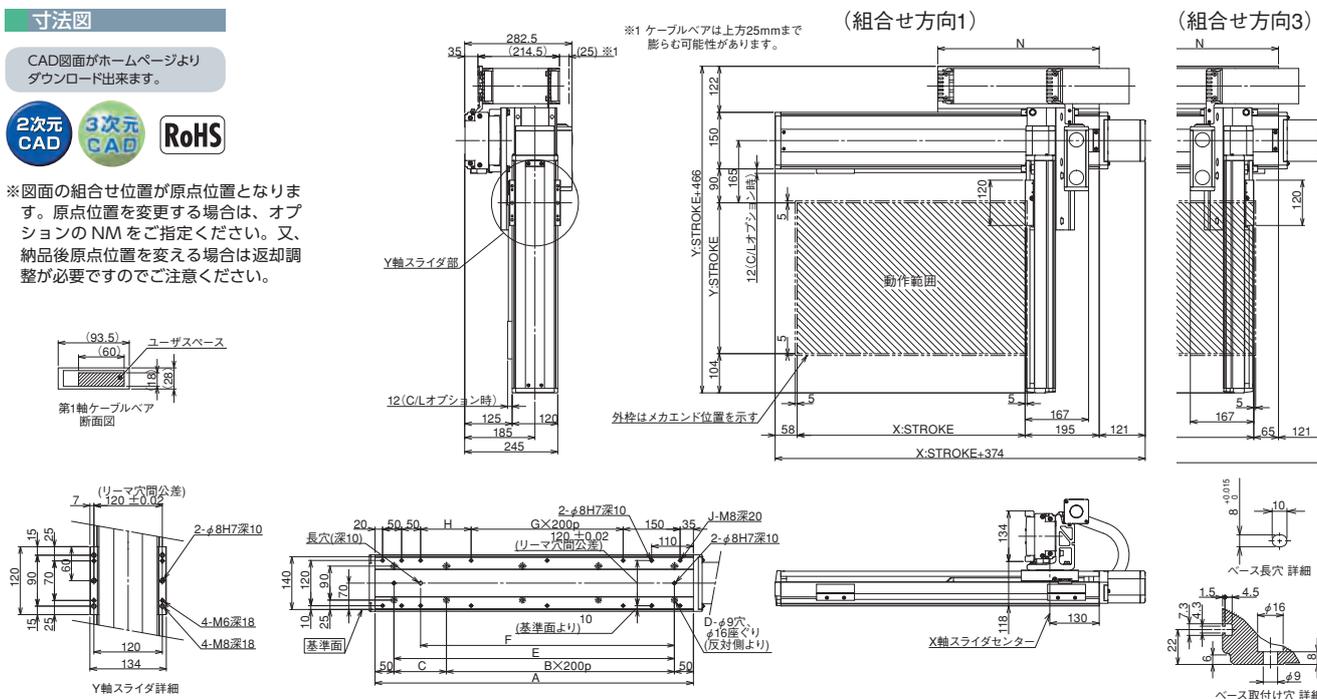
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	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	16	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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

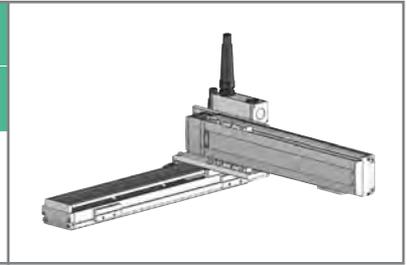
ICSB2-BE □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	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

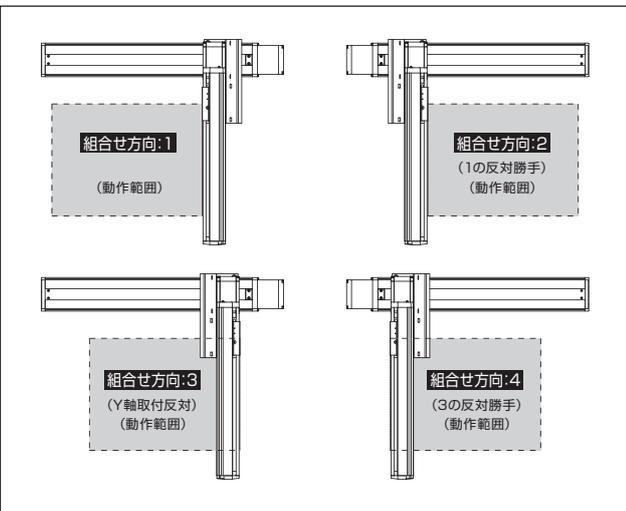


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BE1H- ① - ② ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BE2H- ① - ② ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BE3H- ① - ② ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BE4H- ① - ② ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ① ~ ⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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-□-400-20- (ストローク)	→A-237
Y 軸	ISB [ISPB] -MXM-□-200-20- (ストローク)	→A-227

※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。

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

(注3) 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。

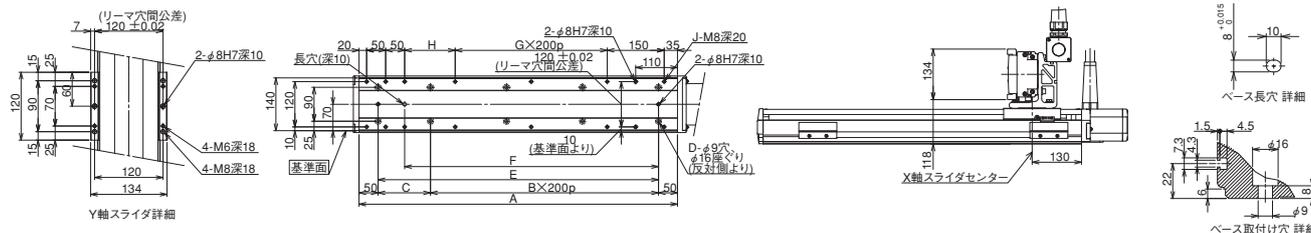
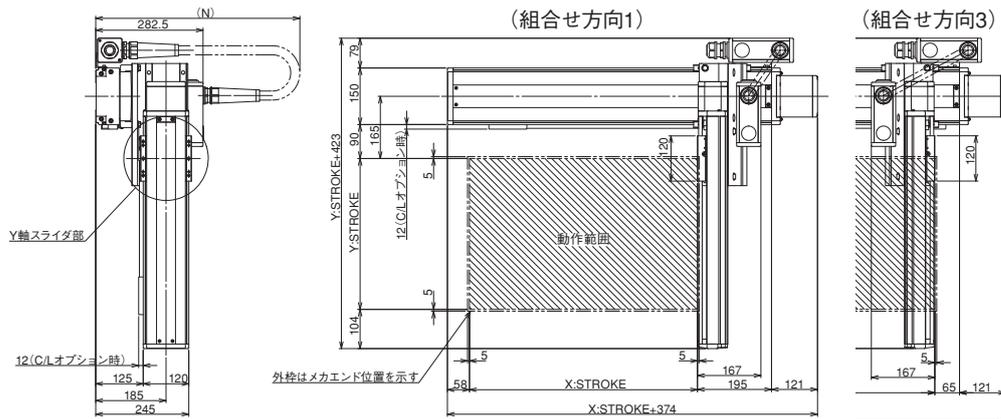
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	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	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

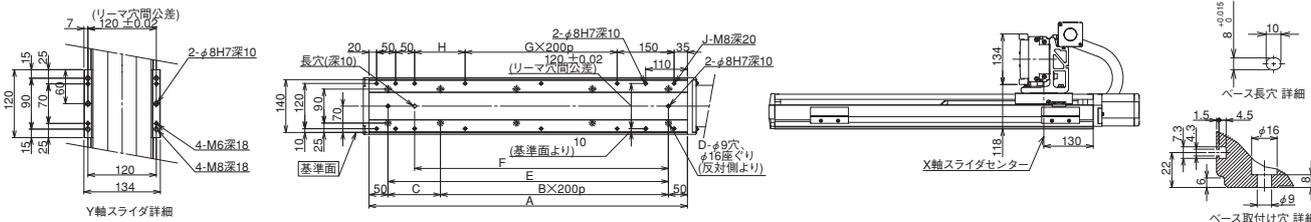
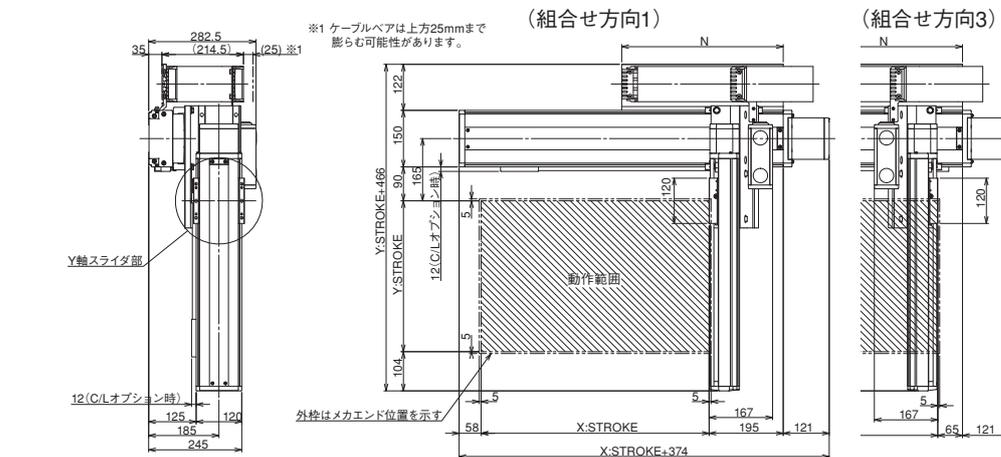
ICSB2 [ICSPB2] -BE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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	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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

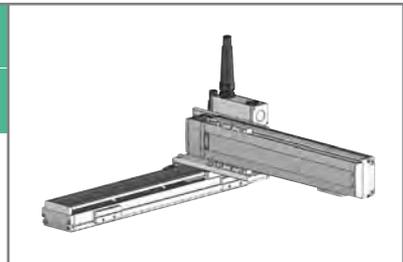
ICSB2-BE □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	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

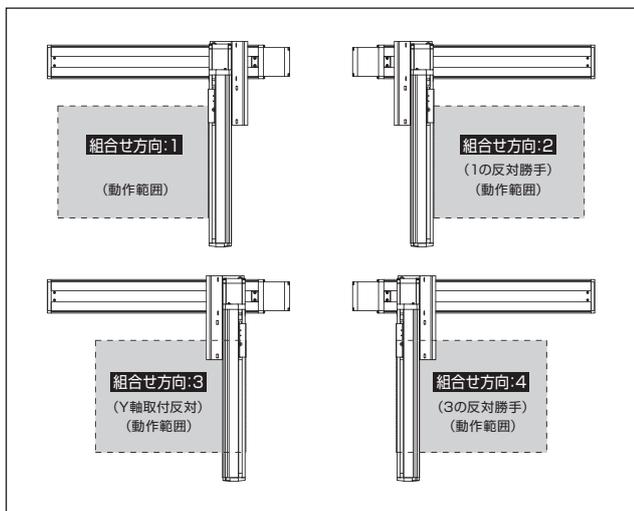


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BE1M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BE2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BE3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BE4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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-233
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)	→A-227

※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	220
Y 軸	600						

加速度別可搬質量(kg) (注4)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

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

(注3) 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)

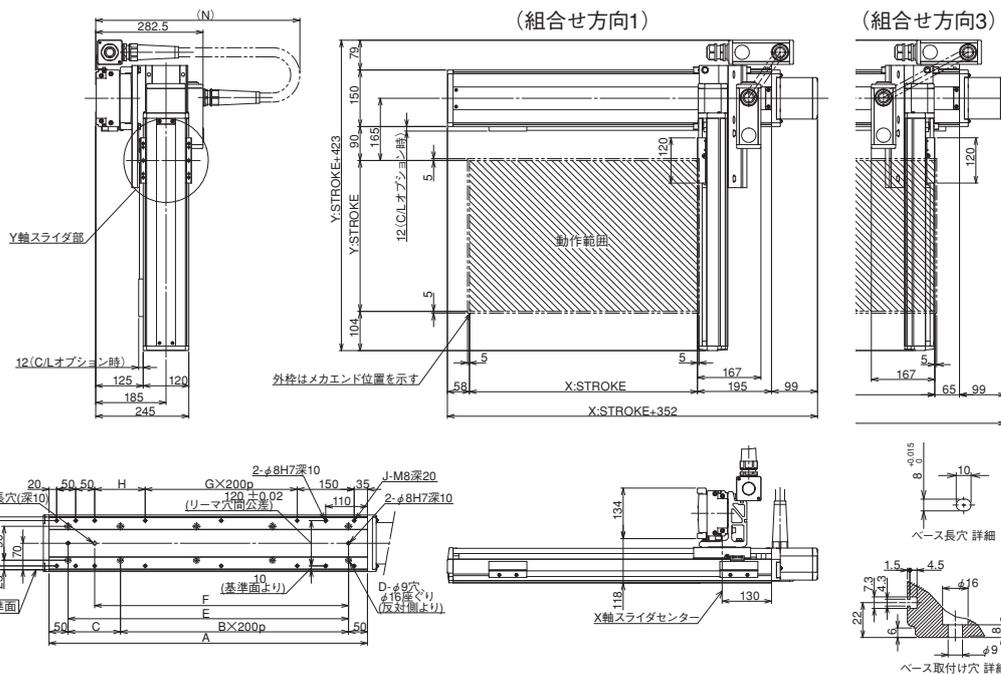
寸法図

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をご指定ください。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	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000

ICSB2 [ICSPB2] -BE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

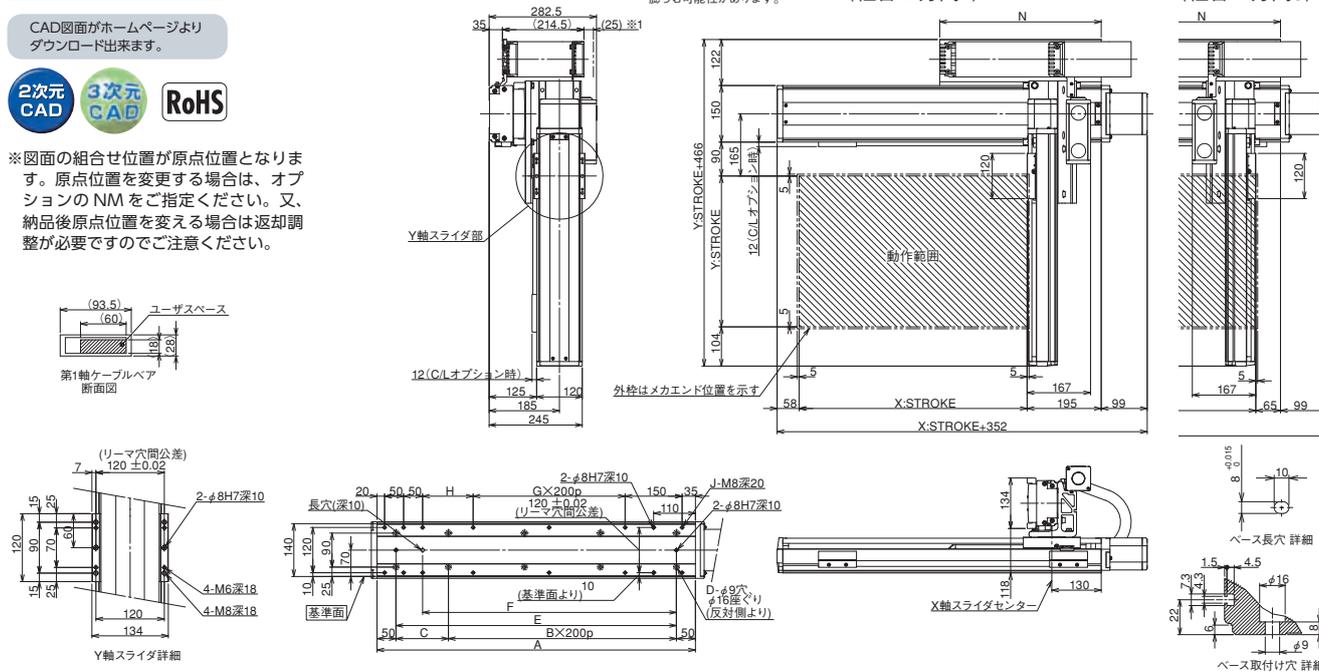
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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。



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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

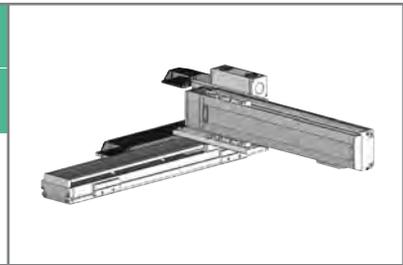
ICSPA6

ICSB2-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	選定コントローラ	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 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	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

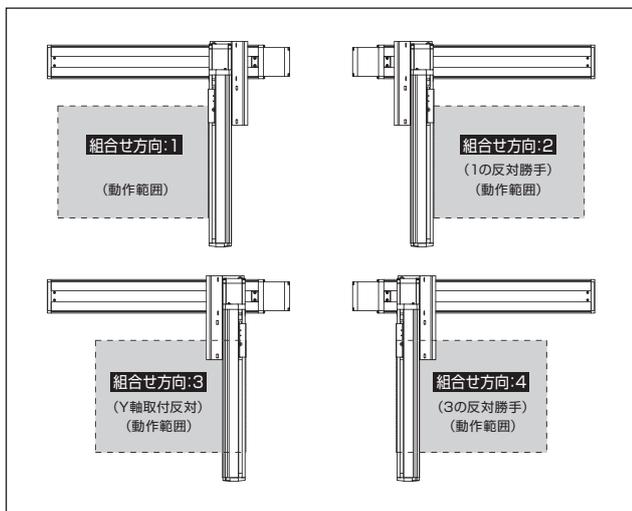


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BF1S- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -BF2S- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
3	ICSB2 [ICSPB2] -BF3S- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
4	ICSB2 [ICSPB2] -BF4S- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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-□-400-40-(ストローク)	→A-243
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-30-(ストローク)	→A-227

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

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

(注3) 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] -BF □ S-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

(組合せ方向1)

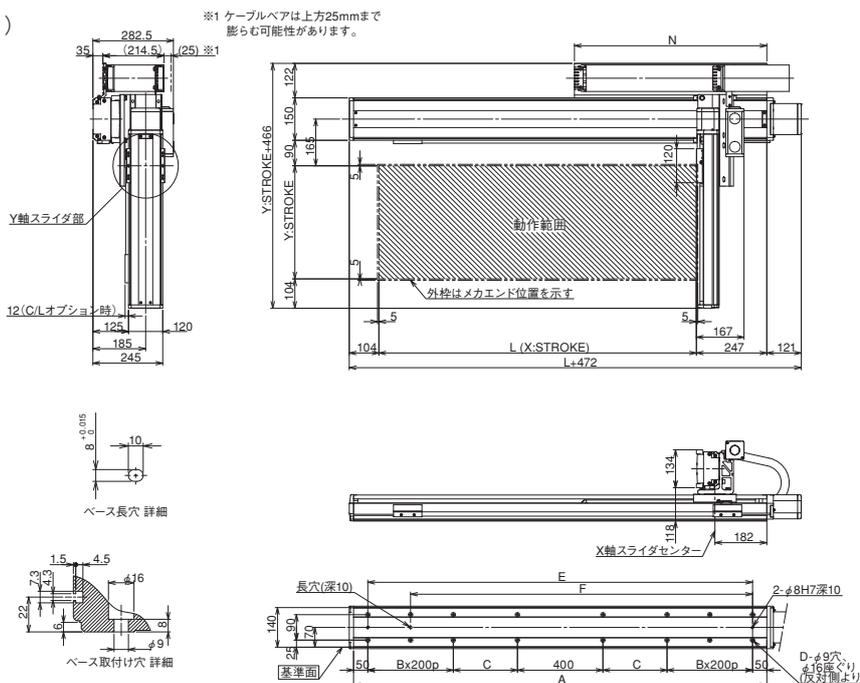
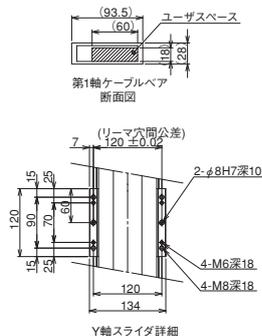
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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 をご指定ください。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	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)

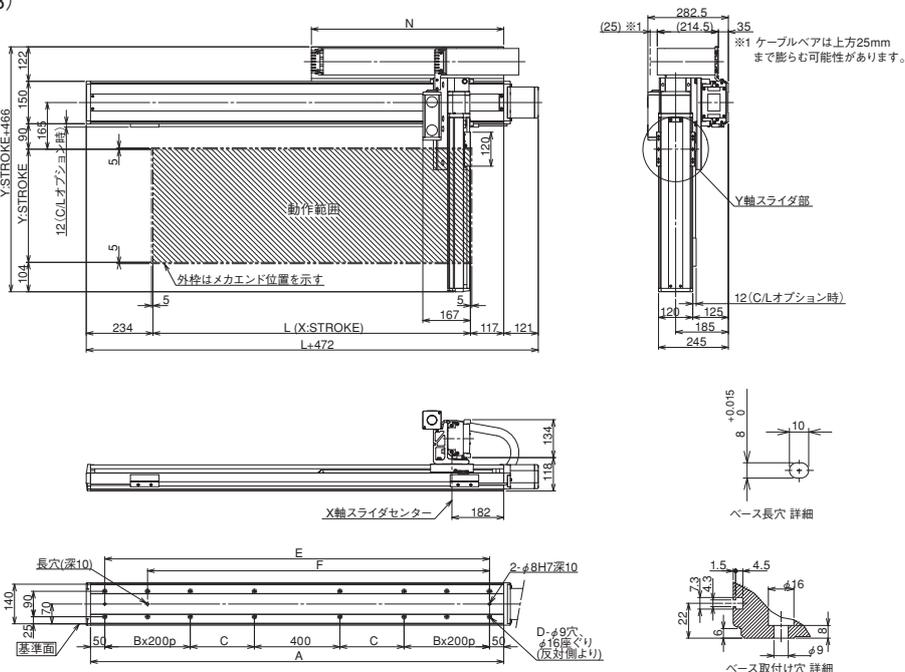
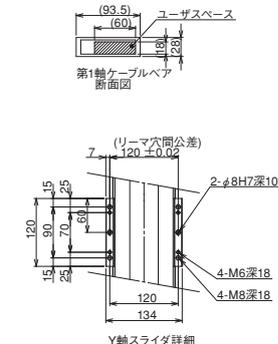
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

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 をご指定ください。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	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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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-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	選定コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	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

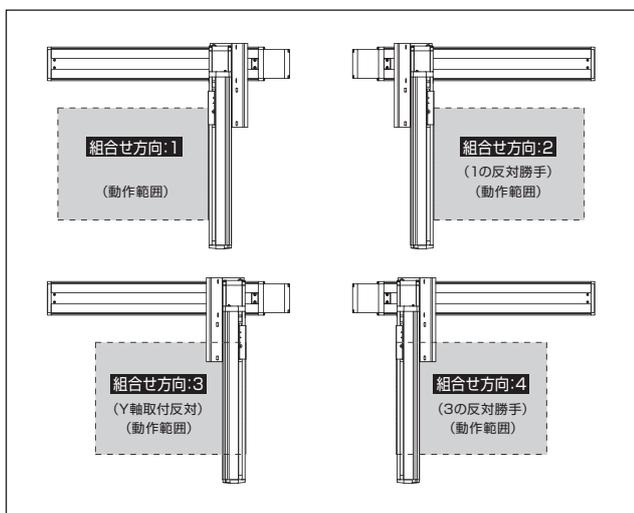


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BF1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BF2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BF3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BF4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

※ 共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

共通仕様

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ください。(→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-243
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

⚠️ 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] -BF □ H-CT (ケーブルベア仕様)

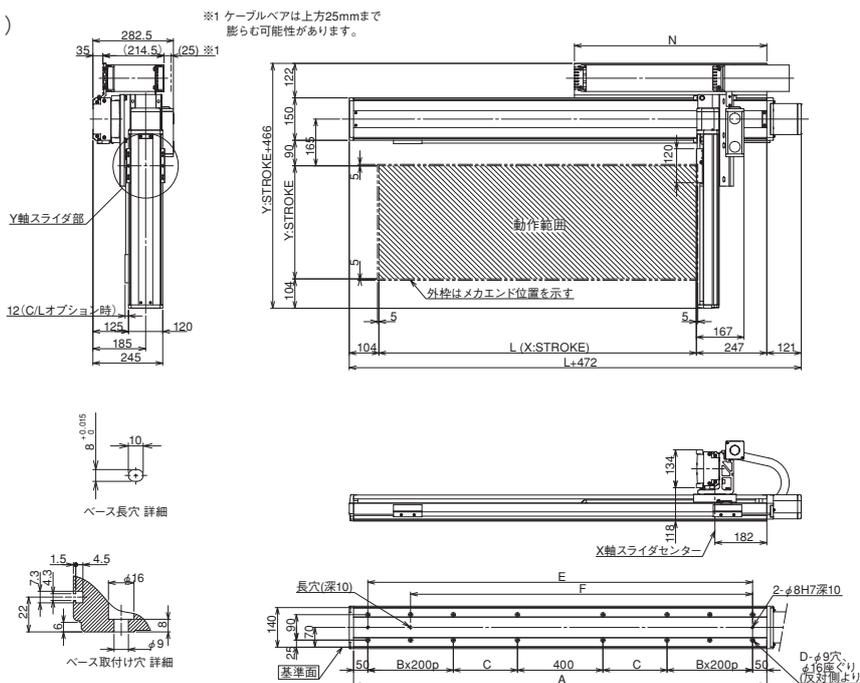
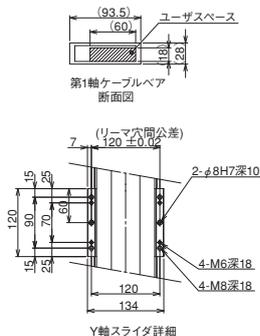
寸法図

(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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 をご指定ください。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	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

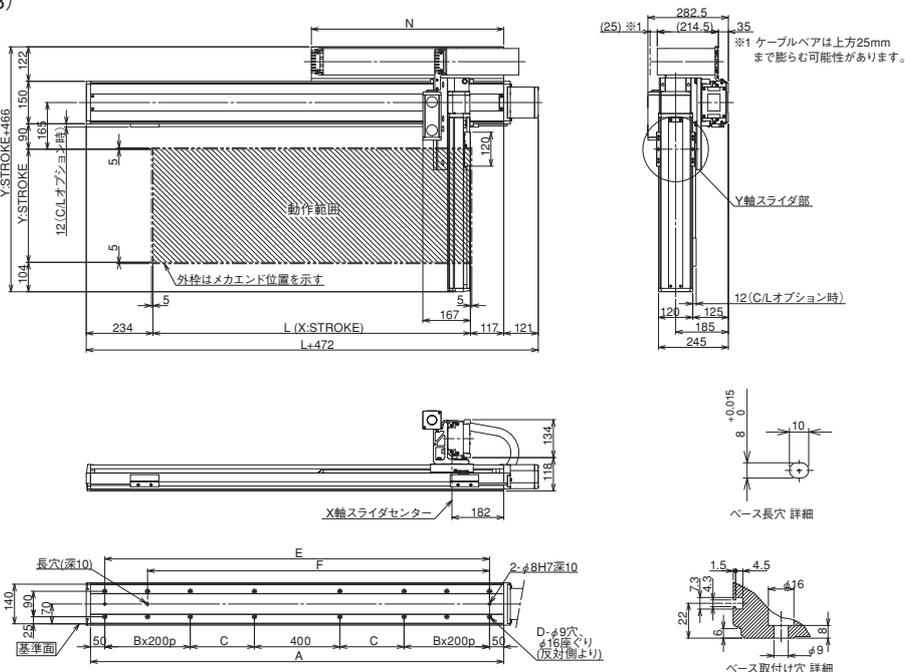
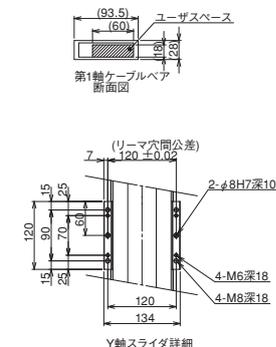
寸法図

(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。



※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 をご指定ください。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	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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

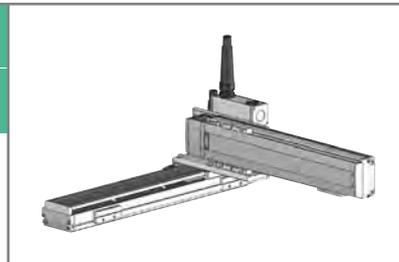
ICSB2-BG □ S 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB (Y軸ベース固定)タイプ

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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	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

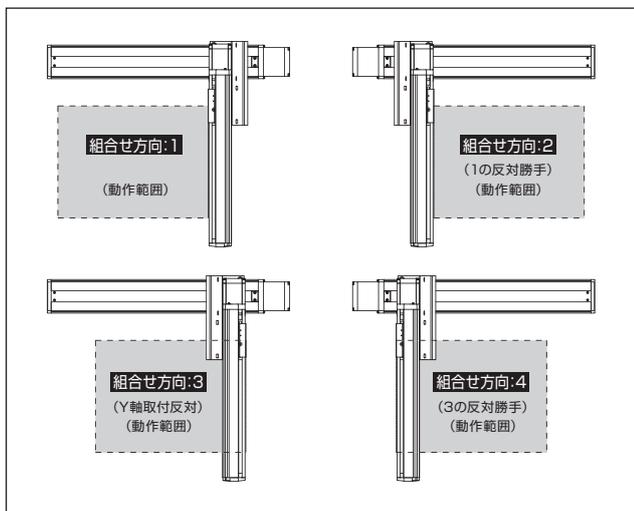


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BG1S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BG2S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BG3S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BG4S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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-□-400-40-(ストローク)	→A-237
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-237

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インク)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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

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

(注3) 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。

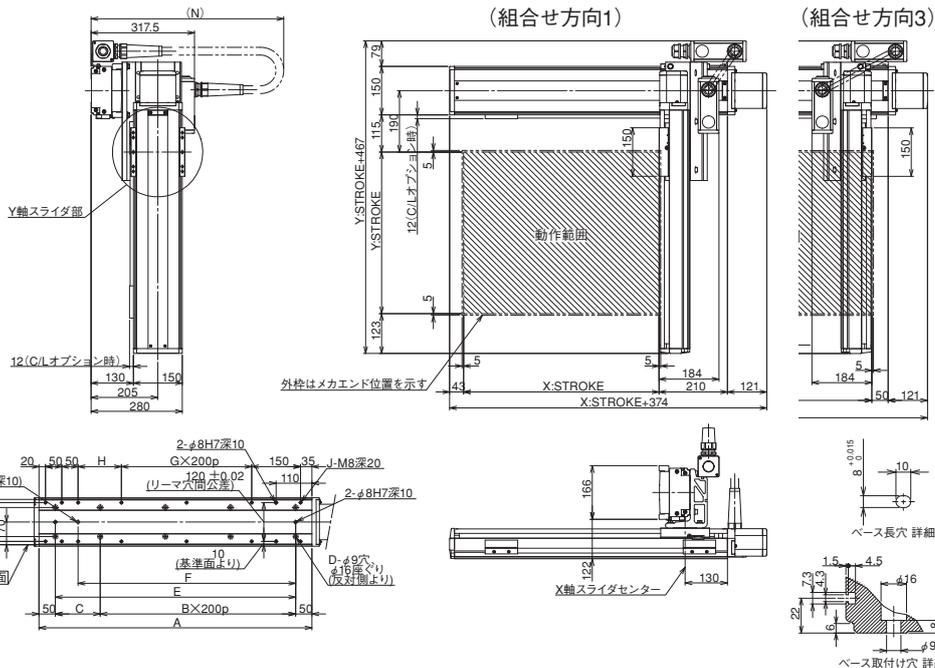
ICSB2 [ICSPB2] -BG □ S-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



X軸ストローク	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	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050		

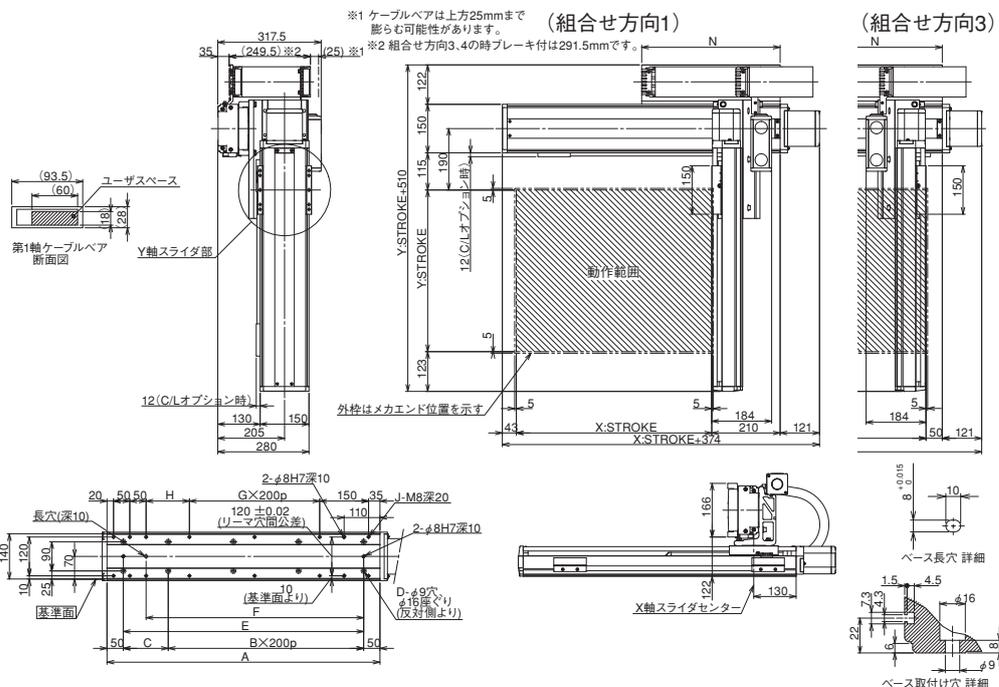
ICSB2 [ICSPB2] -BG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



X軸ストローク	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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-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標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	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

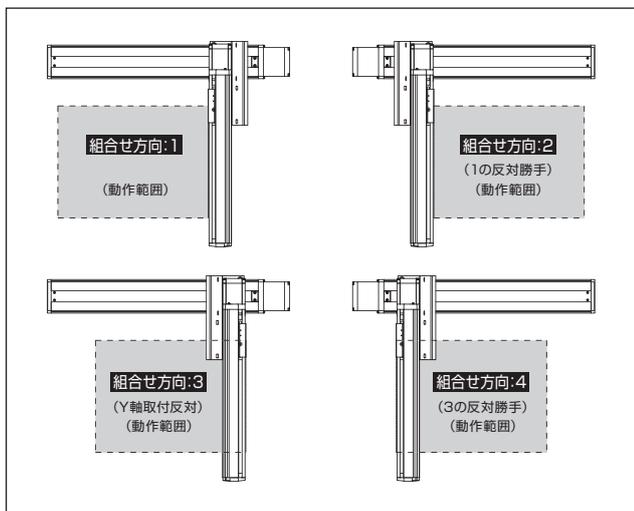


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-BH1S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-BH2S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-BH3S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-BH4S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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-□-400-40-(ストローク)	→A-243
Y軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-237

※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。

⚠️ 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] -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。

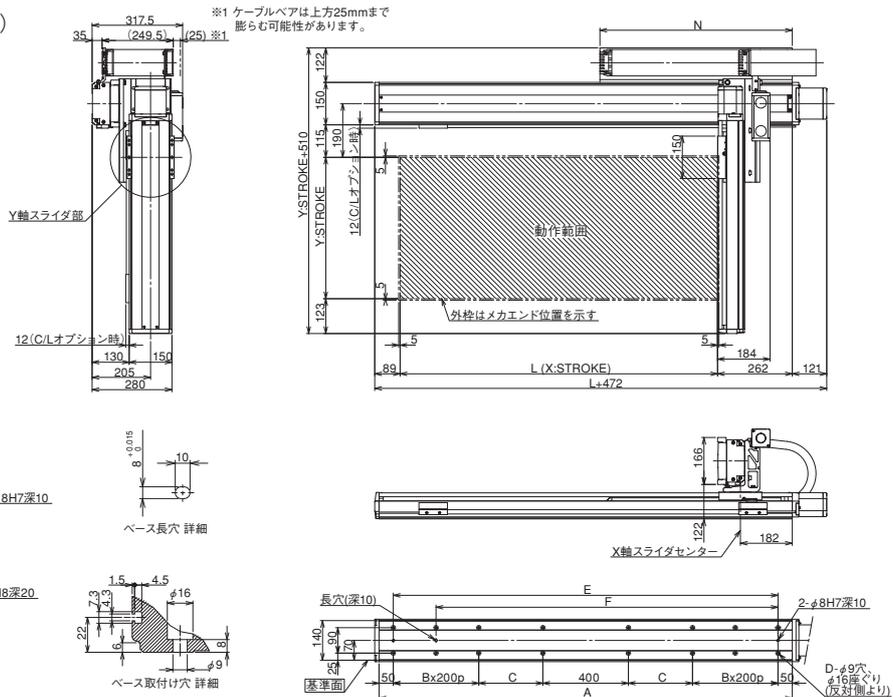
2次元 CAD

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 をご指定ください。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	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

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

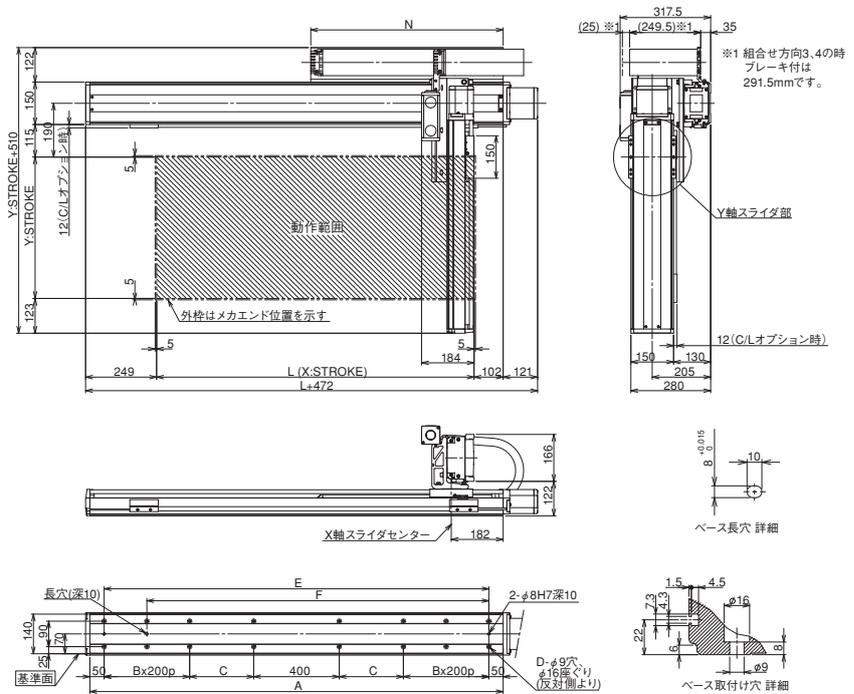
2次元 CAD

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 をご指定ください。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	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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラック
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

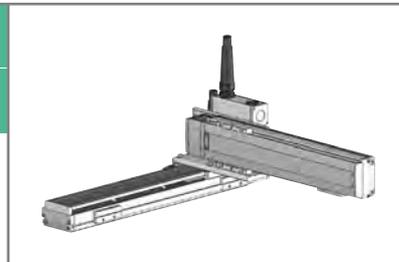
ICSB2-BK □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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	選応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	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

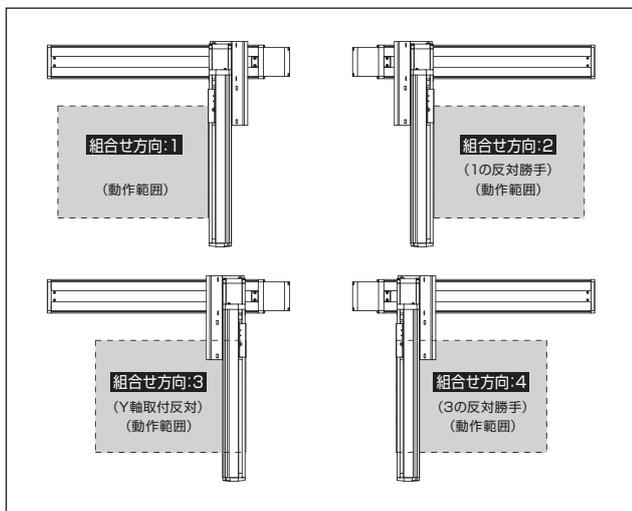


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BK1H- ① - ② A3 ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BK2H- ① - ② A1 ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BK3H- ① - ② A3 ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BK4H- ① - ② A1 ③ - ④ ⑤ -T2- ⑥ - ⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ① ~ ⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

名称	型式	参照頁
AQ シール (Y軸 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 (X軸 標準装備)	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ください。
- ※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ページをご参照ください。
- ※ 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ページをご参照ください。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -VXM- ① -600-40- (ストローク)- ②	→A-295
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM- ① -400-40- (ストローク)	→A-237

※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	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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

⚠️ 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

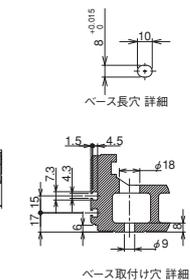
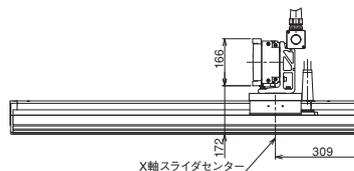
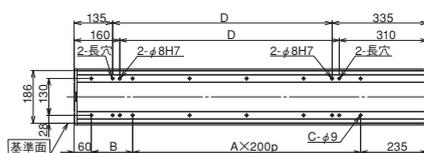
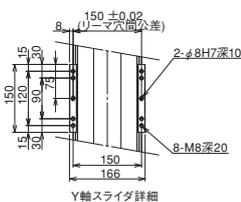
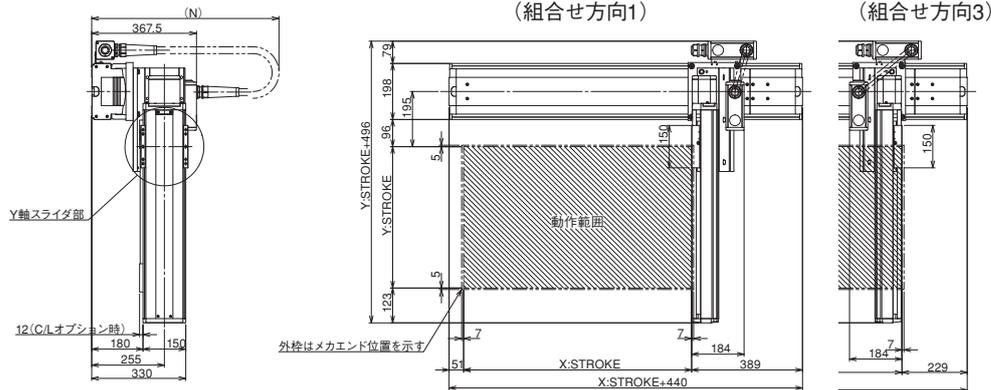
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですご注意ください。



X軸ストローク	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

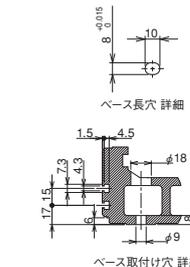
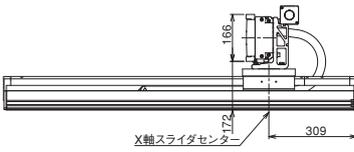
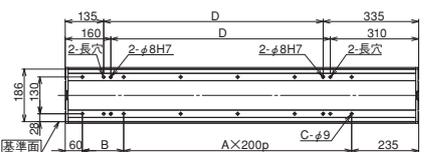
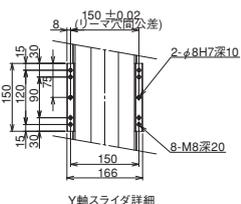
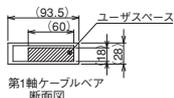
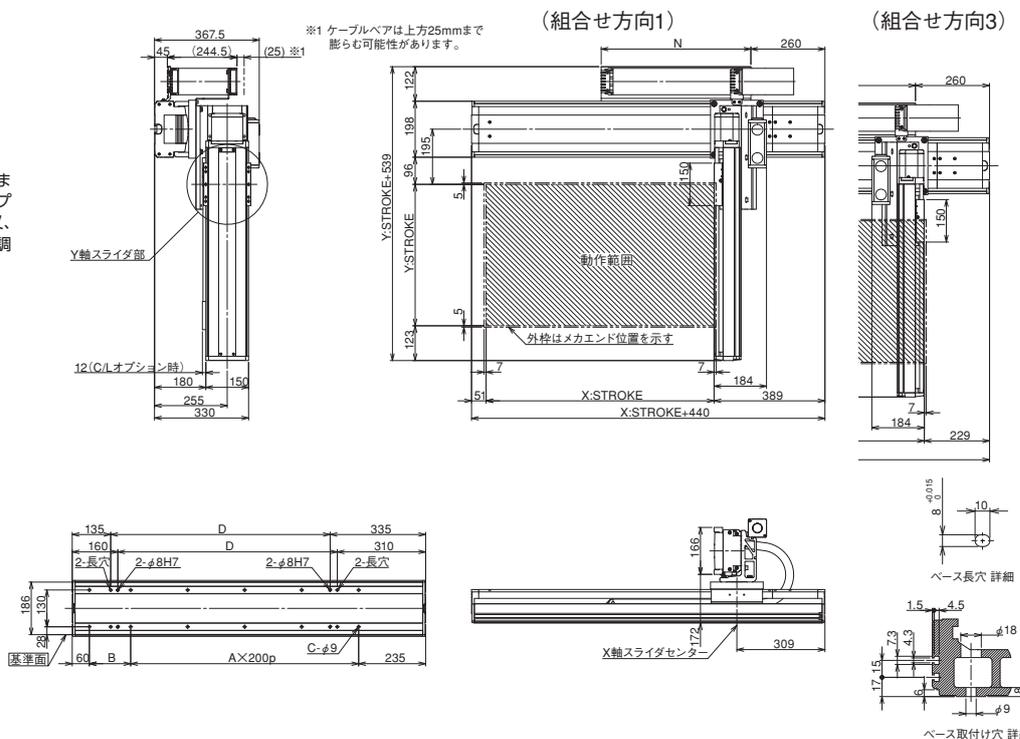
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですご注意ください。



X軸ストローク	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

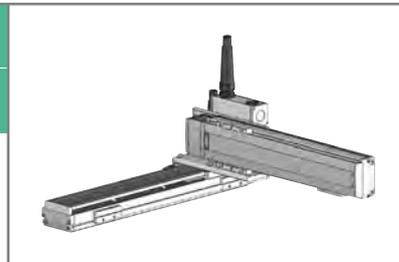
ICSB2-BK □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 10:100mm 70:700mm (50mm 毎)	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

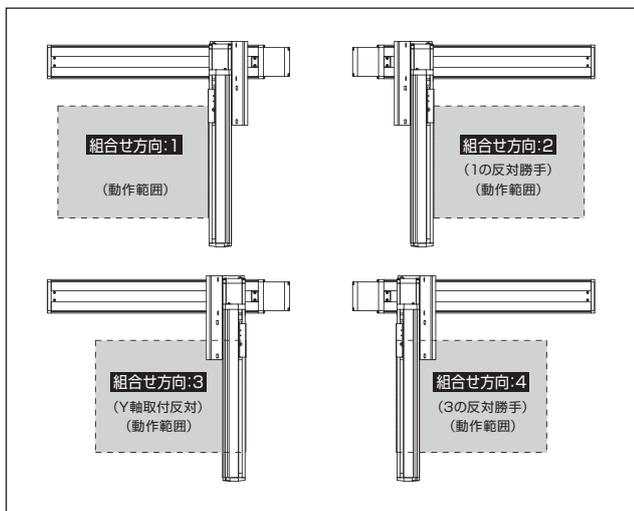


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BK1M- ① - ② A3 ③ - ④ ⑤ - T2 - ⑥ - ⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BK2M- ① - ② A1 ③ - ④ ⑤ - T2 - ⑥ - ⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BK3M- ① - ② A3 ③ - ④ ⑤ - T2 - ⑥ - ⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BK4M- ① - ② A1 ③ - ④ ⑤ - T2 - ⑥ - ⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ① ~ ⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

名称	型式	参照頁
AQ シール (Y軸 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 (X軸 標準装備)	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ください。
- ※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ページをご参照ください。
- ※ 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ページをご参照ください。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸	ISA [ISPA] -VXM- ① - 600-20- (ストローク) - ②	→A-295
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM- ① - 400-20- (ストローク)	→A-237

※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	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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

⚠️ 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 □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

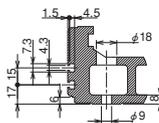
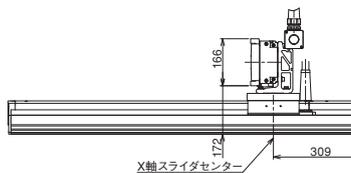
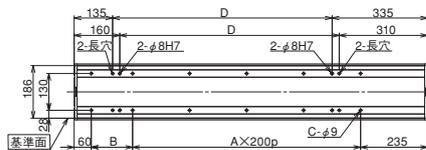
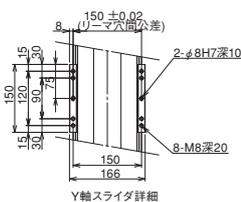
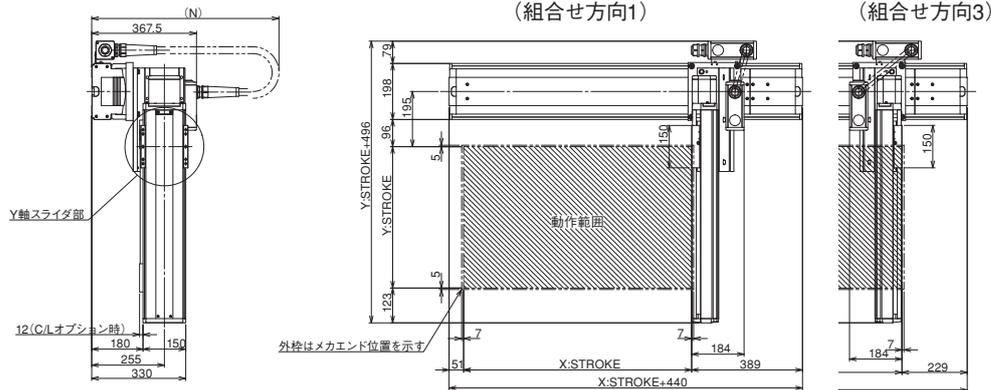
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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

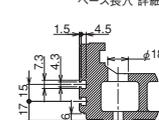
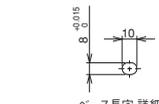
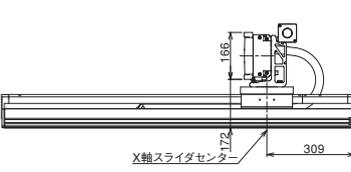
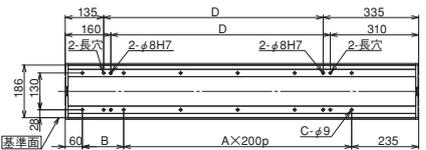
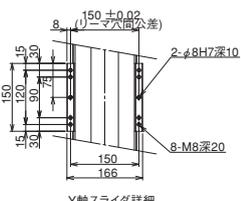
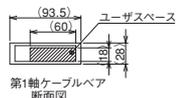
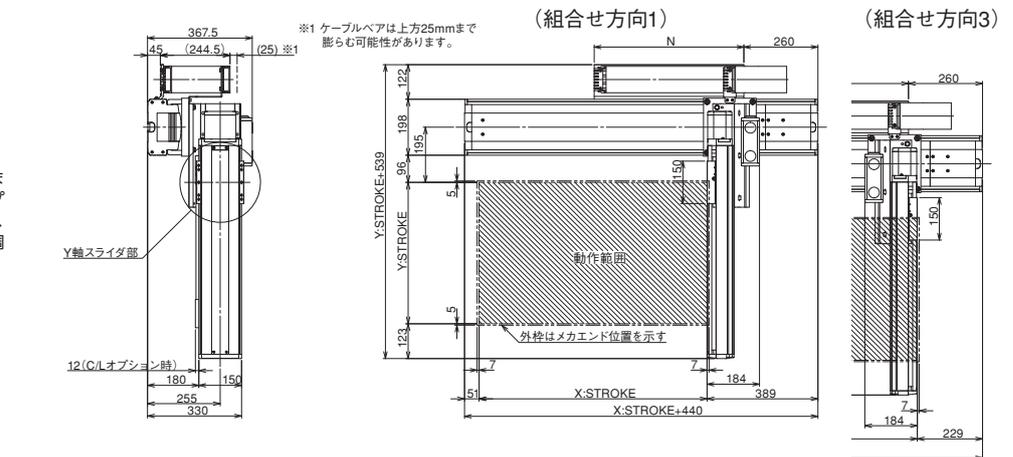
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

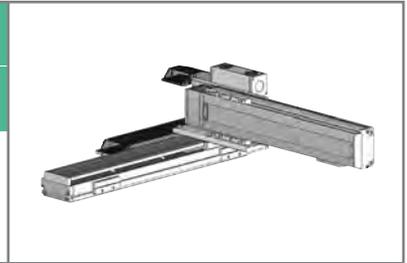
ICSPA6

ICSB2-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	選定コントローラ	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 I:インクリメンタル	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	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

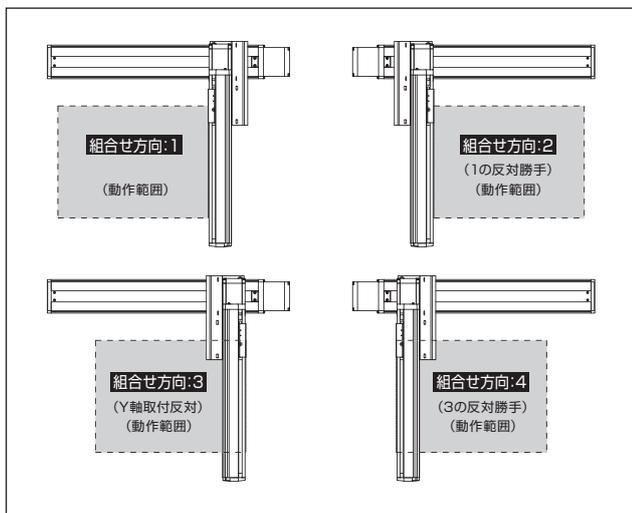


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BL1H- [1]- [2] A3 [3]- [4] [5]-T2- [6]- [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -BL2H- [1]- [2] A1 [3]- [4] [5]-T2- [6]- [7]
3	ICSB2 [ICSPB2] -BL3H- [1]- [2] A3 [3]- [4] [5]-T2- [6]- [7]
4	ICSB2 [ICSPB2] -BL4H- [1]- [2] A1 [3]- [4] [5]-T2- [6]- [7]

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

名称	型式	参照頁
AQ シール (Y軸 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 (X軸 標準装備)	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ください。
 ※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ページをご参照ください。
 ※ 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ページをご参照ください。

共通仕様

項目	仕様
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ください。(→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	ISA [ISPA] -VXMX- [1] -600-40-(ストローク)- [2]	→A-299
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM- [1] -400-40-(ストローク)- [2]	→A-237

※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)

軸	ストローク (mm)							
	100~700	900~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
X 軸	—	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
Y 軸	2400	—	—	—	—	—	—	—

軸	ストローク (mm)						
	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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク (mm)												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
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。

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

(注3) 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。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ H-CT (ケーブルベア仕様)

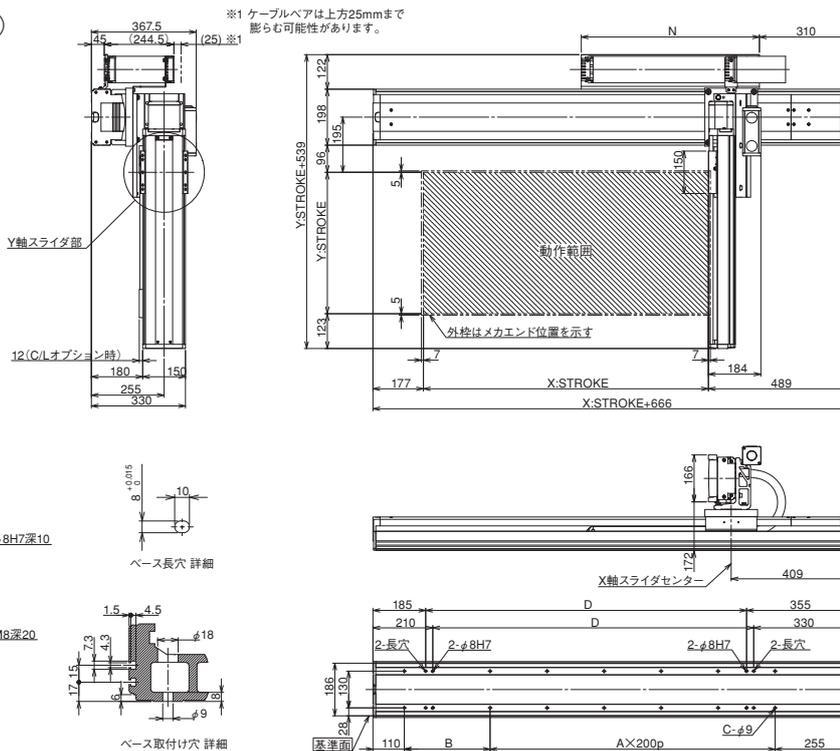
寸法図

(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。



※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をご指定ください。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

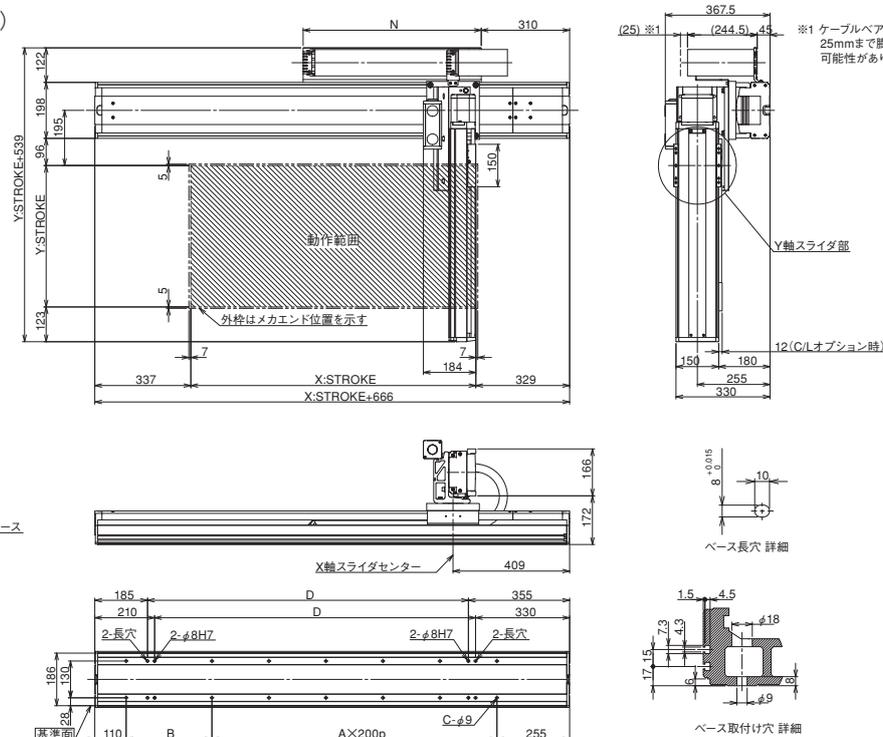
寸法図

(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。



※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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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-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	選定コントローラ	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 I:インクリメンタル	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	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

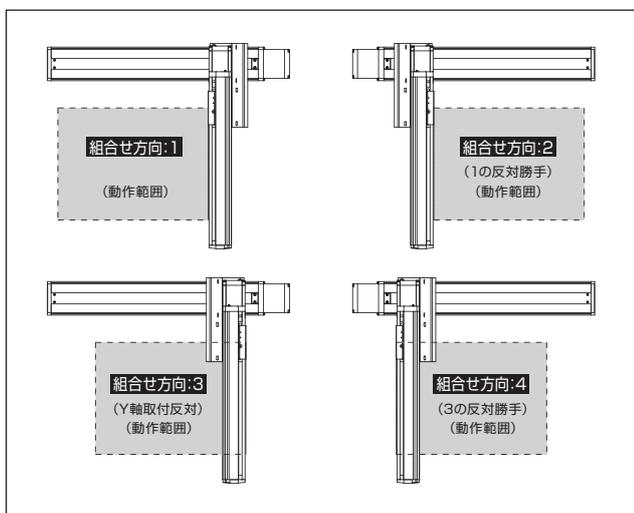


型式内容 ※ [] 内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BL1M- [1] - [2] A3 [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -BL2M- [1] - [2] A1 [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
3	ICSB2 [ICSPB2] -BL3M- [1] - [2] A3 [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
4	ICSB2 [ICSPB2] -BL4M- [1] - [2] A1 [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

名称	型式	参照頁
AQ シール (Y軸 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 (X軸 標準装備)	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ください。
- ※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ページをご参照ください。
- ※ 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ページをご参照ください。

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/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ください。(→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	ISA [ISPA] -VXMX- [1] -600-20-(ストローク)- [2]	→A-299
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM- [1] -400-20-(ストローク)- [2]	→A-237

※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。

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

(注3) 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。)

ICSB2 [ICSPB2] -BL □ M-CT (ケーブルベア仕様)

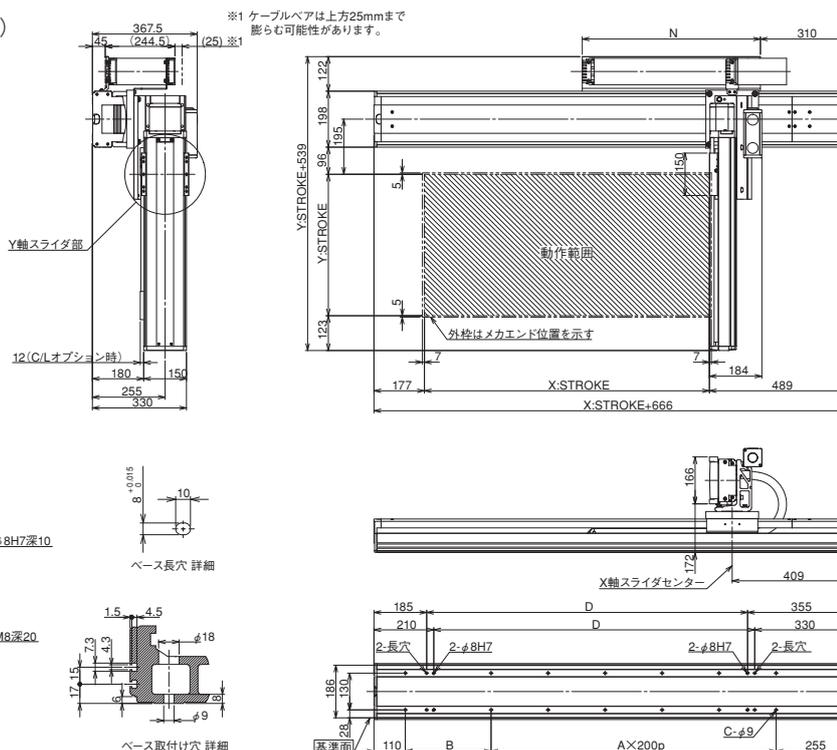
寸法図

(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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですご注意ください。



X軸ストローク	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

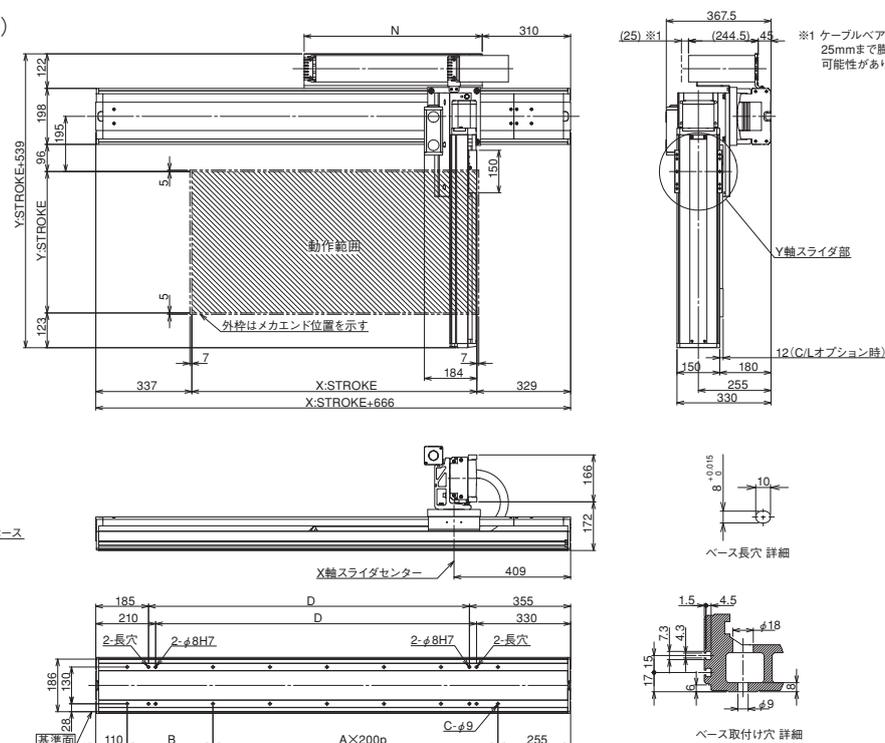
寸法図

(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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですご注意ください。



X軸ストローク	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

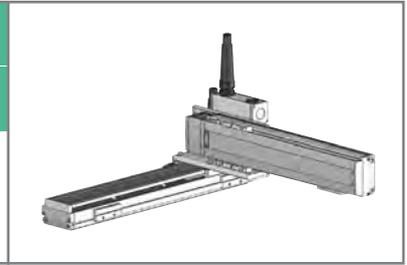
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
ICS(P)A2
- ICS(P)B3
ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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 □ — BM □ H — □ — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 70:700mm (50mm毎) 参照	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

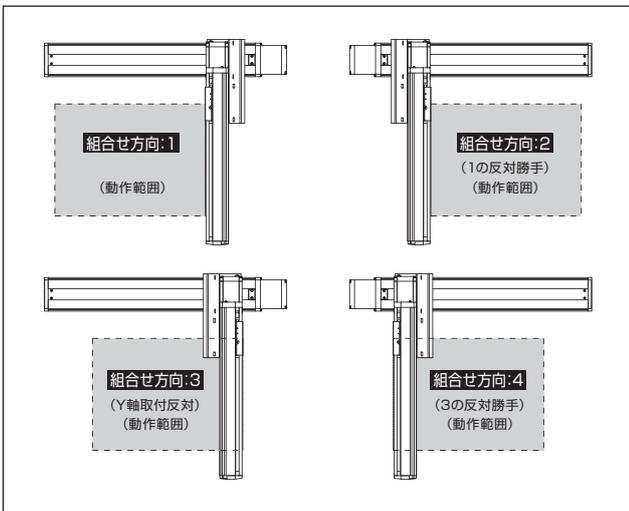


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BM1H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BM2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BM3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BM4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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	ベアラー型
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ください。(→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	SSPA-LXM-□-750-50-(ストローク)	→A-253
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-237

※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。

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

(注3) 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。

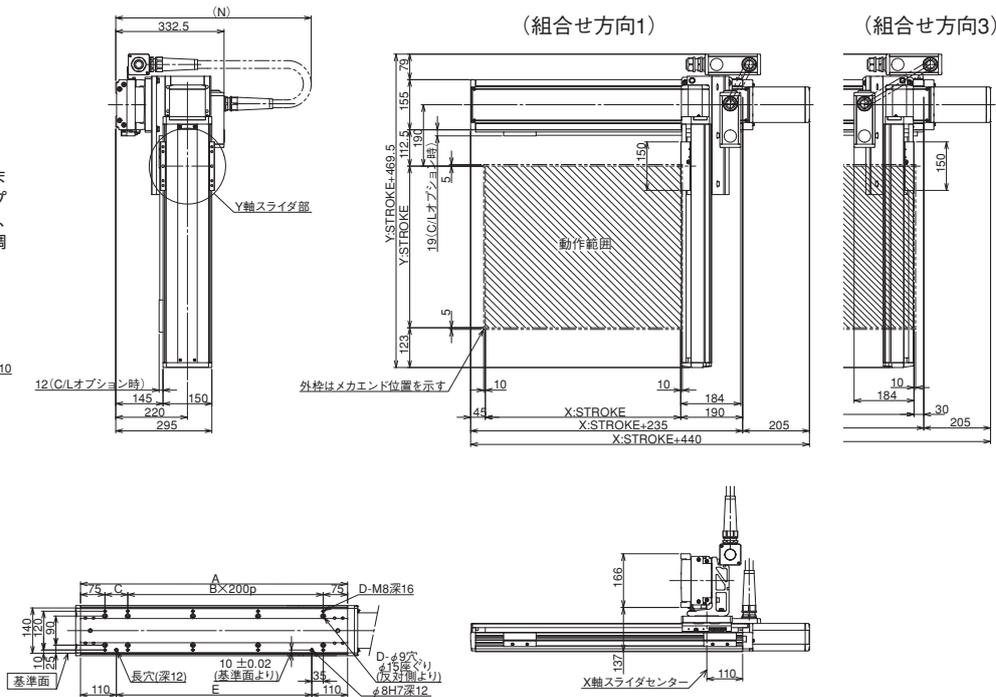
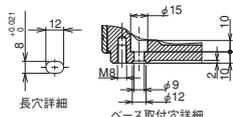
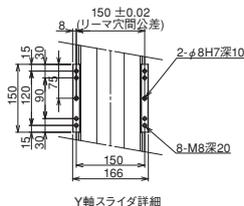
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	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

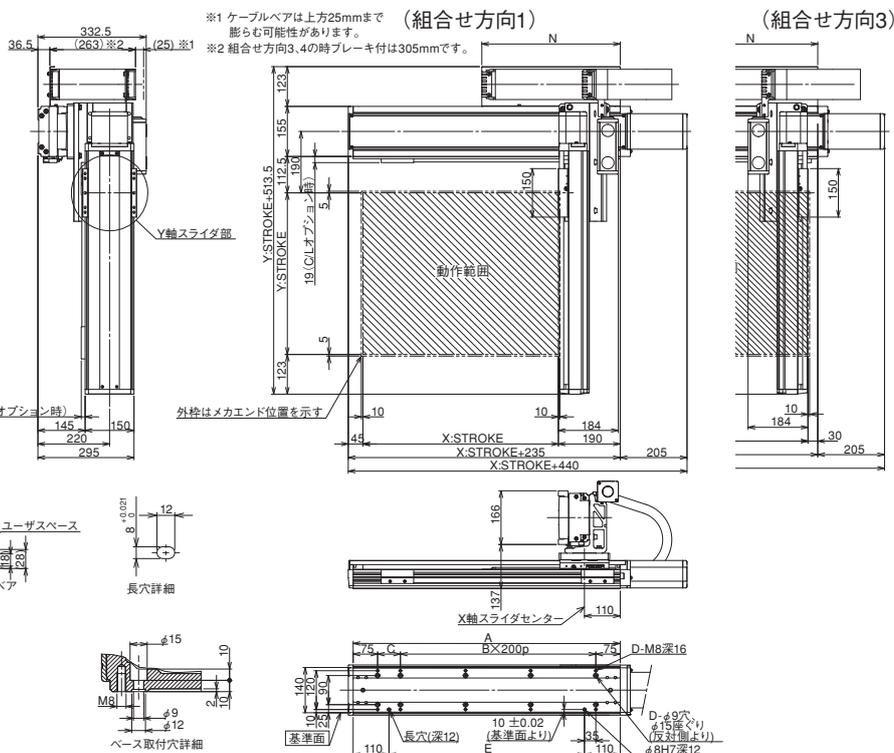
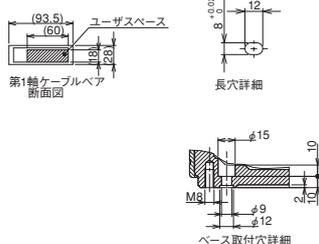
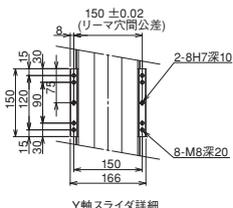
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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	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	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

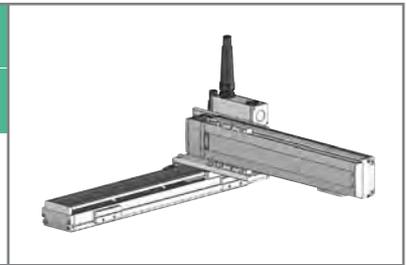
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
ICS(P)A2
- ICS(P)B3
ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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:アブソリュート I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 150:1500mm (100:1000mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 70:700mm (50mm毎) 参照	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

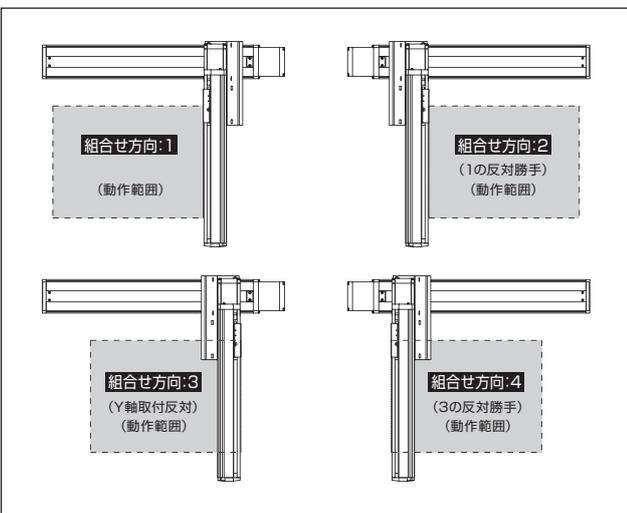


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -BM1M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -BM2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -BM3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -BM4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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	SSPA-LXM-□-750-25-(ストローク)	→A-253
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-237

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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。

⚠️ 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。

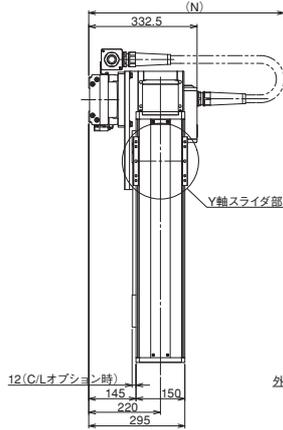
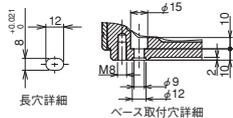
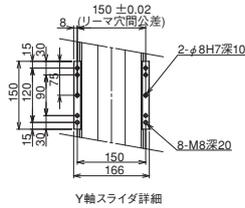
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。

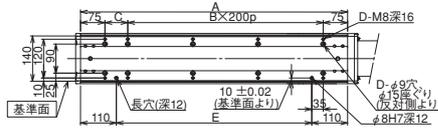
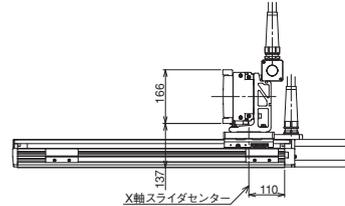
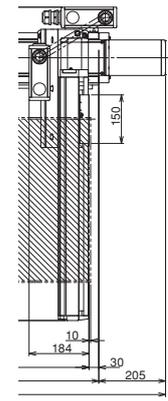
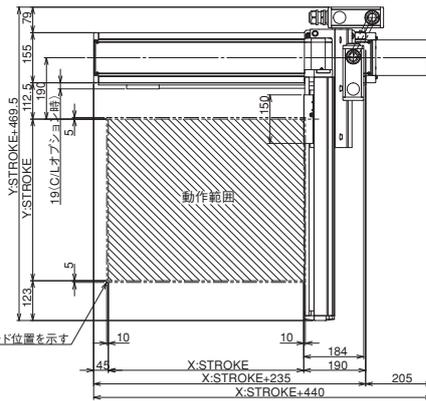


※図面の組合せ位置が原点位置となります。
原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



(組合せ方向1)

(組合せ方向3)



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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

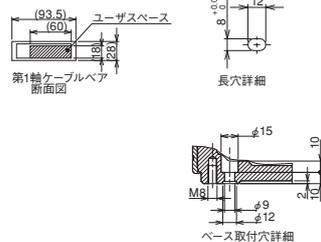
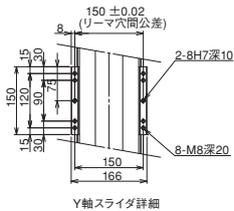
ICSB2 [ICSPB2] -BM □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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。



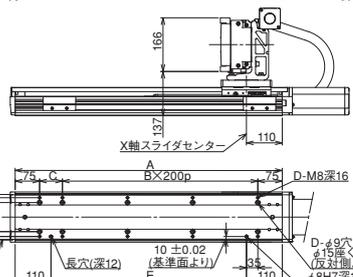
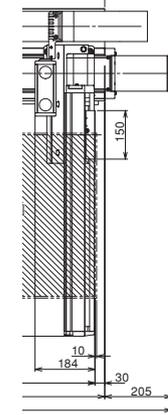
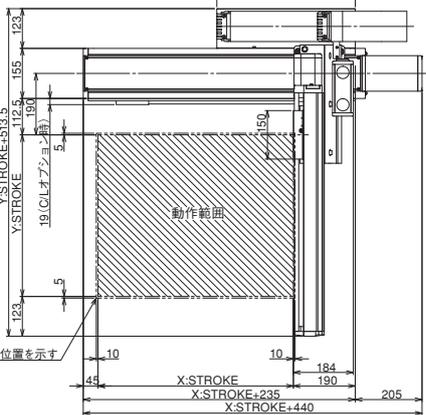
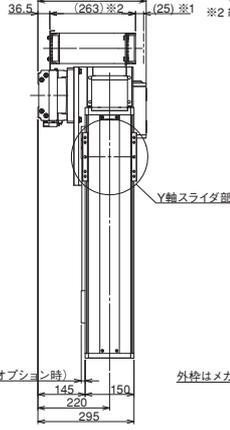
※図面の組合せ位置が原点位置となります。
原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



※1 ケーブルベアは上方25mmまで
影らむ可能性があります。
※2 組合せ方向3,4の時ブレーキ付は305mmです。

(組合せ方向1)

(組合せ方向3)



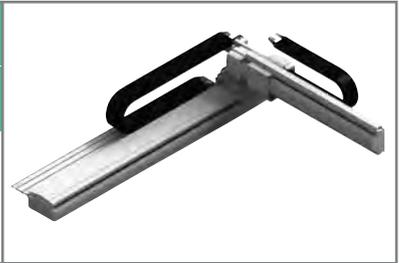
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- 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 □ - BP□H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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	動作コントローラ	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 A:アプリアセット 参照	A:アプリアセット 1:インクリメンタル	30:300mm 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	30:300mm 70:700mm (100mm毎)	T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルペア Lサイズ Mサイズ CTM:ケーブルペア Mサイズ

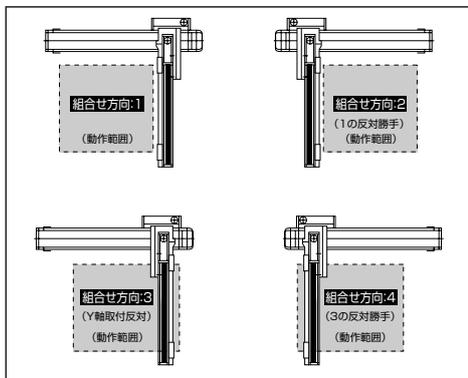


型式内容

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-BP1H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤

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

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-297
Y 軸	ISA [ISPA]-LYM-①-400-40-(ストローク)	→ A-289

※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)

加速度	Y 軸ストローク				
	300	400	500	600	700
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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルペア L サイズ
⑤	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルペア M サイズ

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ならべてご記入ください。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリープセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ (X軸 標準装備)	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ください。(→M-2ページ)
 (※)コントローラは、別途ご用意ください。



ご注意

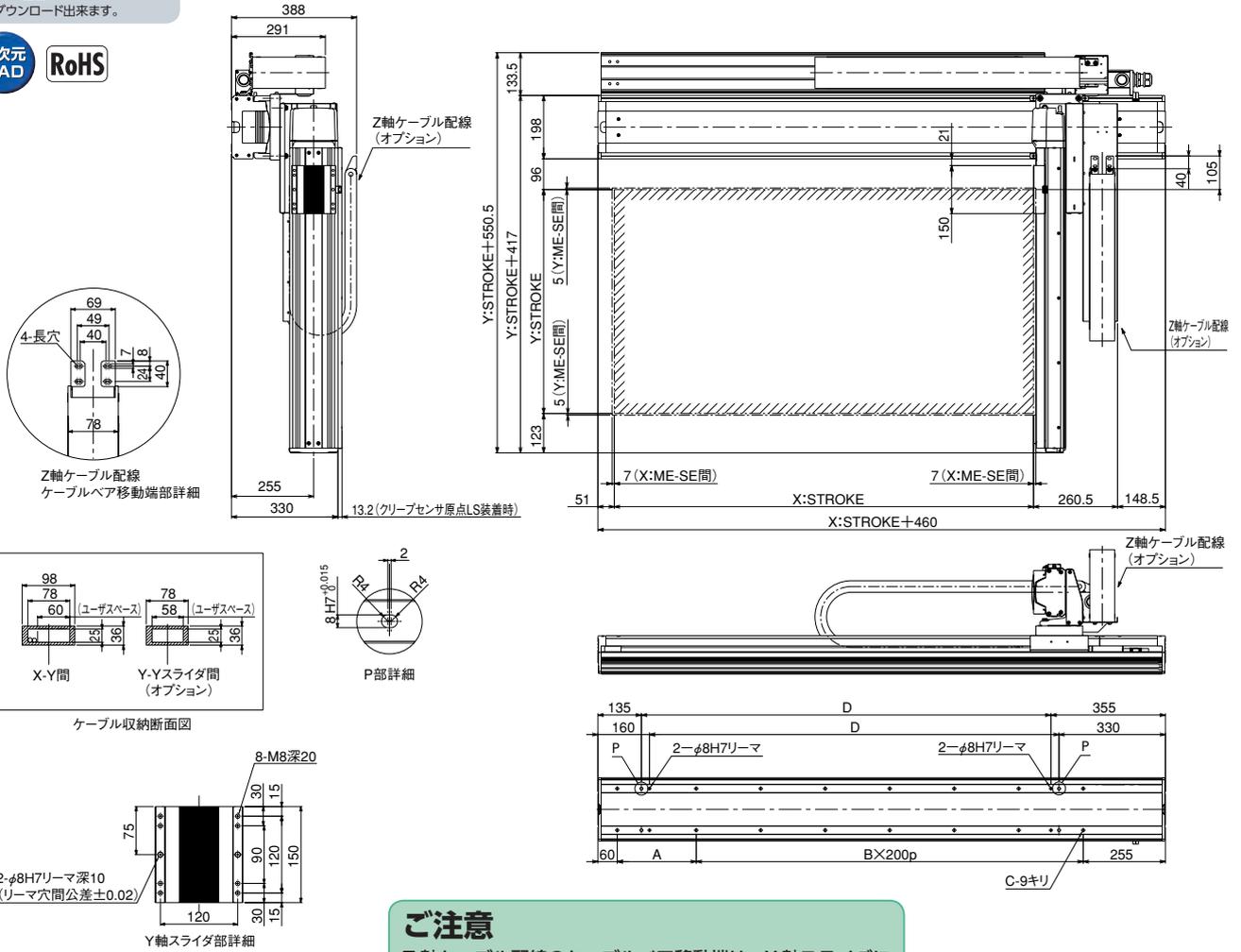
(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
 (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
 (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注 4) 定格加速度は 0.3G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

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られたプレート等に固定してください。

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

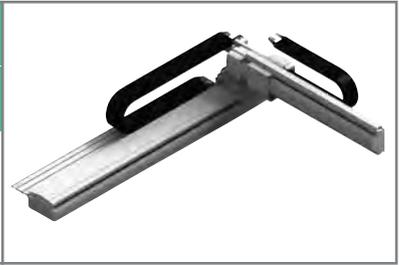
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G **直交ロボット**
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- 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軸目ストロークオプション	2軸目ストロークオプション	制御コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内表参照	A:アブリュート I:インクリメンタル	30:300mm 130:1300mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルペア Lサイズ Mサイズ	CTM:ケーブルペア Mサイズ

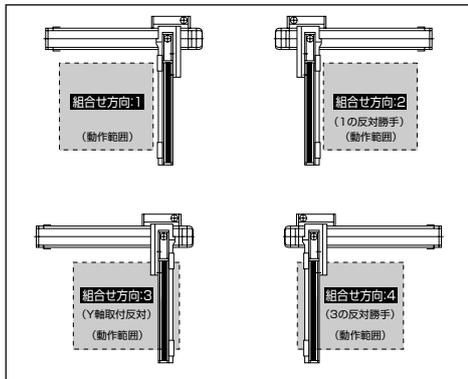


型式内容

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-BP1M-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-I-①A1-②-T2-③-④-⑤

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

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-297
Y 軸	ISA [ISPA]-LYM-①-400-20 (ストローク)	→ A-289

※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)

加速度	Y 軸ストローク				
	300	400	500	600	700
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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルペア L サイズ
⑤	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルペア M サイズ

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ください。

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 (X軸 標準装備)	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/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ください。(→M-2ページ)
 (※)コントローラは、別途ご用意ください。



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。

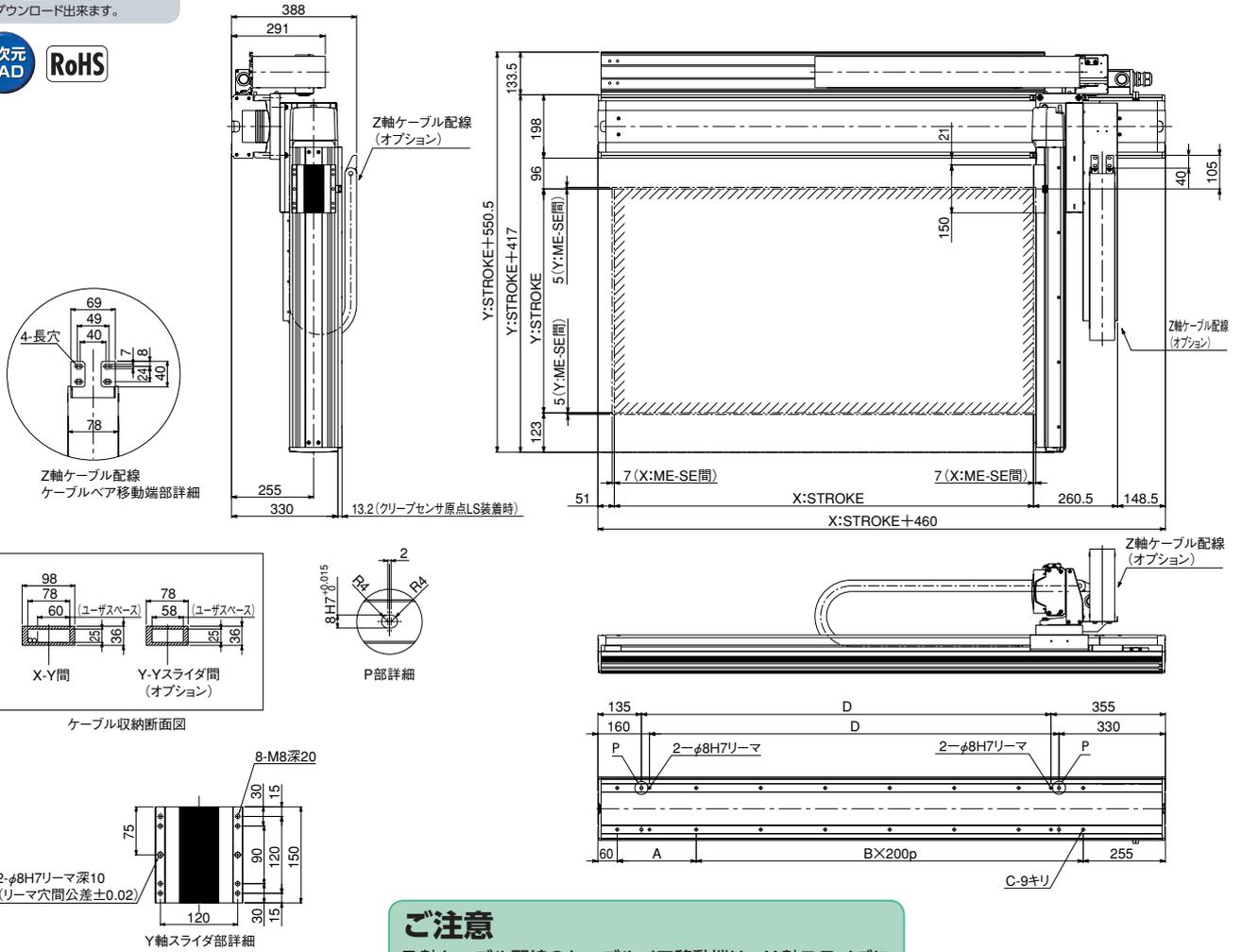
※その他注意事項は、前-77～82ページをご参照ください。

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。

2次元 CAD RoHS



ご注意

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

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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

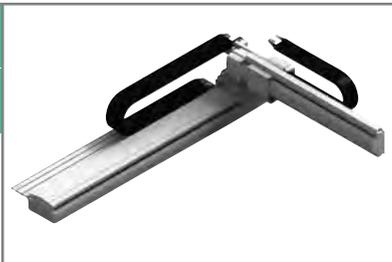
ICSPA6

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 □ - BQ□H - □ - □ - □ - □ - □ - T2 - □ - □ - □

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	動作コントローラ	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 A:アプリアリメント 参照	A:インクリメント 1:インクリメント	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	T2:SCON XSEL-P/Q 参照	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルペア Lサイズ Mサイズ	CTM:ケーブルペア Mサイズ

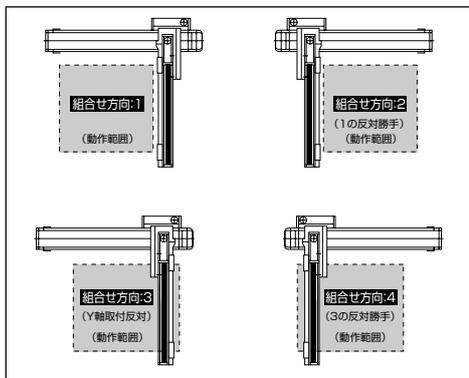


型式内容

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-BQ1H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-A-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-A-①A1-②-T2-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-I-①A3-②-T2-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-I-①A1-②-T2-③-④-⑤

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

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-①-750-50- (ストローク) -②	→ A-301
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM-①-400-40- (ストローク)	→ A-289

※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	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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルペア L サイズ
⑤	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルペア M サイズ

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ください。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ G-449
ブレーキ	B	→ G-449
クリープセンサ	C	→ G-449
原点リミットスイッチ (X軸 標準装備)	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	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ください。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途ご用意ください。



ご注意

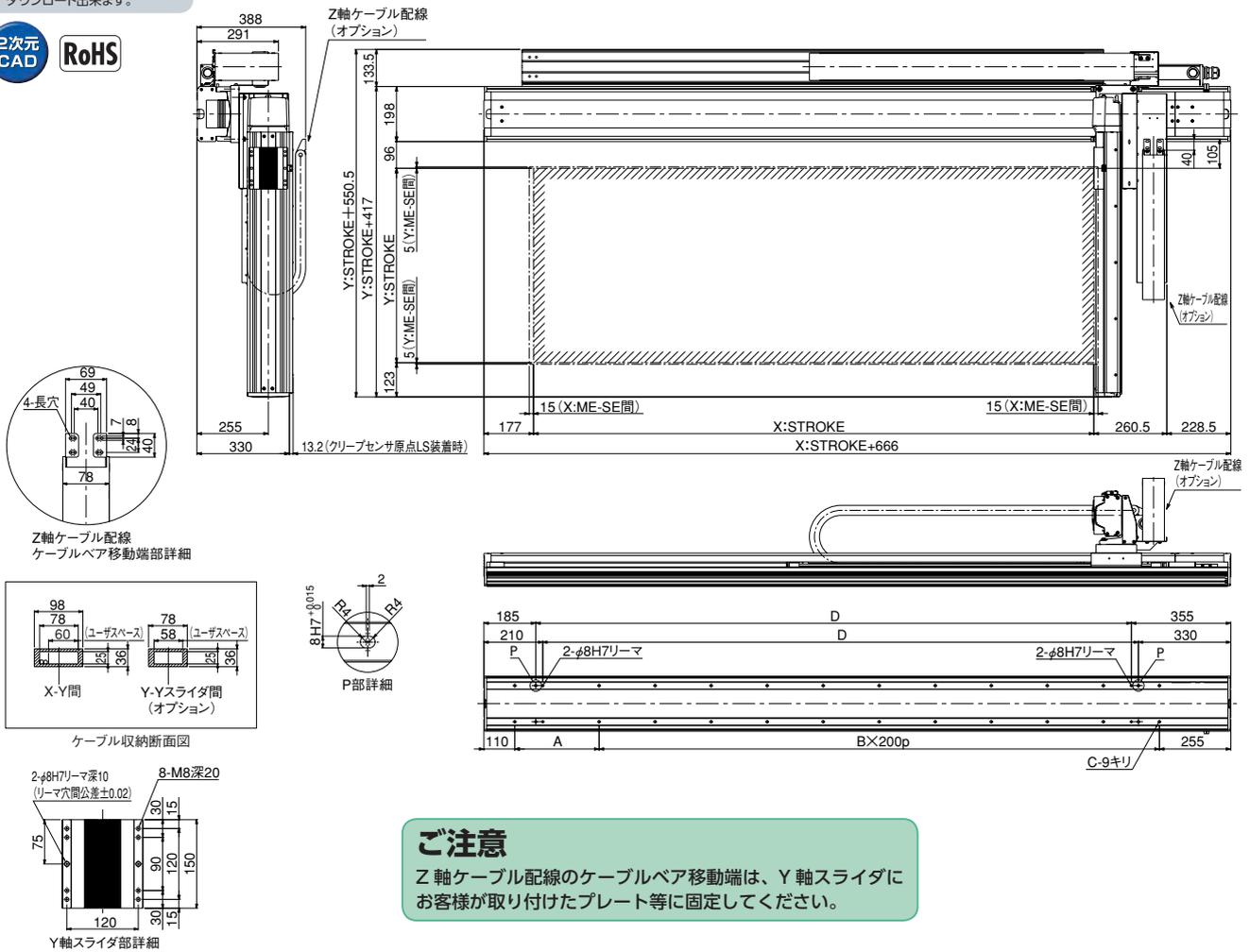
- (注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
- (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
- (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
- (注 4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります)

※その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

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ください。

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

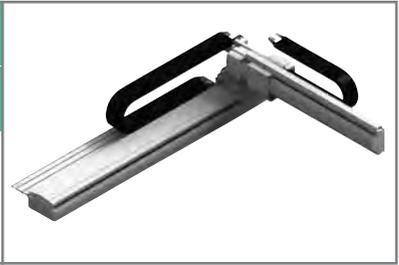
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- 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 □ - **BQ** □ **M** - □ - □ - □ - □ - □ - **T2** - □ - □ - □

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	巻線コントローラ	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:アブリュート I:インクリメンタル	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	T2:SCON XSEL-P/Q 参照	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルペア Lサイズ CTM:ケーブルペア Mサイズ

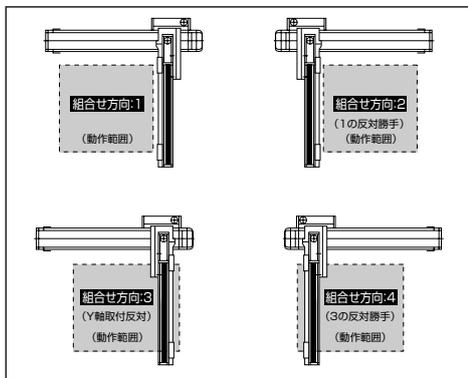


型式内容

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-BQ1M-A- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-A- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-A- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-A- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-A- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-A- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-A- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-A- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-I- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-I- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-I- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-I- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-I- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-I- □ A3- □ -T2- □ - □ - □
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-I- □ A1- □ -T2- □ - □ - □
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-I- □ A1- □ -T2- □ - □ - □

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

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- □ 750-25- (ストローク) - □	→ A-301
Y 軸	ISA [ISPA] -LYM- □ 400-20- (ストローク)	→ A-289

※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 □5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	ケーブル長 (注 2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y 軸ケーブル配線	CTL : ケーブルペア L サイズ
⑤	Z 軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルペア M サイズ

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ならべてご記入ください。

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 (X軸 標準装備)	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/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ください。(→M-2ページ)
 (※)コントローラは、別途ご用意ください。



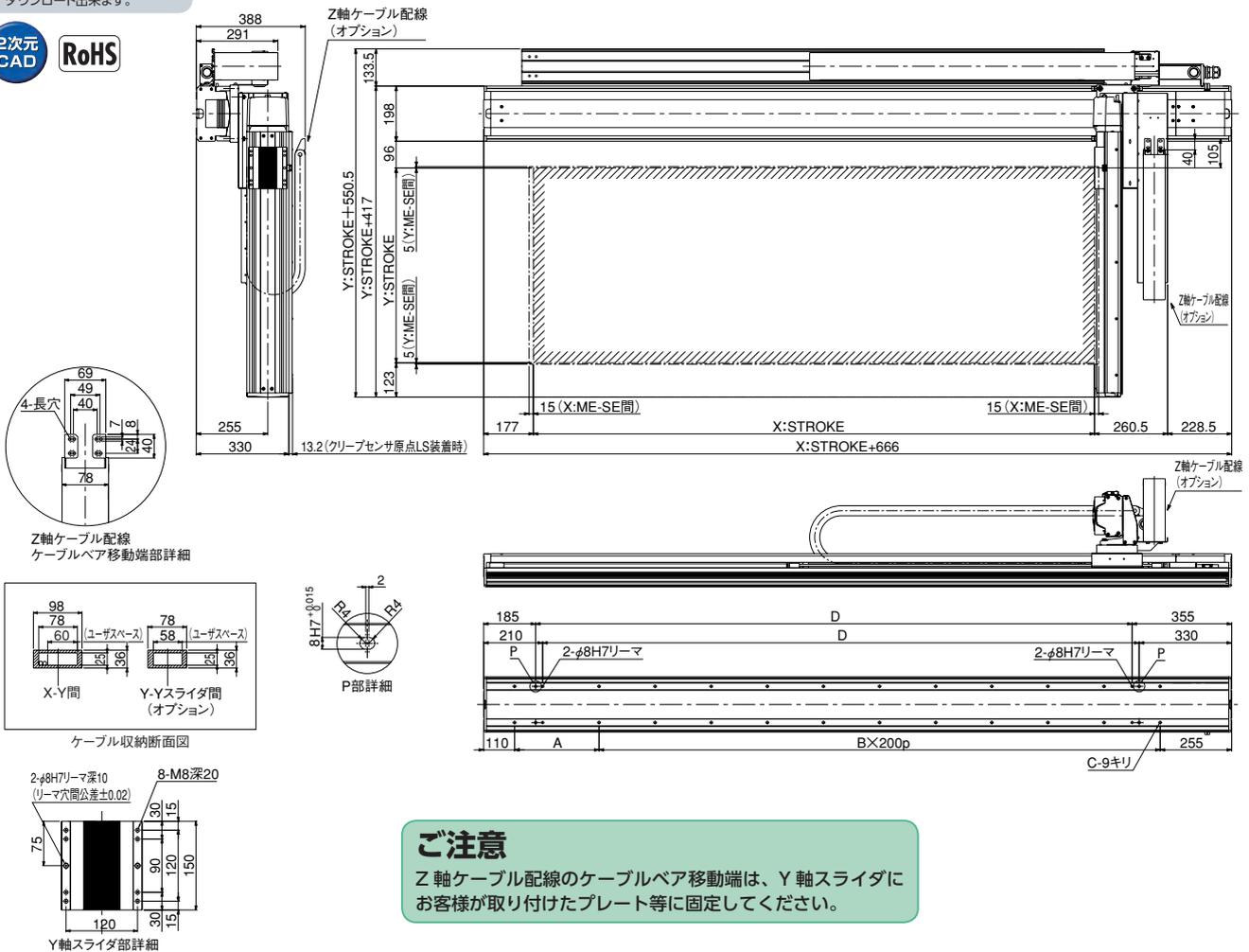
(注 1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。
 (注 2) ケーブル長は、X 軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
 (注 3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
 (注 4) 定格加速度は 0.3G です。(加速度は 0.3G が上限となります)

※その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

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ください。

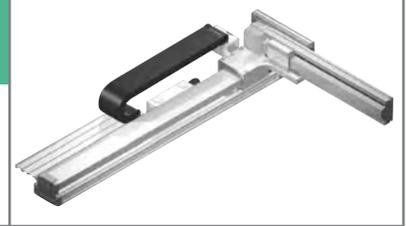
Xストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
B	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
C	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
D	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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 — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 選別コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度増仕様 下記型式内容表参照 A:アブリュート I:インクリメンタル 50:500mm 75: 20:200mm 100: 20:200mm T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルペア SSEL 5L:5m XSEL-P/Q □L:長さ指定

220:2200mm (50mm毎) 70:700mm (50mm毎)

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

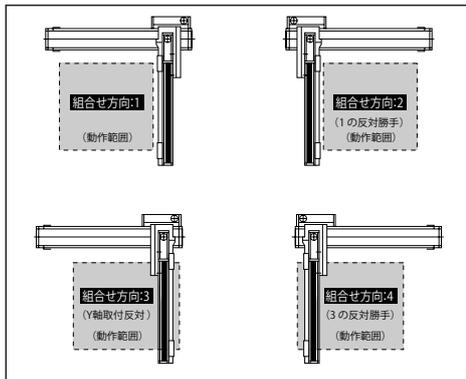
※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。
 ※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照ください。

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 : ケーブルペア

※ 上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

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

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	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

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

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ A-337
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-269

※ 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ペ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ペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (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	-	-	-	-	-	-



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。

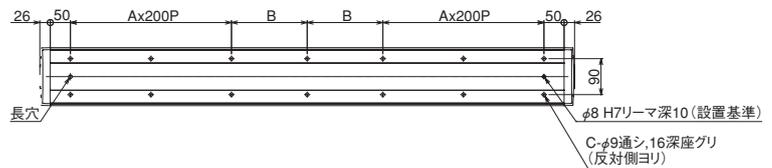
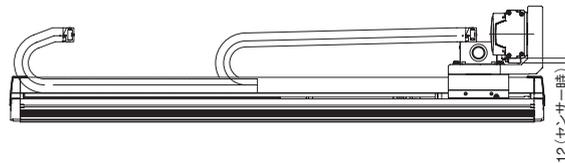
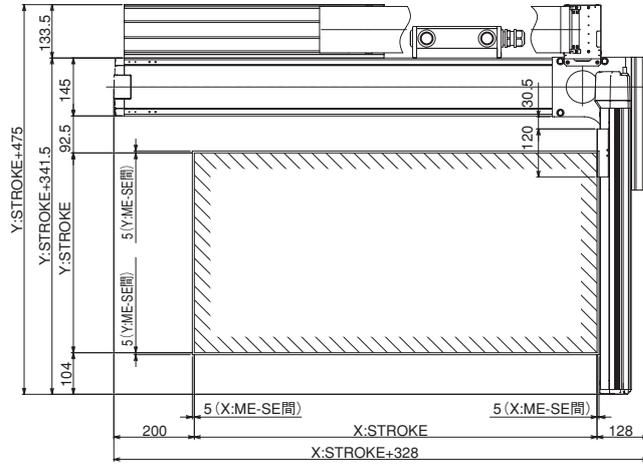
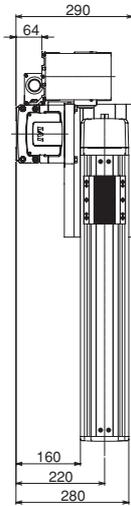
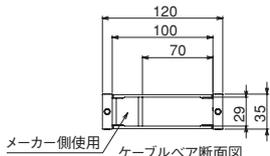
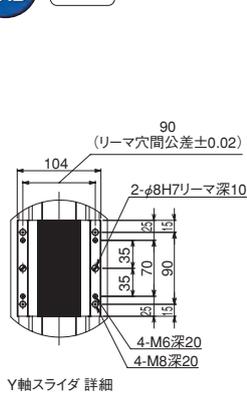
※ その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

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	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2
ICS(P)A2

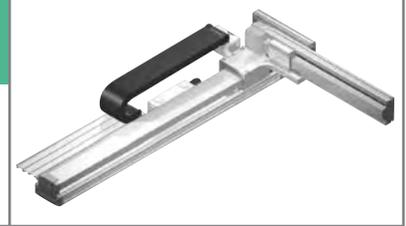
ICS(P)B3
ICS(P)A3

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 — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 選別コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度2軸仕様 下記型式内容表参照 A:アブリュート I:インクリメンタル 50:500mm 220:2200mm (50mm号) 20:200mm 70:700mm (50mm号) T2:SCON SSEL XSEL 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定 CT:ケーブルペア

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

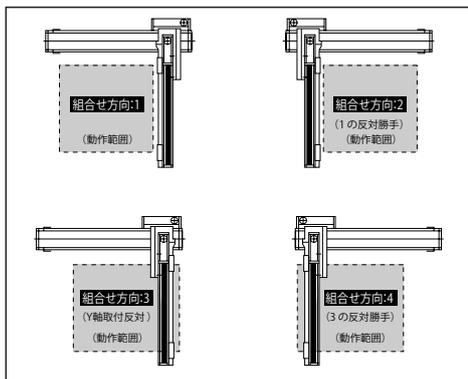
※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。
 ※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照ください。

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 : ケーブルペア

※ 上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

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

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	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

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

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ A-337
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-269

※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ペ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ペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (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	-	-	-	



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。

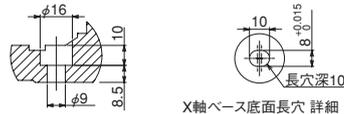
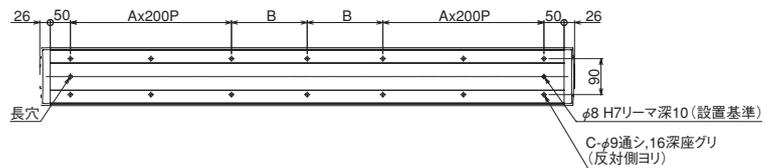
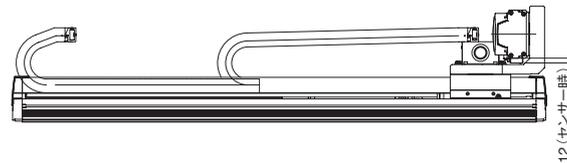
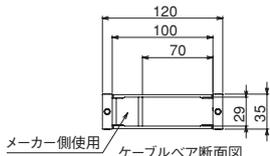
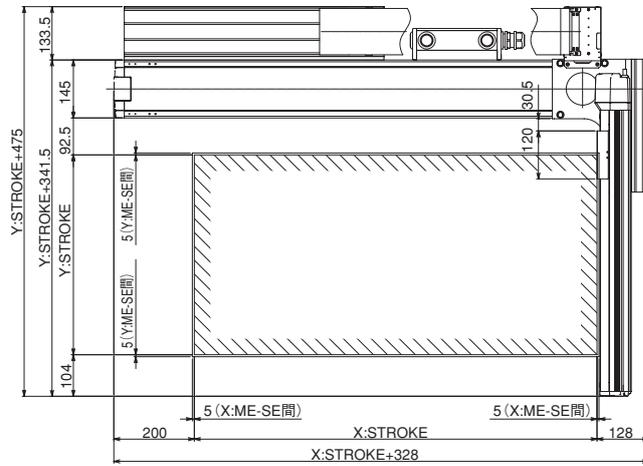
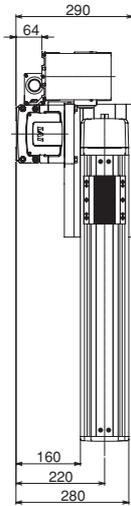
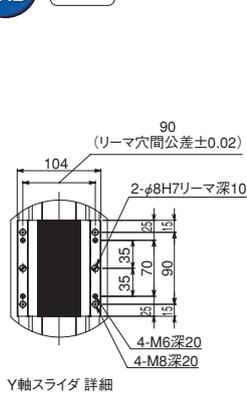
※その他注意事項は、前-77～82ページをご参照ください。

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	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

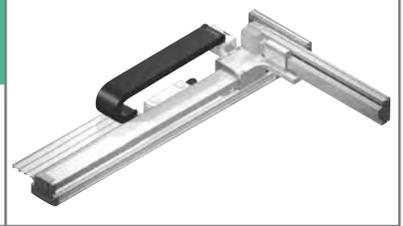
ICS(P)B2
ICS(P)A2

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 — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 選別コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度2軸仕様 下記型式内容表参照 A:アブリュート 1:インクリメンタル 225:2250mm 20:200mm 300:3000mm (50mm号) 70:700mm (50mm号) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定 CT:ケーブルペア

型式内容

エンコーダ種類	XY 組合せ方向 (※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-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

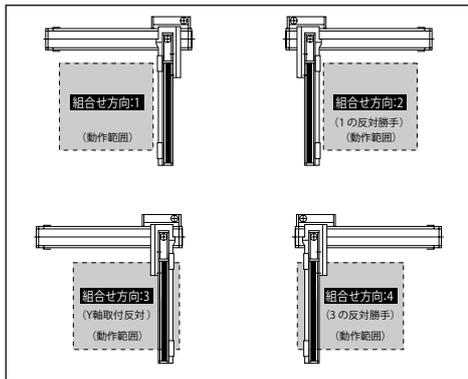
※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。
※ 上記型式の①～④の内容は右表をご参照ください。

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 : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

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

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	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

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

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ A-341
Y 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-269

※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ペ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ペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (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	-	-	-	-	-	-



ご注意

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

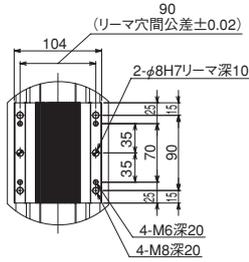
※その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

ICSPA2-B2N □ H

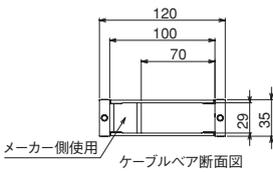
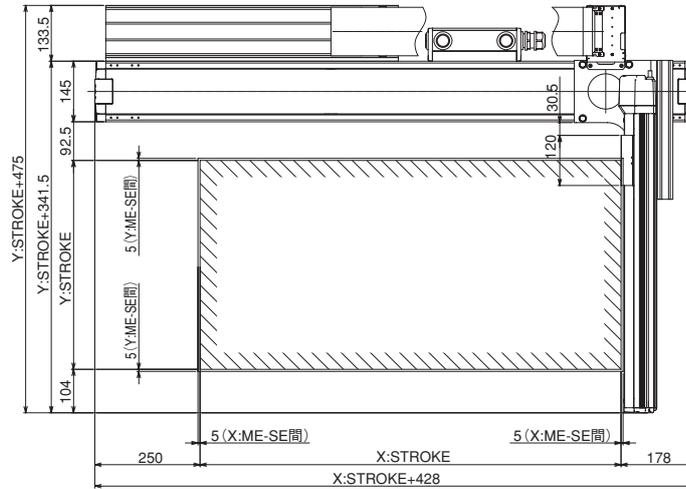
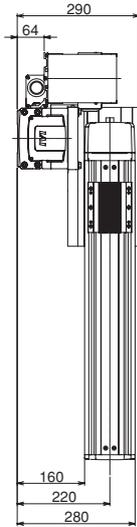
寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

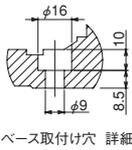
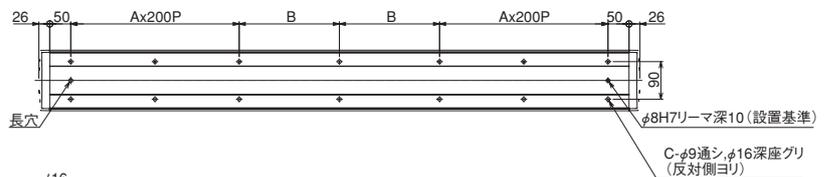
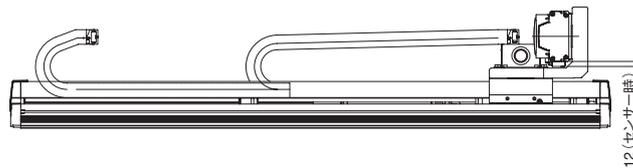
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



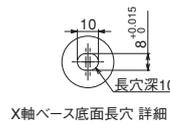
Y軸スライダ 詳細



メーカー側使用
ケーブルヘア断面図



X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

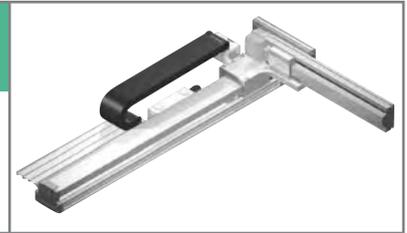
ICS(P)B2
ICS(P)A2

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 — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 選別コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度2軸仕様 下記型式内容表参照 A:アブリュート 1:インクリメンタル 225:2250mm 20:200mm 300:3000mm (50mm号) 70:700mm (50mm号) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定 CT:ケーブルペア

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

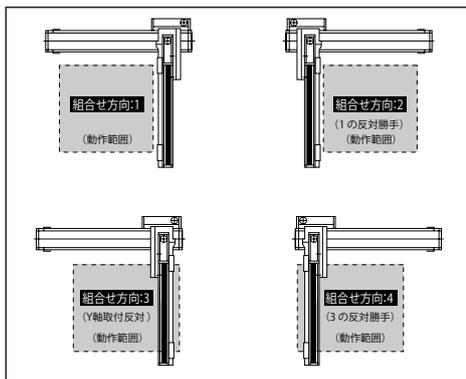
※ XY組合せ方向は下図を参照ください。
※ 上記型式の①～④の内容は右表をご参照ください。

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 : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



オプション

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

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	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

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

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→ A-341
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ A-269

※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ペ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ペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (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	-	-	-	



ご注意

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

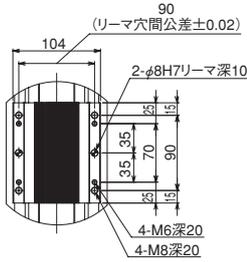
※その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

ICSPA2-B2N □ M

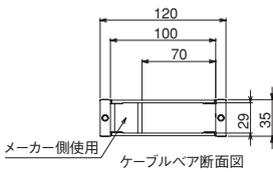
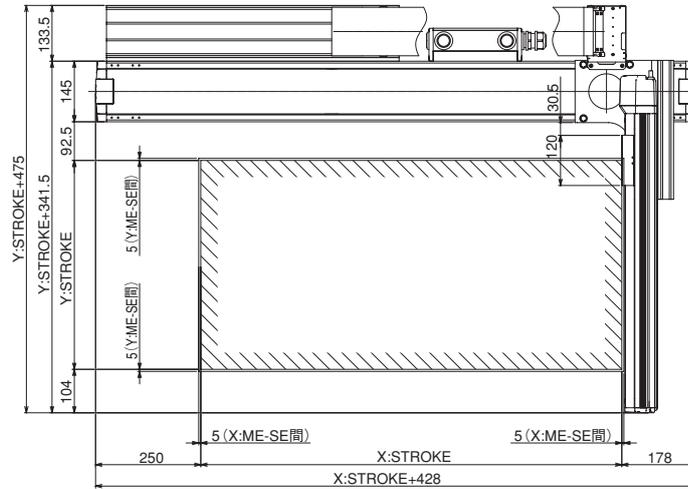
寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

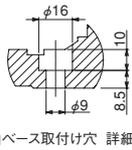
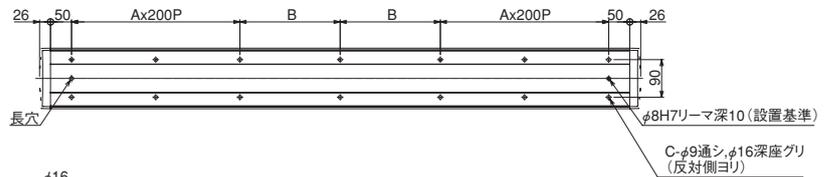
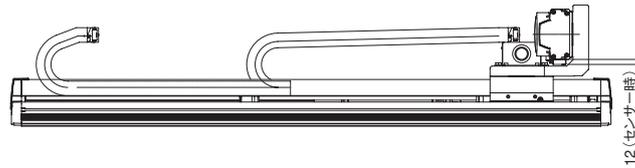
ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



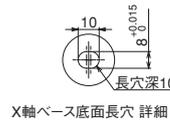
Y軸スライダ 詳細



メーカー側使用 ケーブルヘア断面図



X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

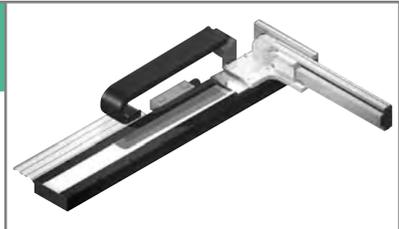
ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

ICSPA2-B1L□H 直交ロボット 大型リニア+ISA2 軸組合せ XYB (Y 軸ベース固定) X 軸シングルスライダタイプ



型式項目	ICSPA2	B1L□H	—	—	—	—	—	—	T2	—	—
	シリーズ	タイプ	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	1:インクリメンタル	105:1050mm	20:200mm	20:200mm	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルペア		
				415:4155mm (135mm 号)	40:400mm (50mm 号)		SSEL	5L:5m			
							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
インクリ	1	ICSPA2-B1L1H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1L2H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1L3H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1L4H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。

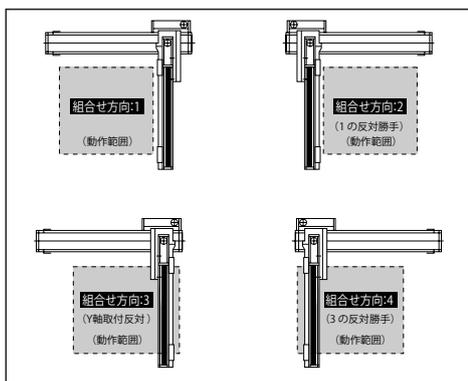
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照ください。

型式内記号説明

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

※ 上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY 組合せ方向



オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。

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

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→ G-449	Y 軸標準装備
ブレーキ	B	→ G-449	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ G-449	Y 軸限定
原点リミットスイッチ	L	→ G-449	X 軸標準装備
原点逆仕様	NM	→ G-449	Y 軸限定

共通仕様

駆動方式	X 軸: リニアサーボモータ
	Y 軸: ボールネジ 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	X 軸: ±0.005mm
	Y 軸: ±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	X 軸: リニアガイド
	Y 軸: ベース一体型ガイド
ベース	X 軸: 材質アルミ 黒色アルマイト処理
	Y 軸: 材質アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W 相当 / (なし)
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度 (mm/s)

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

適応コントローラ

各コントローラのページをご参照ください。(→M-2ページ)

(※) コントローラは、別途ご用意ください。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	LSA-W21SS-I-400- (ストローク) -T2-L- ①	→ E-73
Y 軸	ISPA-MYM-I-200-20- (ストローク) -T2-AQ	→ A-269

※ 上記型式の ①には NT1 か NT2 が入ります。

NT1: 直交組合せ方向 1 と 3 の場合に記入

NT2: 直交組合せ方向 2 と 4 の場合に記入

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

加速度別可搬質量 (kg) (注 3)

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



ご注意

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

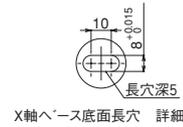
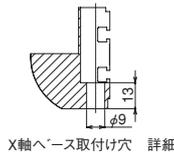
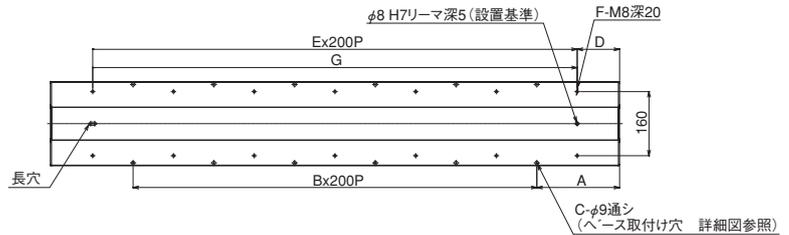
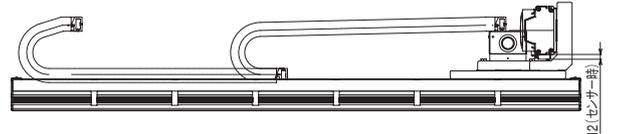
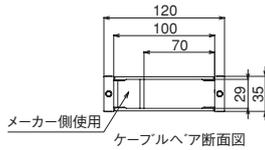
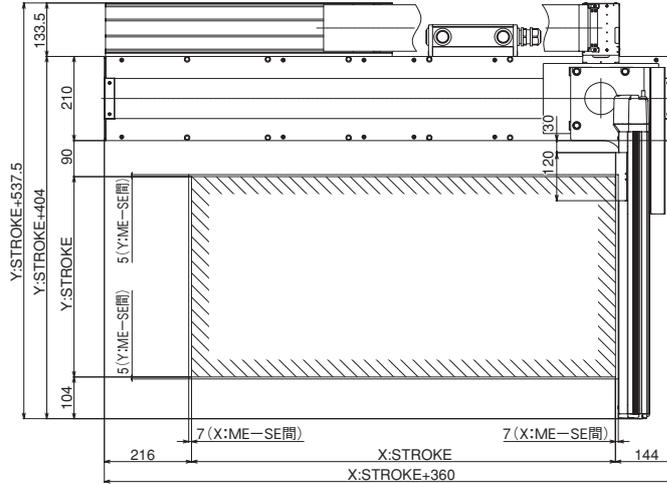
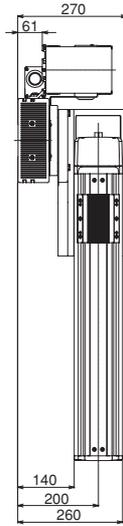
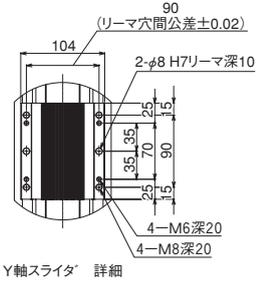
※ その他注意事項は、前-77~82ページをご参照ください。

ICSPA2-B1L □ H

寸法図 (組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME: メカエンド
SE: ストロークエンド



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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

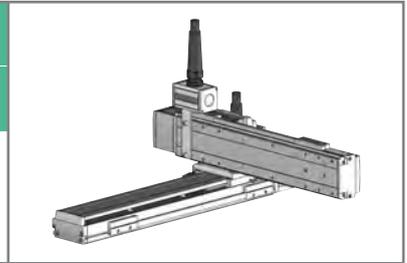
ICSPA6

ICSB2-SA □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(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 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 I:インクリメンタル	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

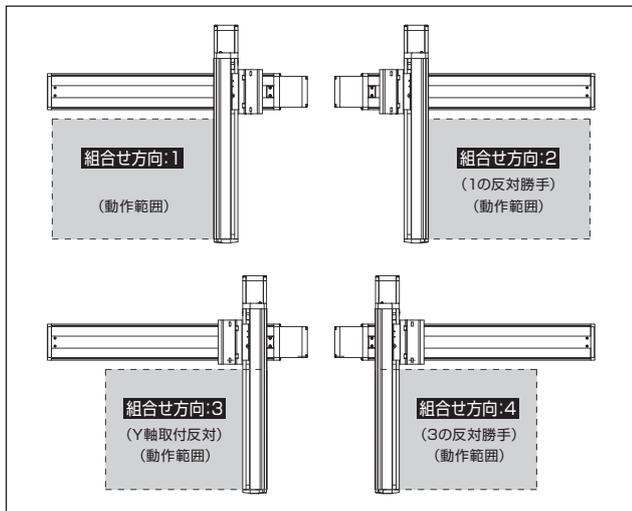


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-SA1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-SA2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-SA3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-SA4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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。

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ください。(→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

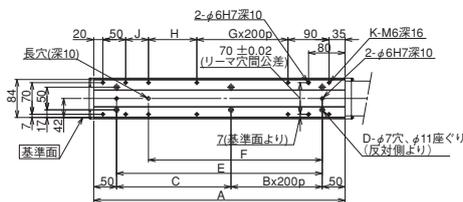
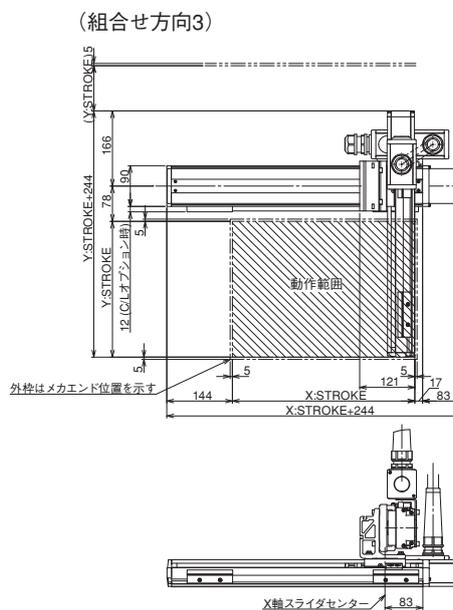
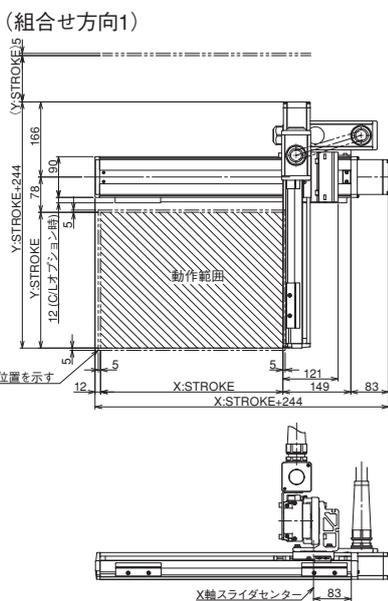
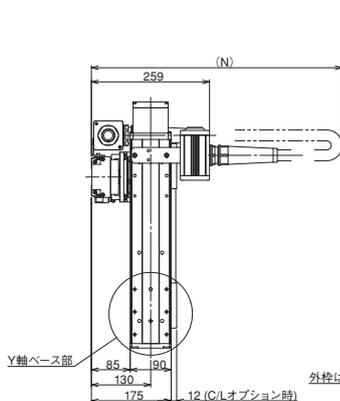
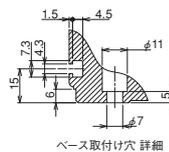
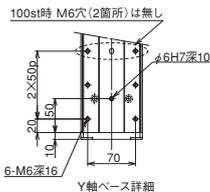
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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
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

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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

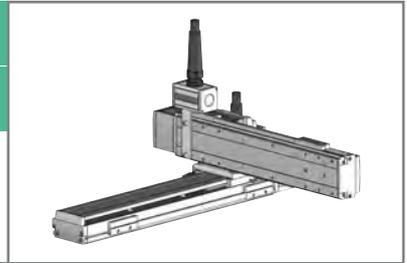
ICSPA6

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

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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 I:インクリメンタル	10:100mm 60:600mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

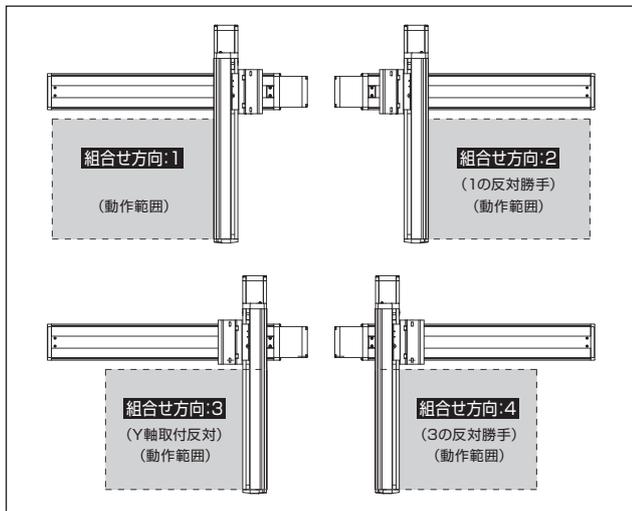


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-SA1M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-SA2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-SA3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-SA4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①～⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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ください。(→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]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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。



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

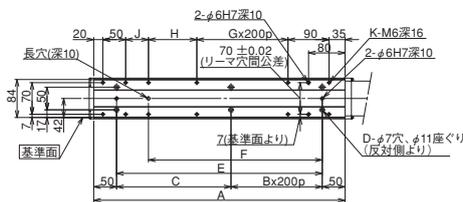
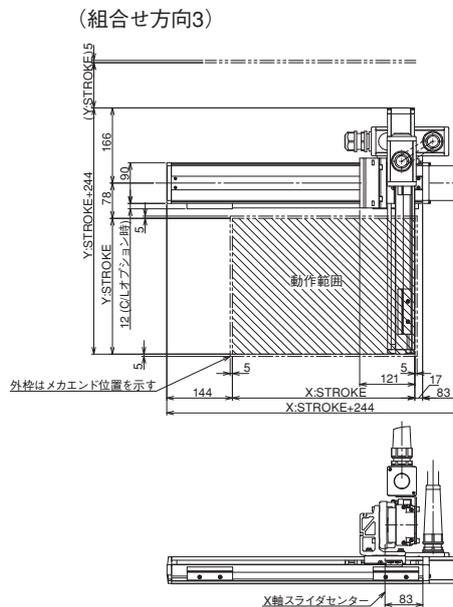
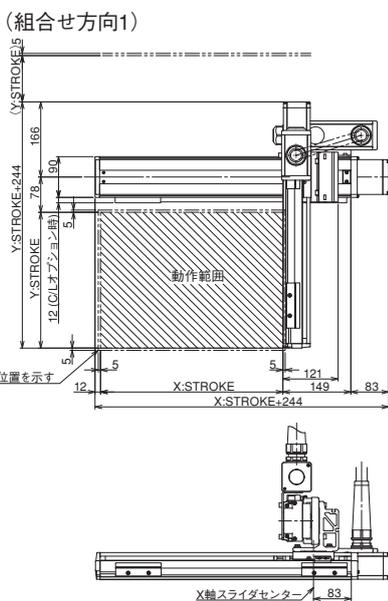
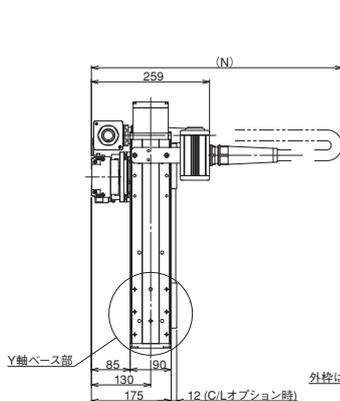
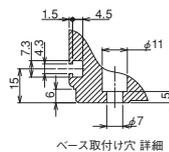
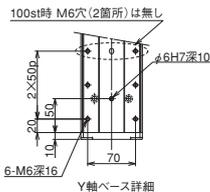
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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
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										
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
150	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	
200	550	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	
250	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	
300	600	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	
350	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850	
400	600	650	650	650	700	700	750	750	800	800	850	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

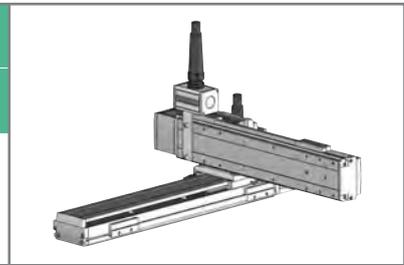
ICSPA6

ICSB2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(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 XY5(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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 80:800mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm毎)	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

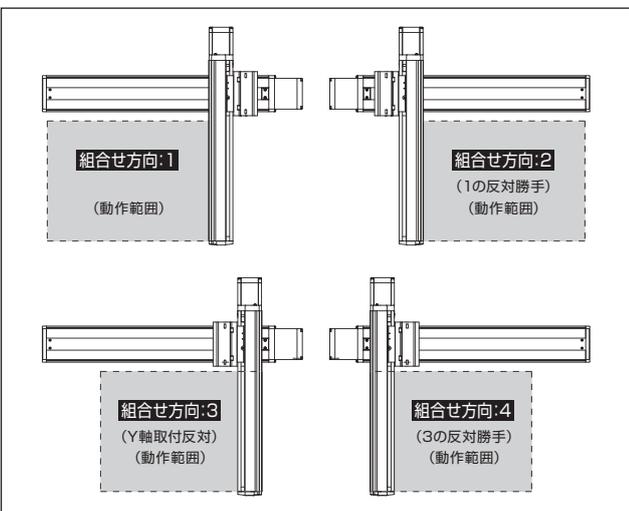


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -S1C1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -S1C2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -S1C3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -S1C4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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	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ください。(→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-□-100-20-(ストローク)	→A-223
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-223

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
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。



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。

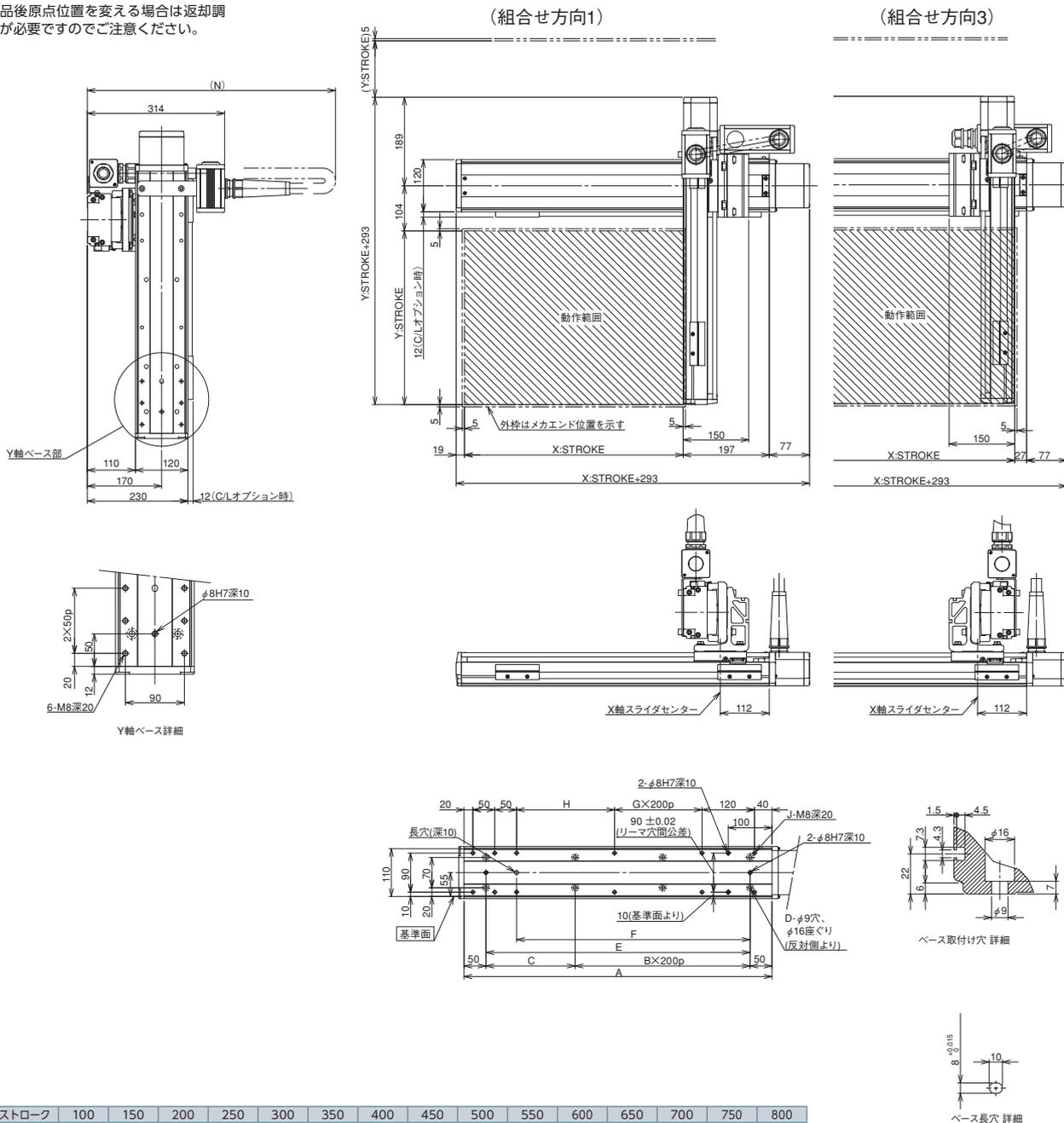
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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

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

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリップ・
ロータリ

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
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

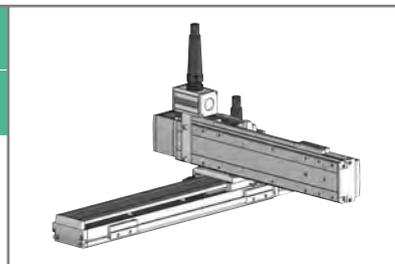
ICSPA6

ICSB2-S1C □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(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 XY5(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 I:インクリメンタル	10:100mm 80:800mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	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

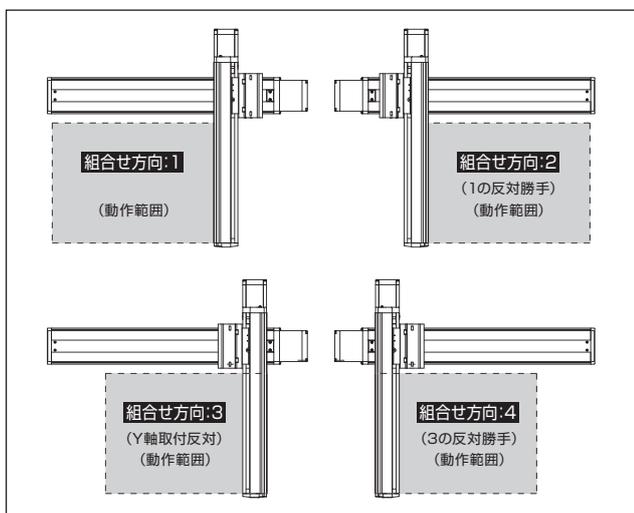


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-S1C1M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2]-S1C2M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2]-S1C3M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2]-S1C4M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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-223
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-223

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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	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ください。(→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。

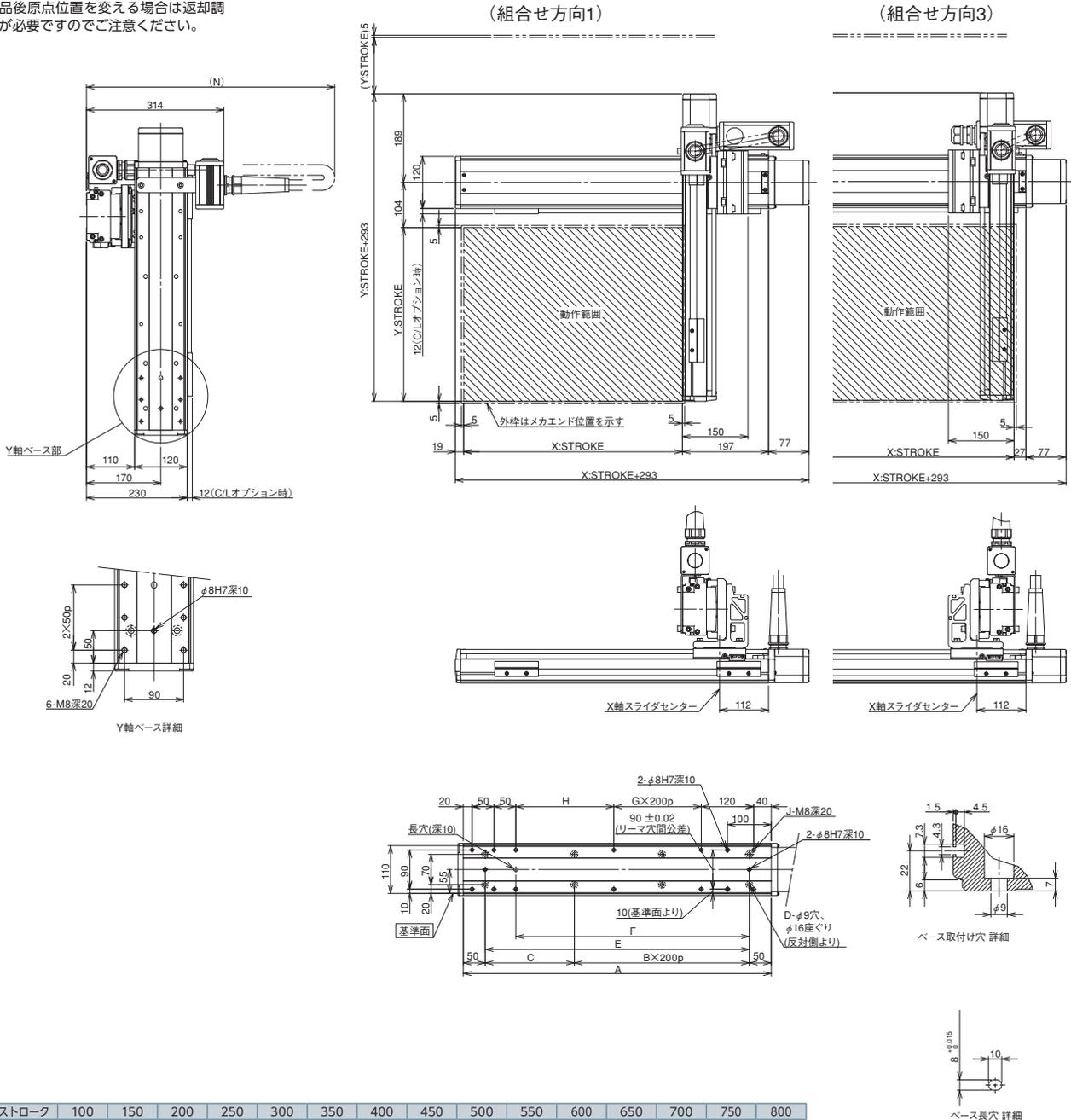
ICSB2 [ICSPB2] -S1C □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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

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

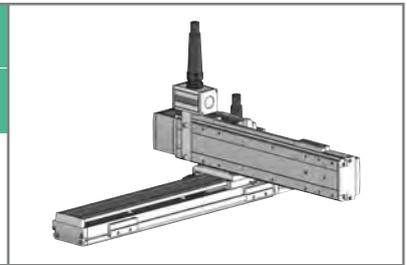
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- CT4
- IK2
- IK3
- ICSPB2
ICSPA2
- ICSPB3
ICSPA3
- ICSPA4
- ICSPA6

ICSB2-S2C □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(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 XY5(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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 80:800mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm毎)	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

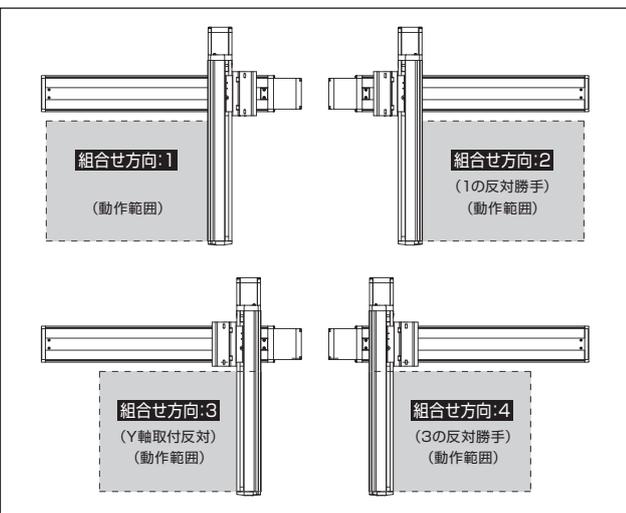


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -S2C1H-①-②-③-④-⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -S2C2H-①-②-③-④-⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2] -S2C3H-①-②-③-④-⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2] -S2C4H-①-②-③-④-⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-227
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

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

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ください。(→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。

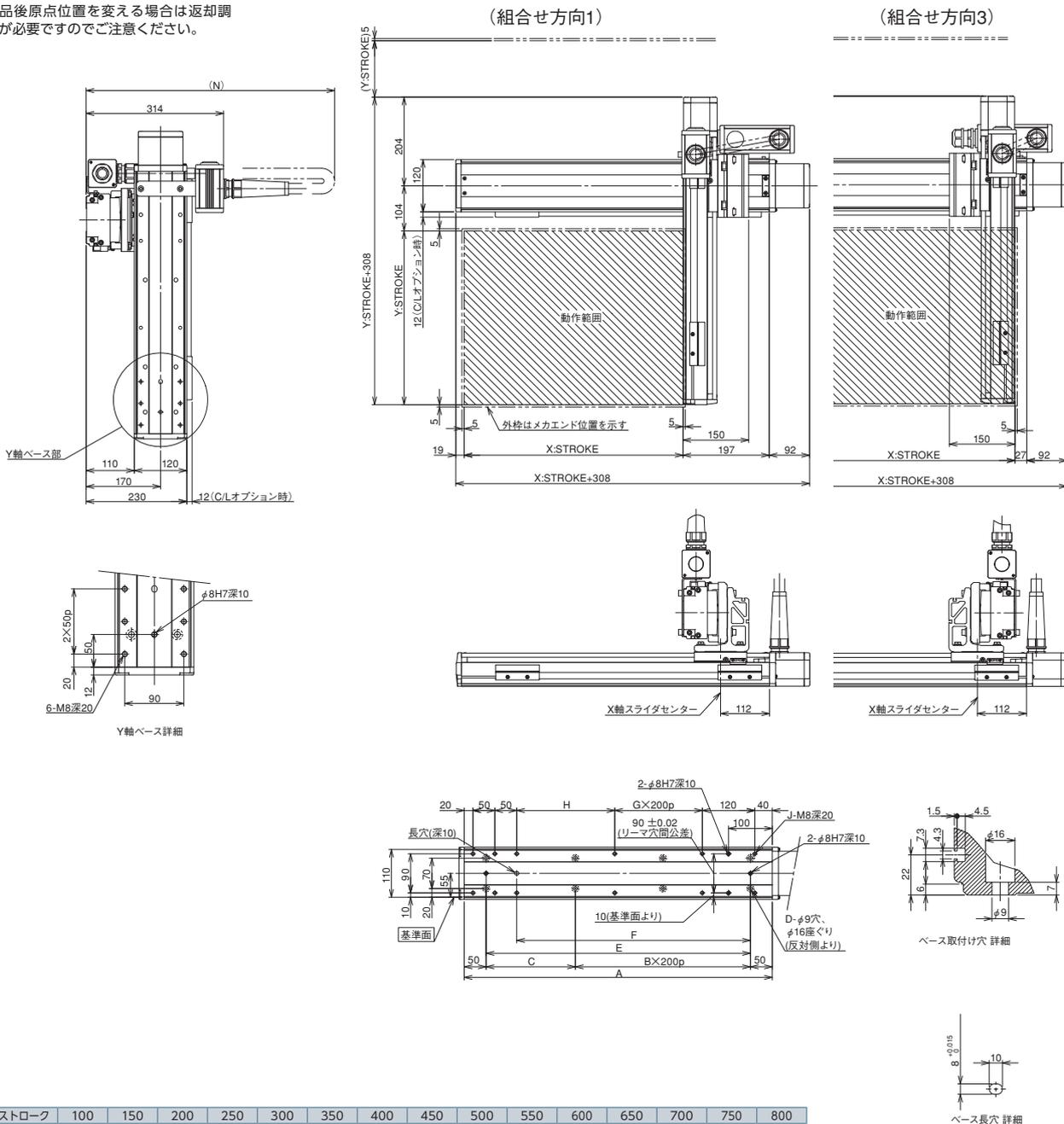
ICSB2 [ICSPB2] -S2C □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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、オプションのNMをご指定ください。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

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

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリップ・
ロータリ

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
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

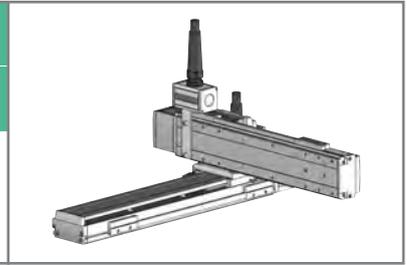
ICSPA6

ICSB2-SG □ S 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-SG □ S 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 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 I:インクリメンタル	X軸ストロークオプション 10:100mm 80:800mm (50mm毎)	Y軸ストロークオプション 10:100mm 60:600mm (50mm毎)	適応コントローラ 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	---	---	------------------------------------	---------------------------------

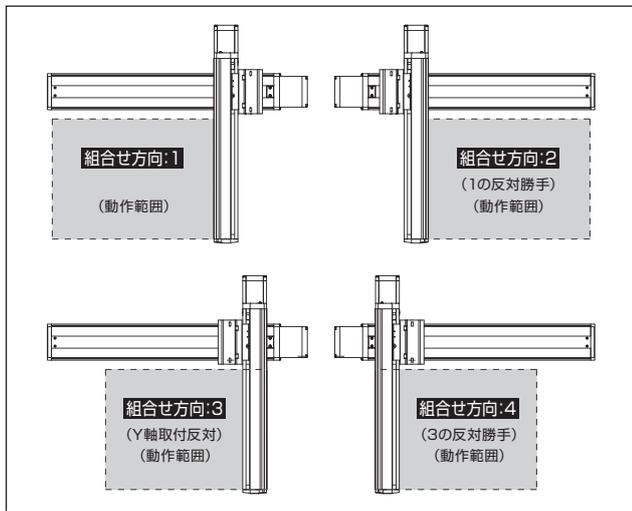


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-SG1S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-SG2S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-SG3S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-SG4S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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-237
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-40-(ストローク)	→A-237

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インク)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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク										
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
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	ベアラー型
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ください。(→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

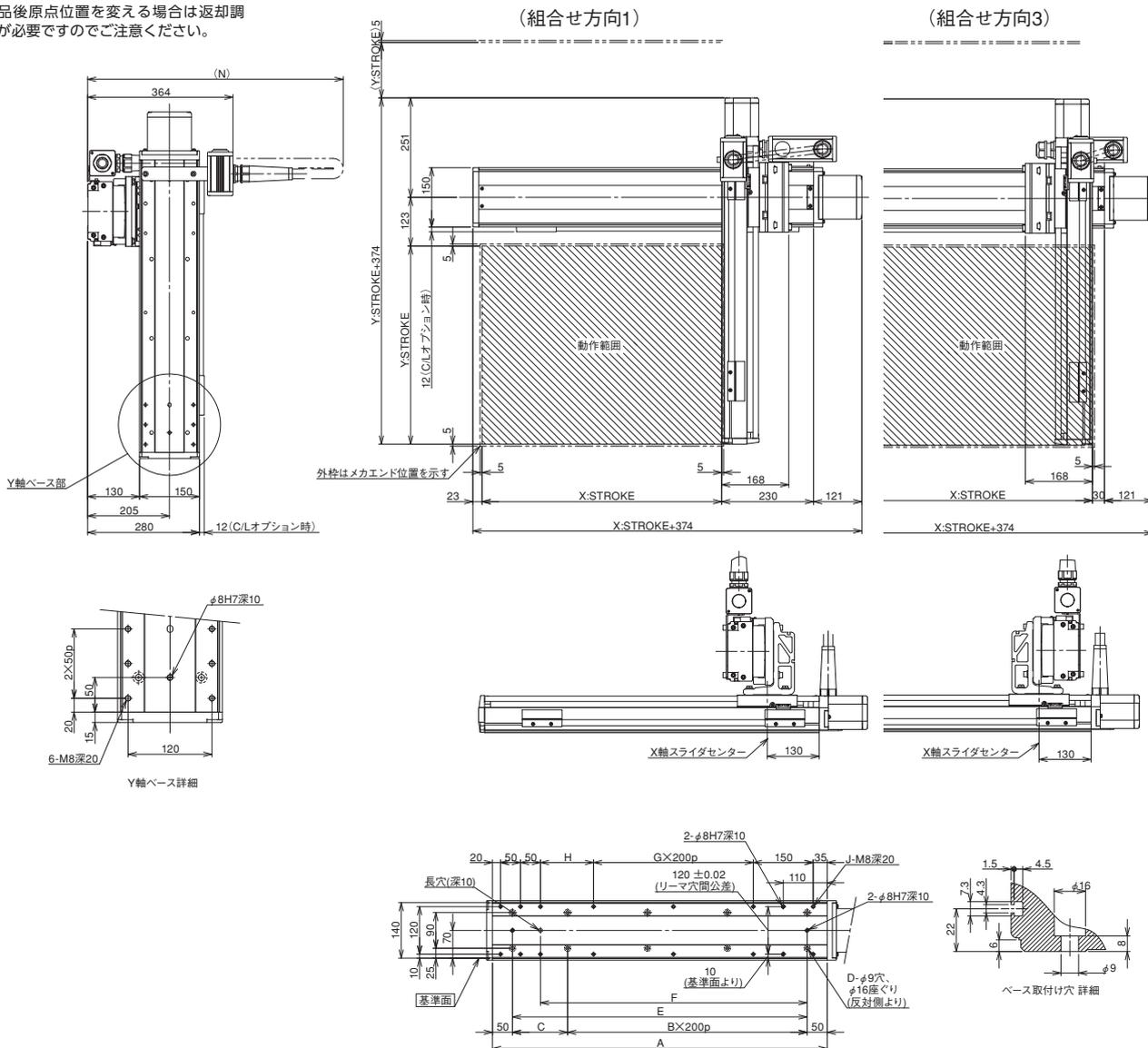
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですご注意ください。



X軸ストローク	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	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
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	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

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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

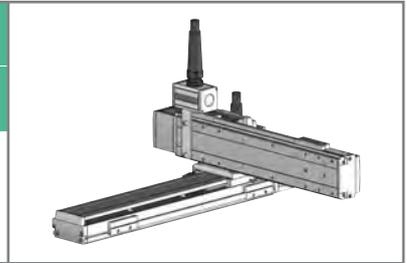
ICSPA6

ICSB2-SG □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XY5(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 XY5(Y軸スライダ固定)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 I:インクリメンタル	X軸ストロークオプション 10:100mm 80:800mm (50mm毎)	Y軸ストロークオプション 10:100mm 60:600mm (50mm毎)	適応コントローラ 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	---	---	------------------------------------	---------------------------------

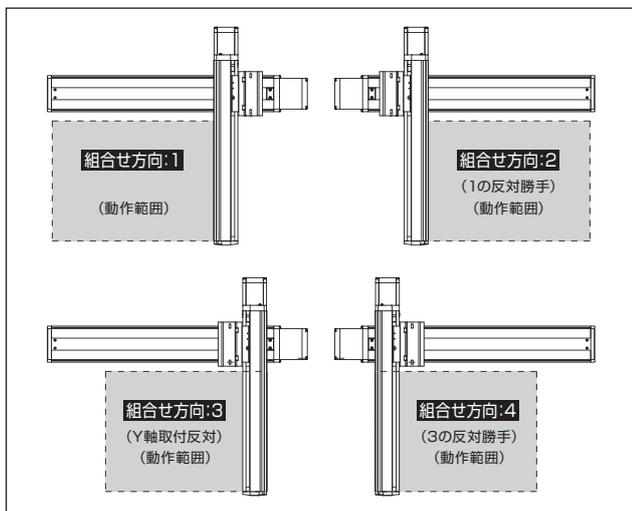


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-SG1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-SG2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-SG3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-SG4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

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

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-□-200-20-(ストローク)	→A-233
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-200-20-(ストローク)	→A-233

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク										
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
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。

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	ベアスーベ型
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ください。(→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。

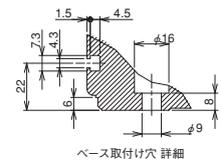
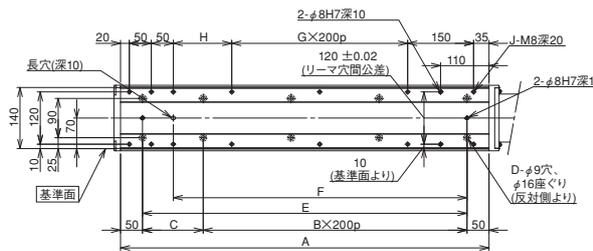
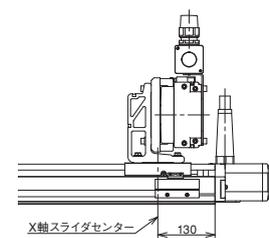
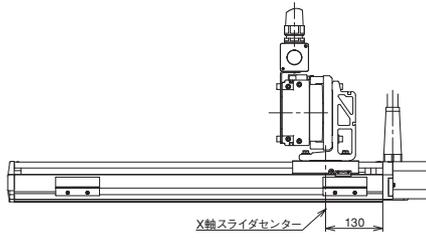
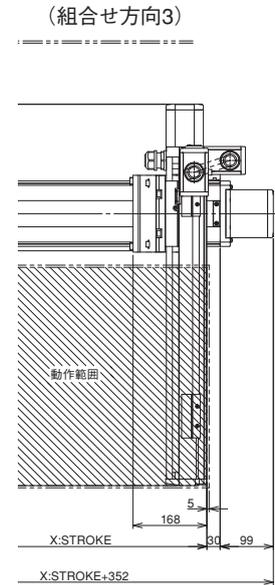
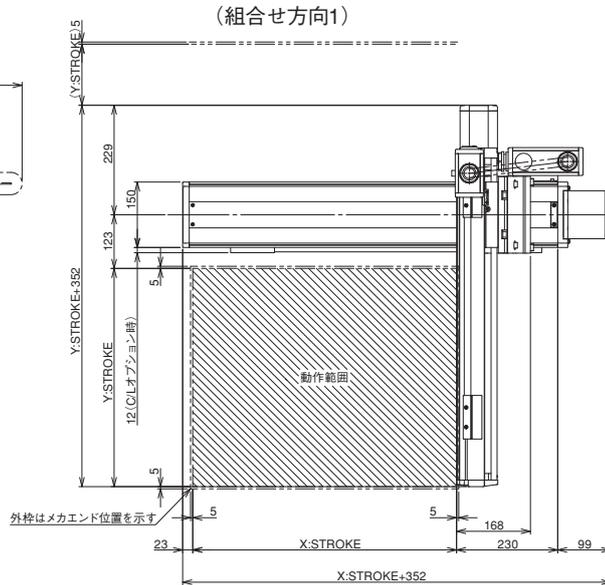
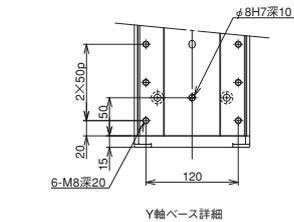
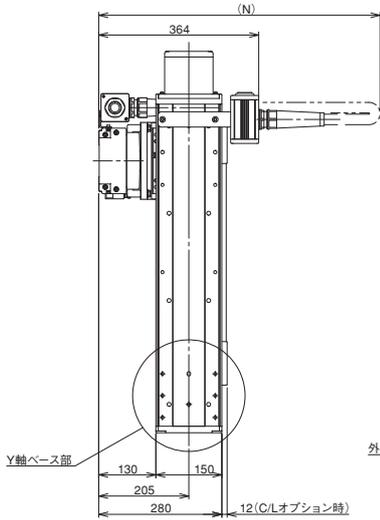
ICSB2 [ICSPB2] -SG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	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
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	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

		N															
Y軸	X軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
	100	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	
	150	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950		
	200	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950		
	250	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	1000		
	300	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	1000		
	350	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000		
	400	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000		
	450	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000		
	500	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000		
	550	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050		
	600	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050		

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリップ・
ロータリ

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
仕様

L
防塵・
防滴仕様

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

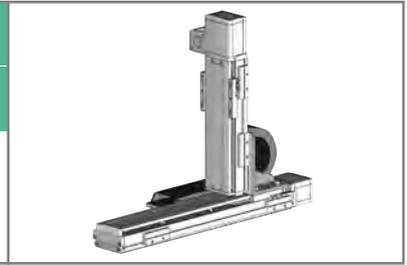
ICSPA6

ICSB2-ZA □ H 直交ロボット X-Z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-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	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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 90:900mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 30:300mm (50mm毎)	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

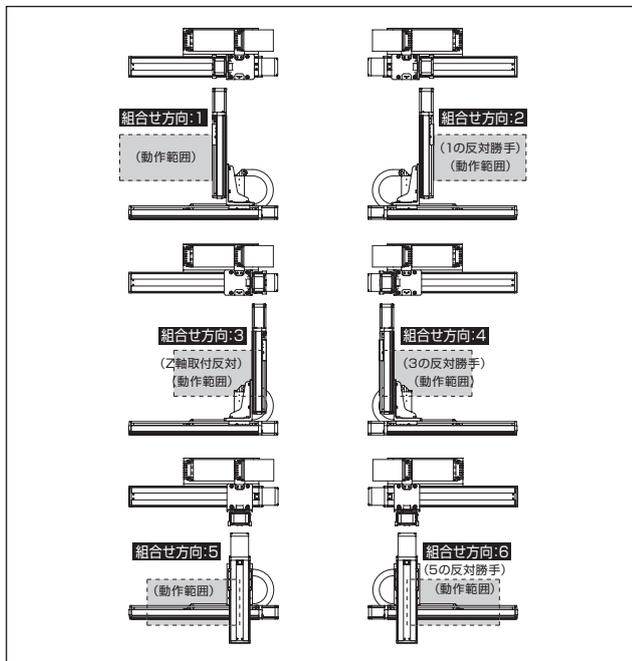


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-ZA1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-ZA2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-ZA3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-ZA4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-ZA5H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-ZA6H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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

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ください。(→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]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	→A-219

※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。



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。

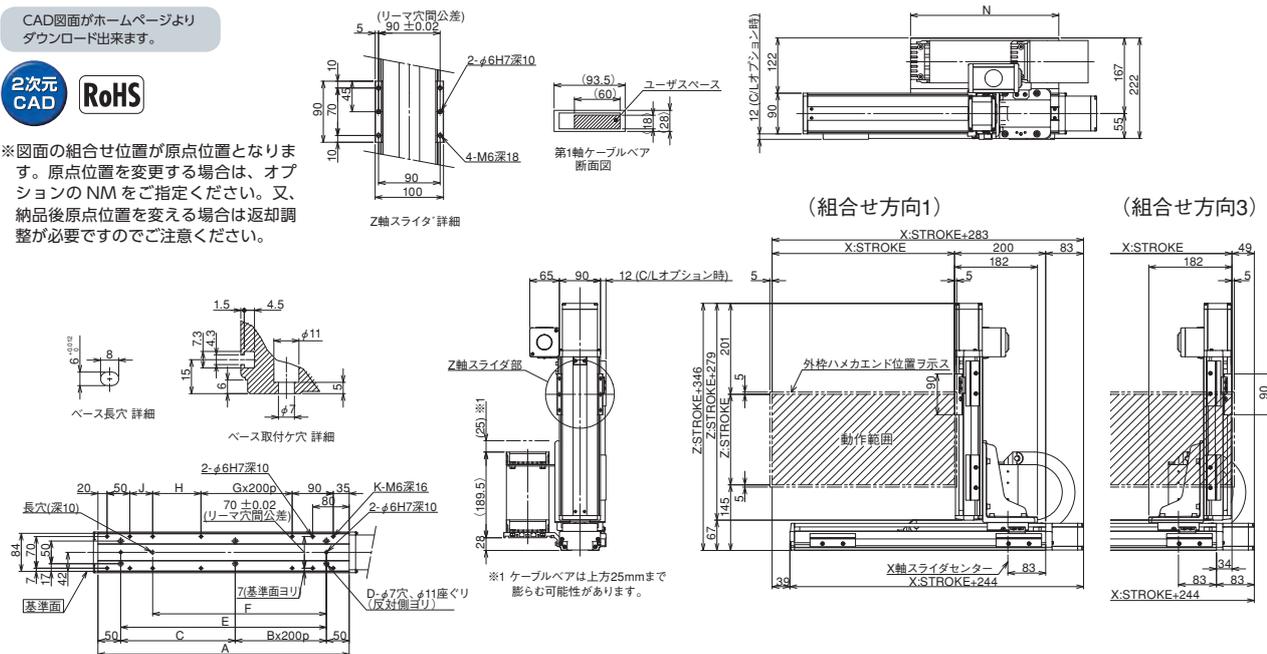
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



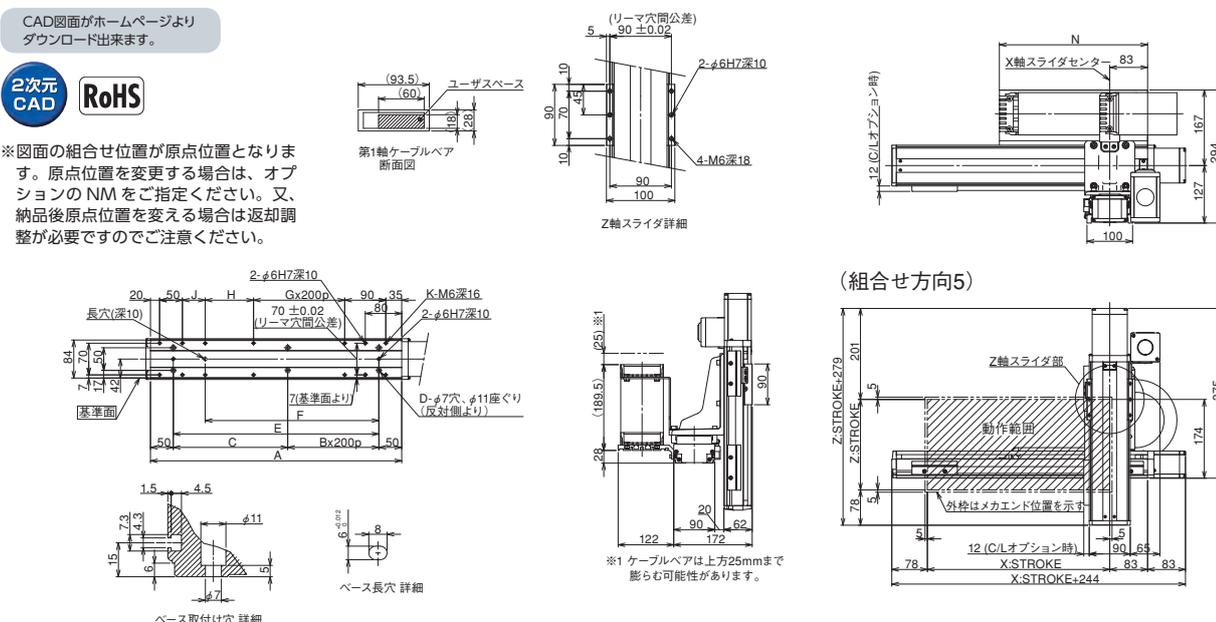
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	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	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
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をご指定ください。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	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
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

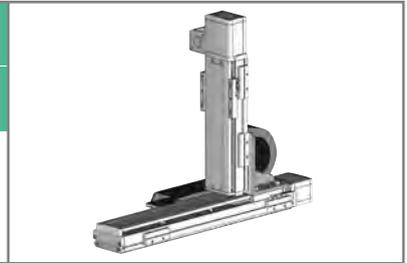
ICSPA6

ICSB2-ZA □ 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軸ケーブル記号
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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 90:900mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 30:300mm (50mm毎)	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

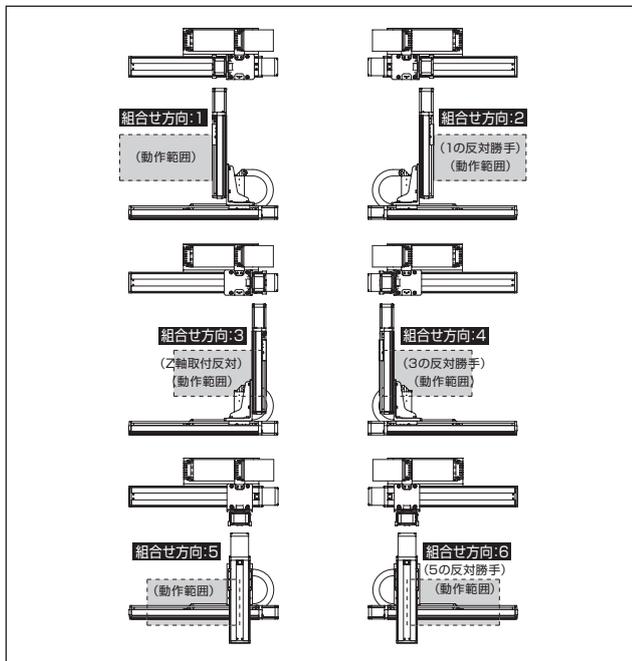


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-ZA1M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-ZA2M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-ZA3M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-ZA4M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-ZA5M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-ZA6M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル記号	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

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

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ください。(→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]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219
Z軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-4-(ストローク)-B	→A-219

※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。



ご注意

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

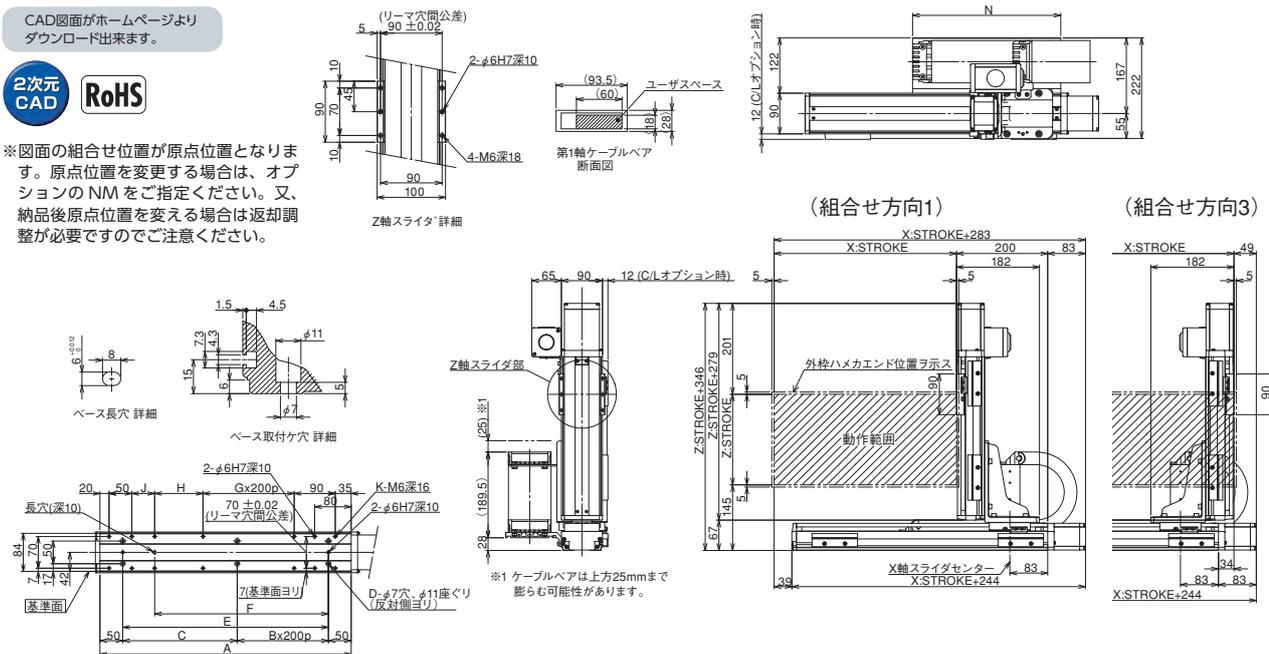
ICSB2 [ICSPB2] -ZA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



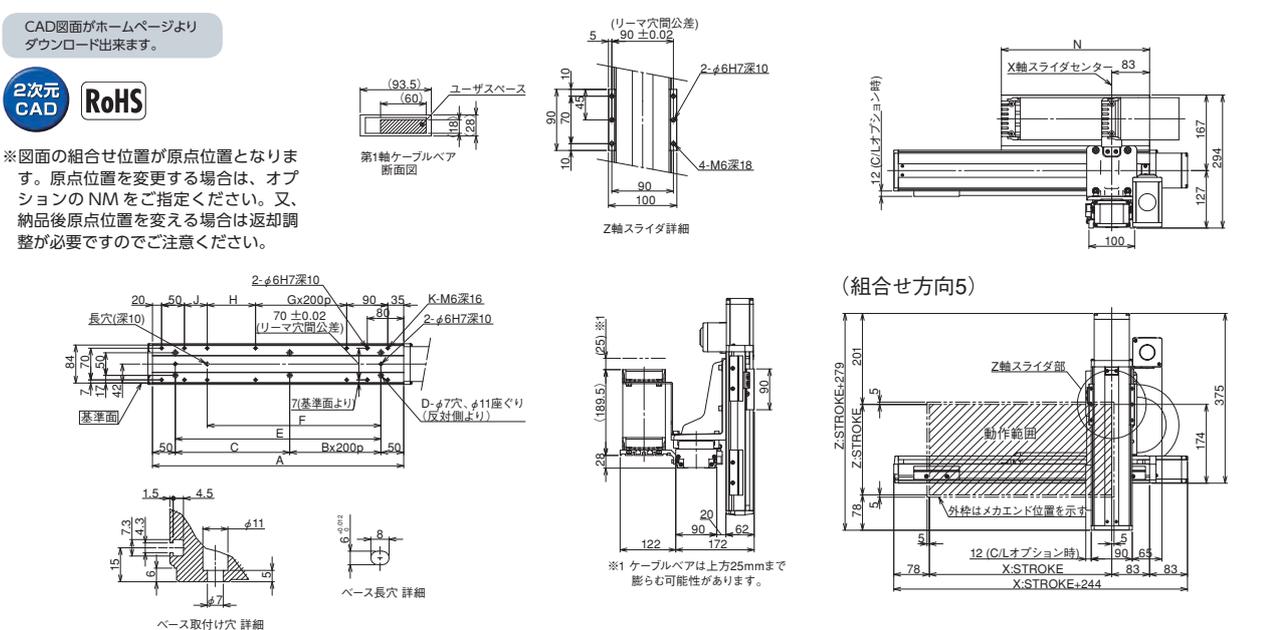
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	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	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
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をご指定ください。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	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
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

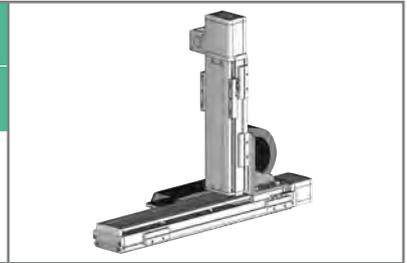
ICSPA6

ICSB2-Z1C□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-Z1C□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 □ — Z1C□H — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 110:1100mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm毎)	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

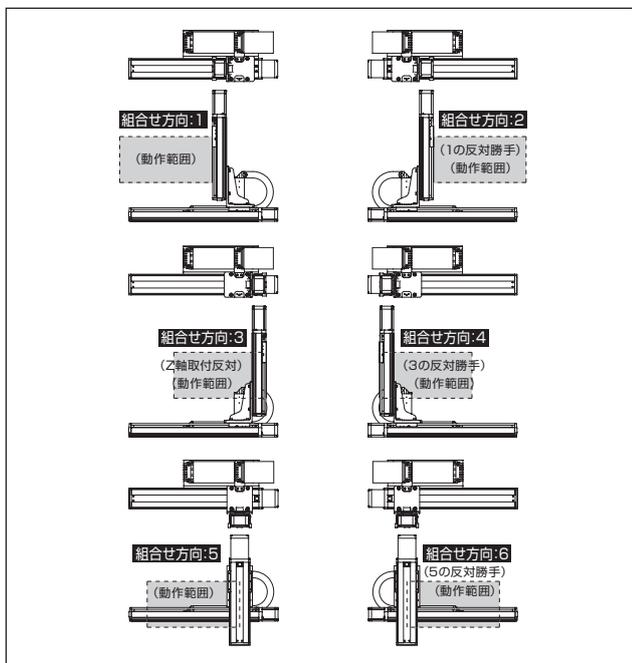


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-Z1C1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-Z1C2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-Z1C3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-Z1C4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-Z1C5H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-Z1C6H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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

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
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ください。(→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-□-100-20-(ストローク)	→A-223
Z 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)-B	→A-223

※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。



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。

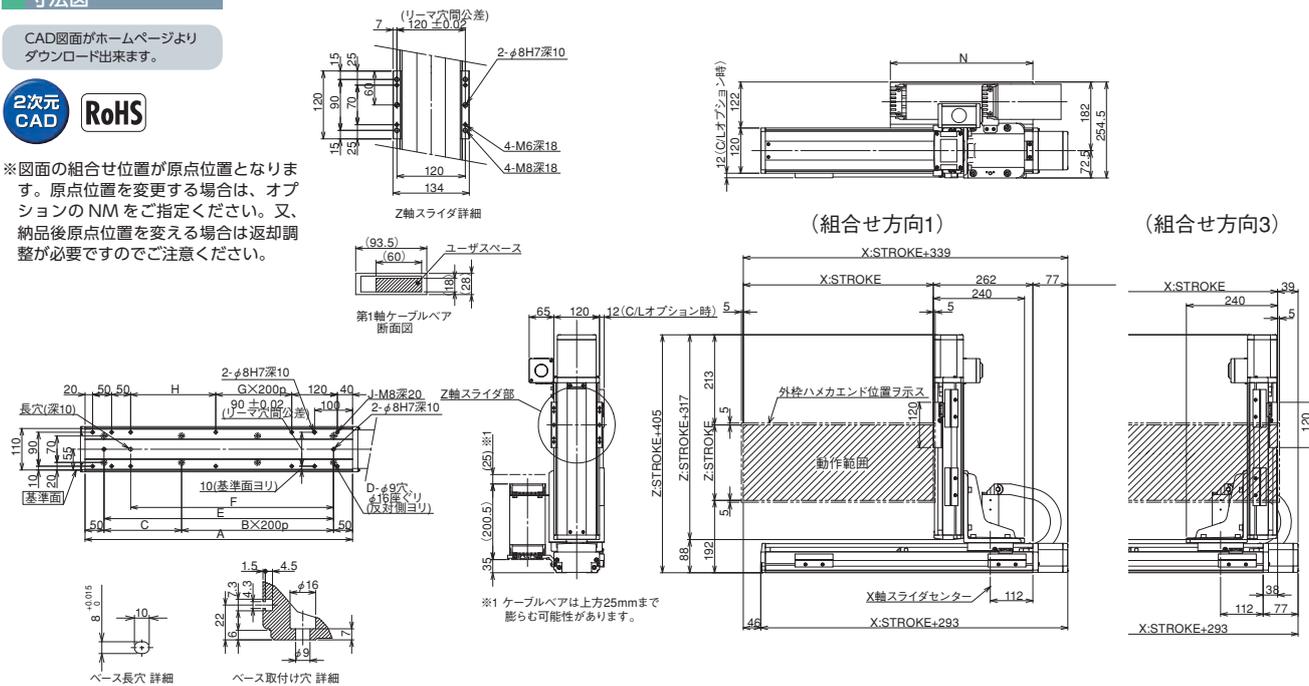
ICSB2 [ICSPB2] -Z1C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



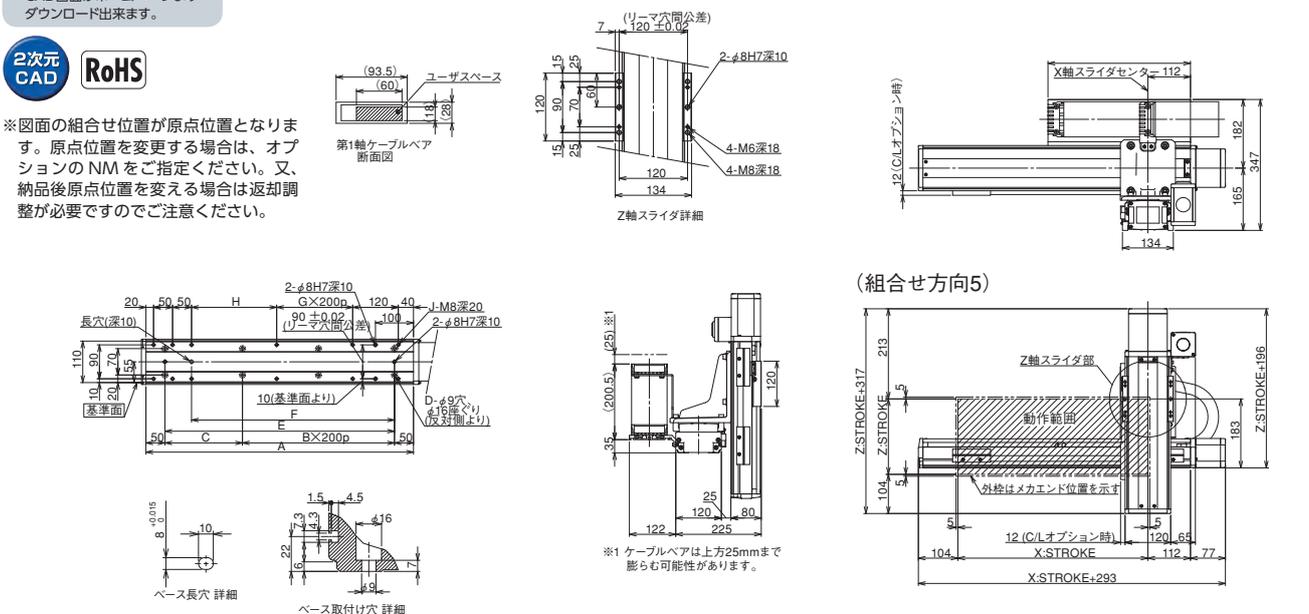
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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
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をご指定ください。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	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
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・フォームラック
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

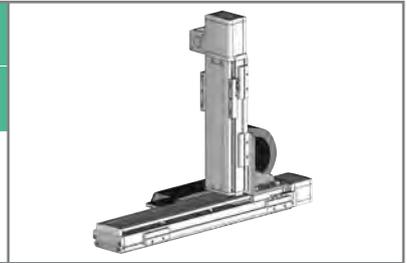
ICSPA6

ICSB2-Z1C□M 直交ロボット X-Z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-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	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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

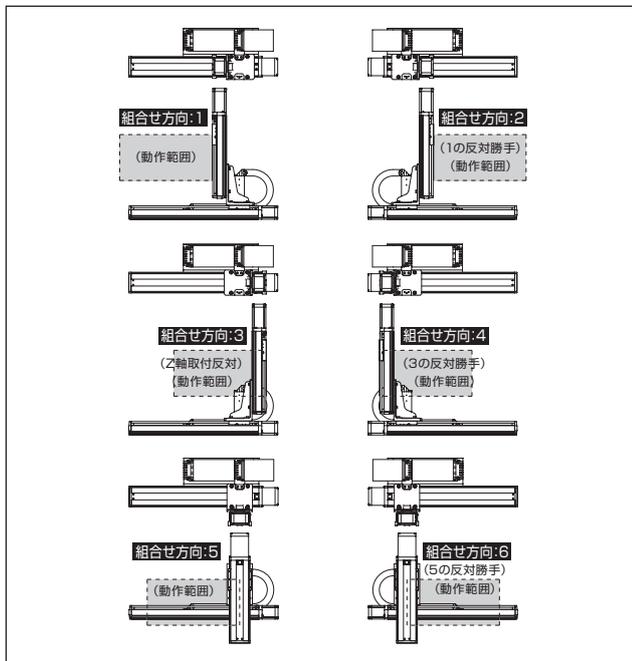


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-Z1C1M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
2	ICSB2[ICSPB2]-Z1C2M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
3	ICSB2[ICSPB2]-Z1C3M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
4	ICSB2[ICSPB2]-Z1C4M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
5	ICSB2[ICSPB2]-Z1C5M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
6	ICSB2[ICSPB2]-Z1C6M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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-□-100-10-(ストローク)	→A-223
Z 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-5-(ストローク)-B	→A-223

※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。



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

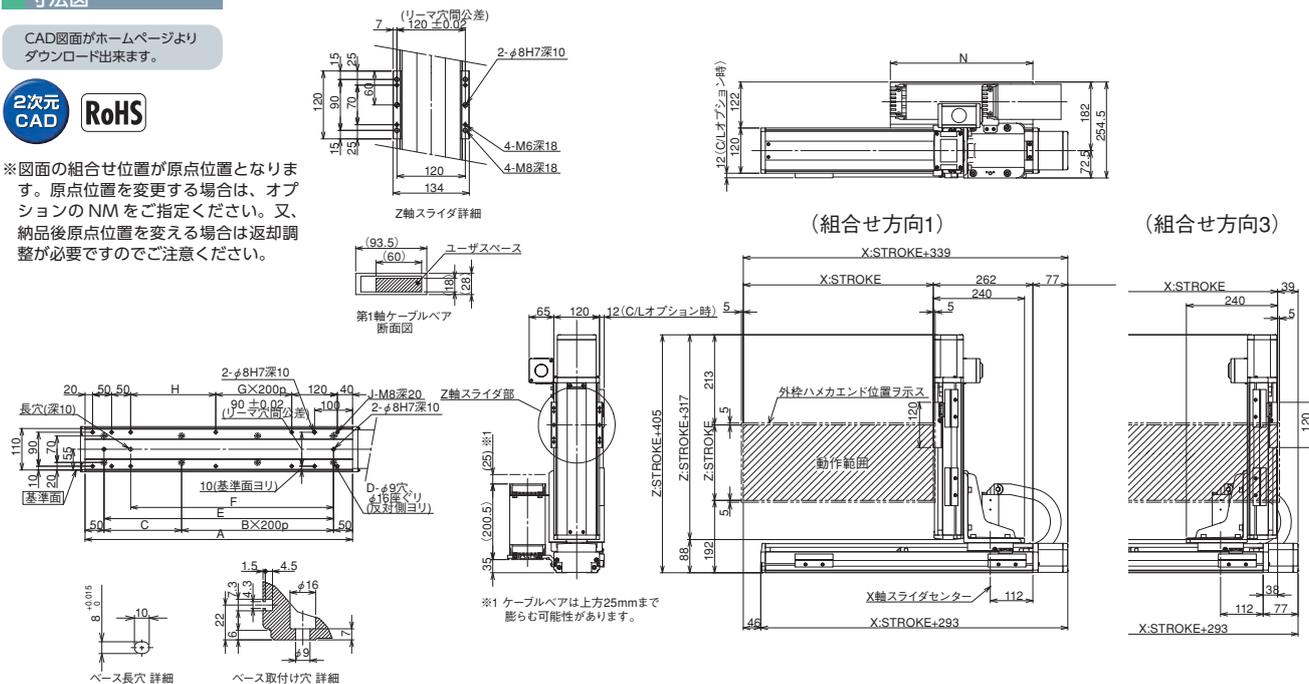
ICSB2 [ICSPB2] -Z1C □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



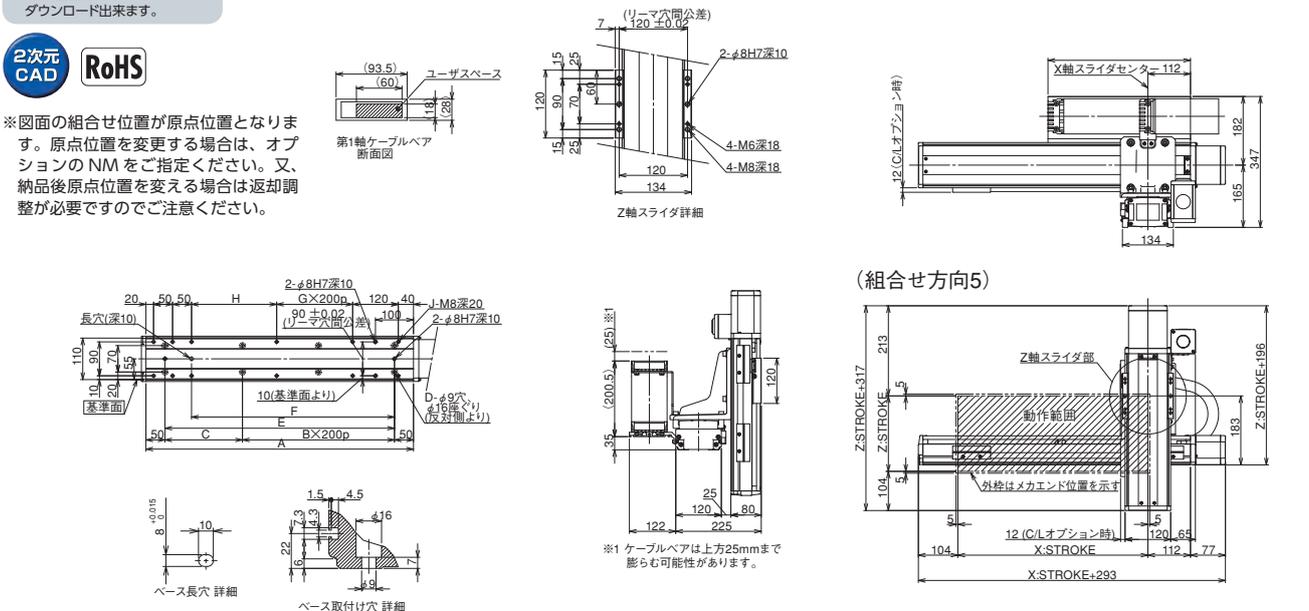
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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をご指定ください。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	2	2	2	2	3	3	3	4	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

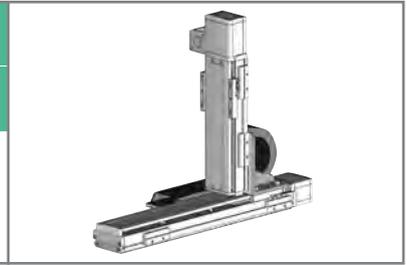
ICSPA6

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	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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 110:1100mm (50mm毎)	10:100mm ↓ 40:400mm (50mm毎)	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

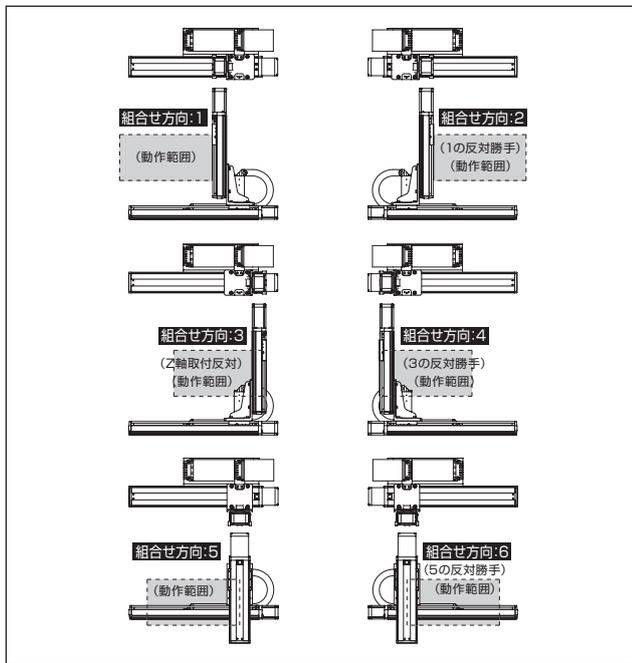


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-Z2C1H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
2	ICSB2[ICSPB2]-Z2C2H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
3	ICSB2[ICSPB2]-Z2C3H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
4	ICSB2[ICSPB2]-Z2C4H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
5	ICSB2[ICSPB2]-Z2C5H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
6	ICSB2[ICSPB2]-Z2C6H-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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

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ください。(→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-227
Z軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-227

※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。



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。

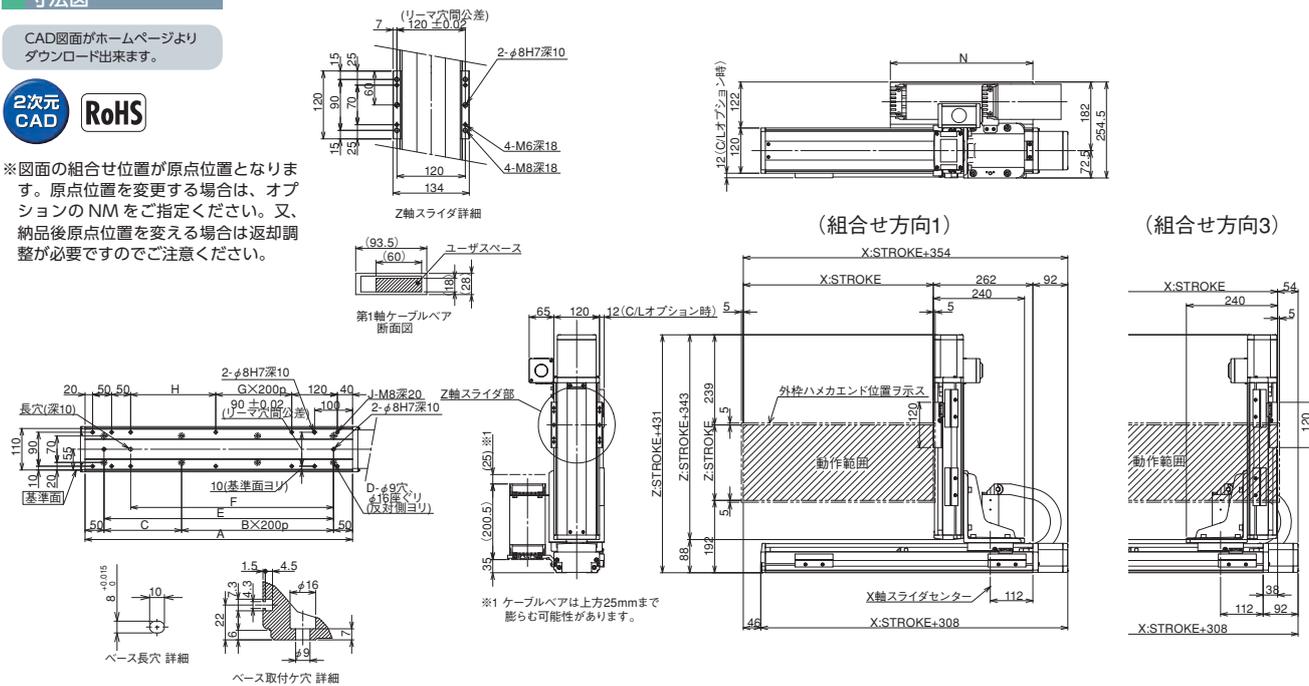
ICSB2 [ICSPB2] -Z2C □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



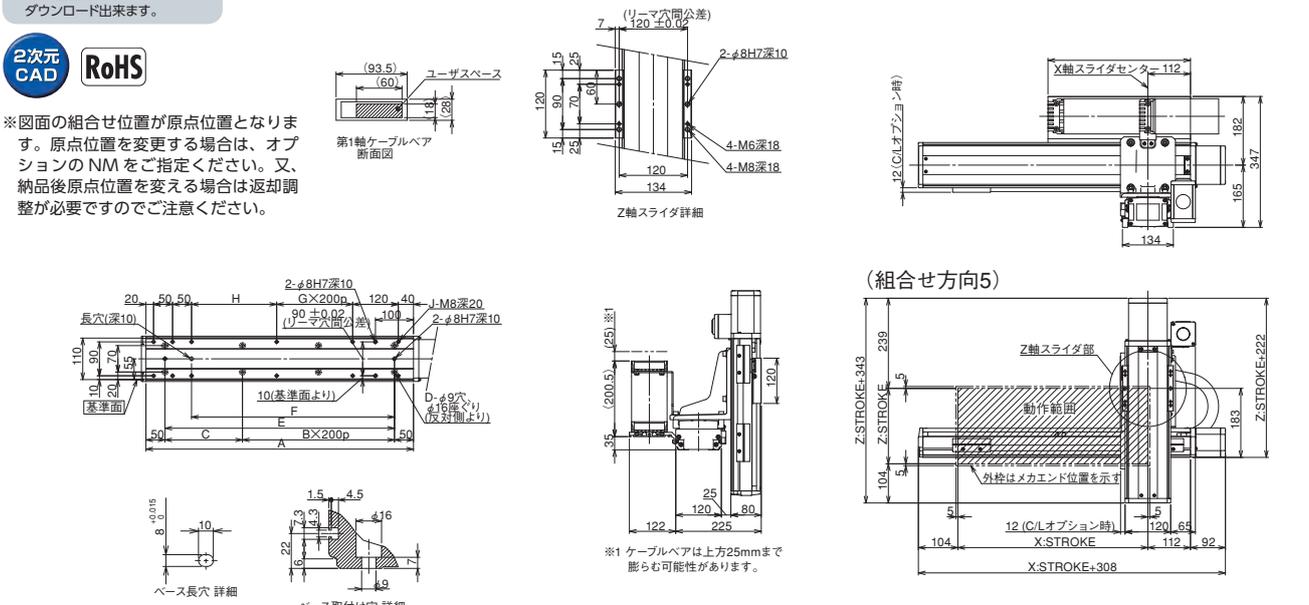
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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をご指定ください。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	2	2	2	2	3	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・フォームタイプ
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

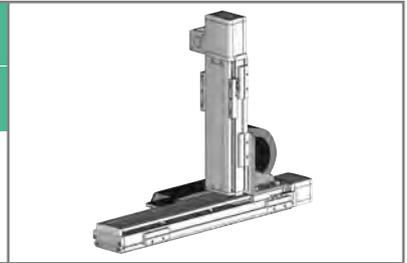
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2 ICS(P)A2
- ICS(P)B3 ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

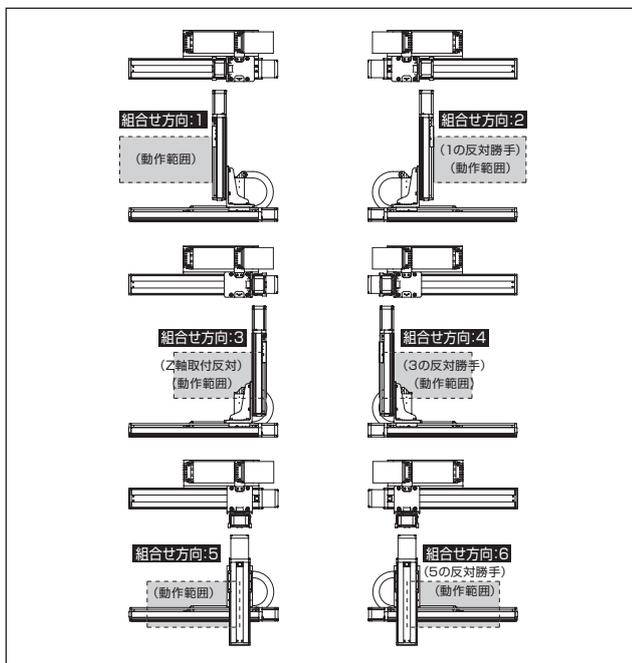


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-ZD1H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-ZD2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-ZD3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-ZD4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-ZD5H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-ZD6H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→A-231
Z 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-227

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブ)か I(インク)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)

加速度 (※)	Z軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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。

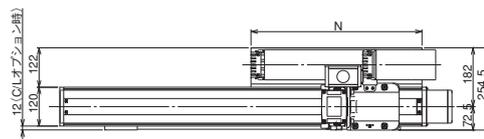
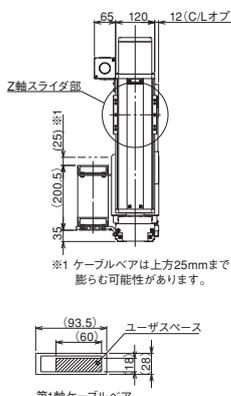
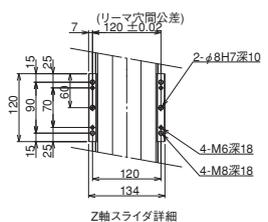
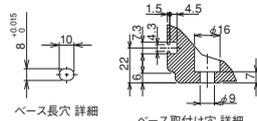
ICSB2 [ICSPB2] -ZD □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。

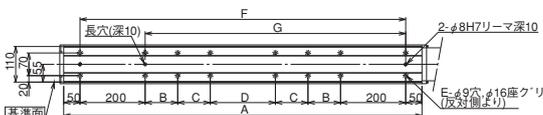
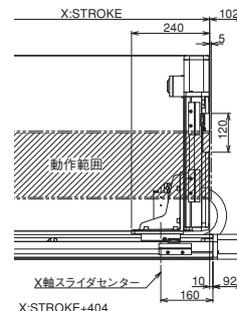
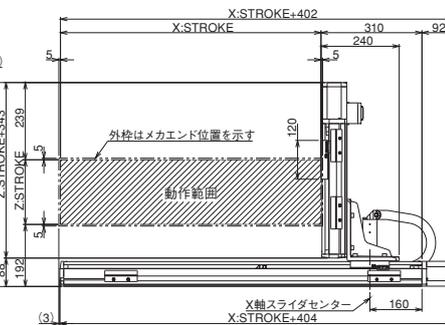


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションの NM をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



(組合せ方向1)

(組合せ方向3)



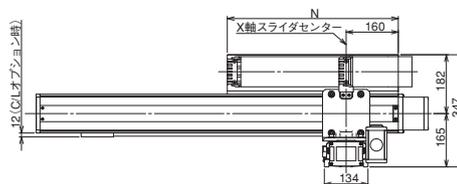
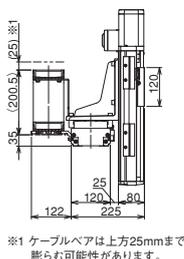
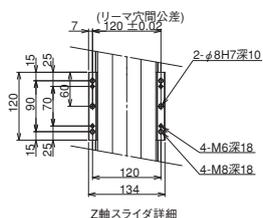
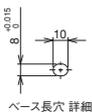
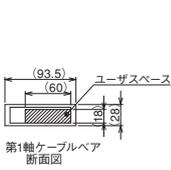
X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12	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

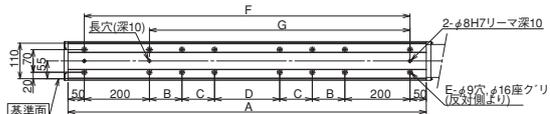
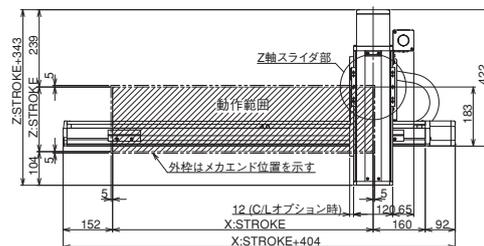
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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 をご指定ください。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 テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

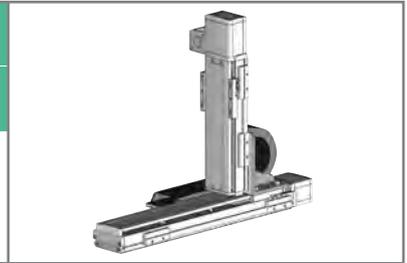
ICSPA6

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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	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

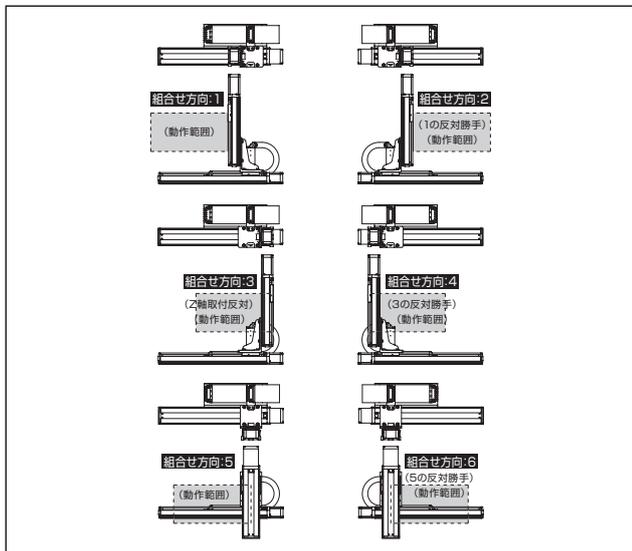


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-ZG15-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-ZG25-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-ZG35-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-ZG45-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-ZG55-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-ZG65-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-237
Z 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	→A-237

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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。

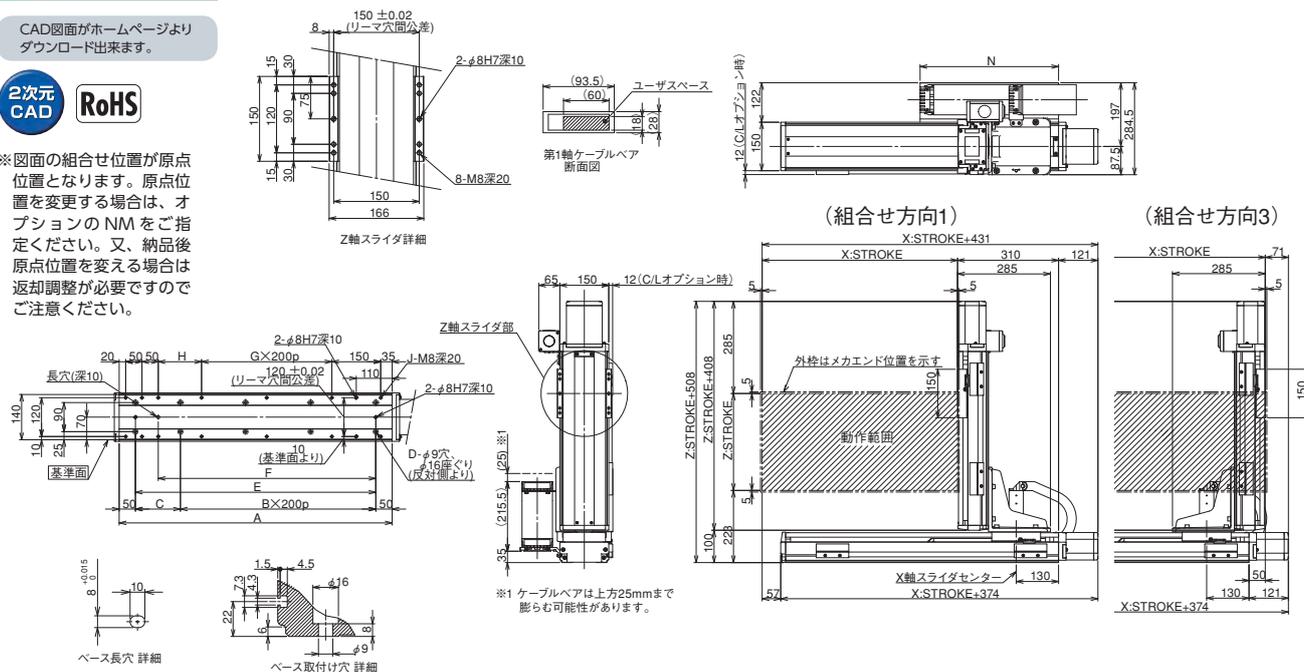
ICSB2 [ICSPB2] -ZG □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



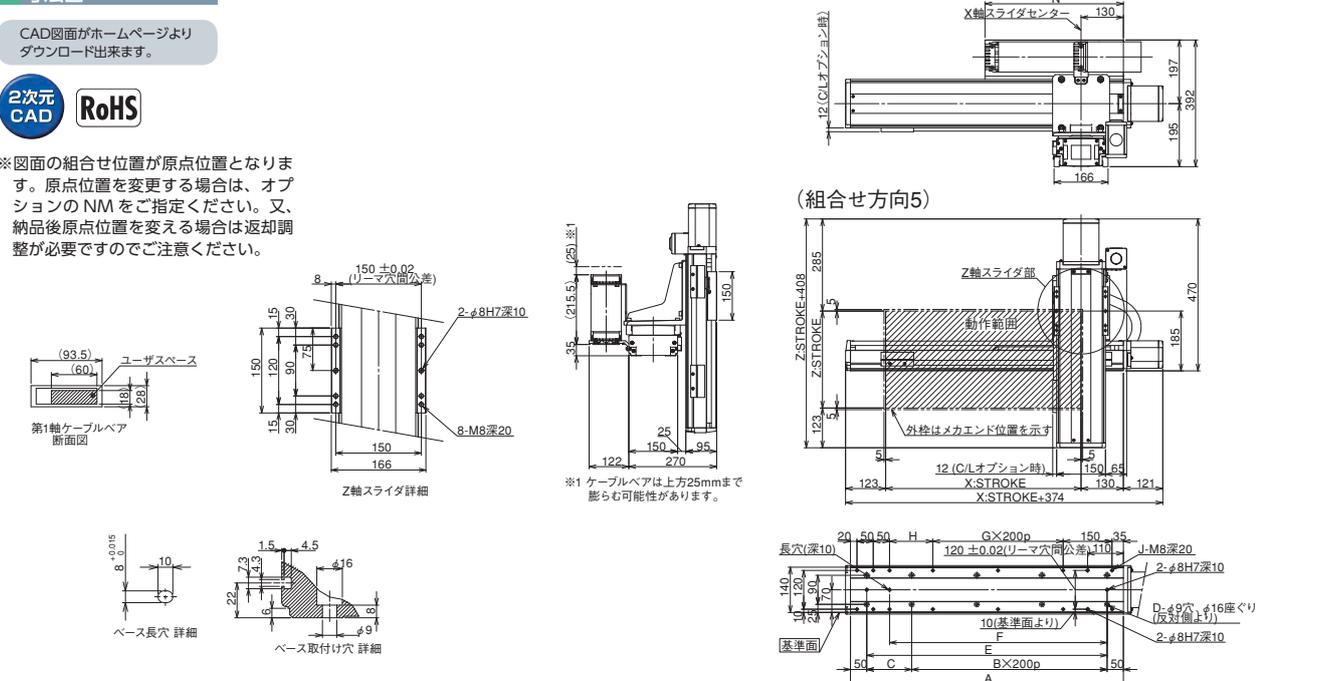
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	288	338	388	438
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	288	338	388	438
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	283	333	383	433
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。



※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	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	288	338	388	438
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	288	338	388	438
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	283	333	383	433
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 テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

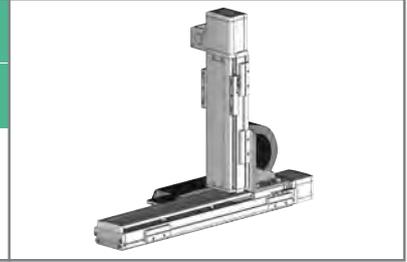
ICSPA6

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	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 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	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

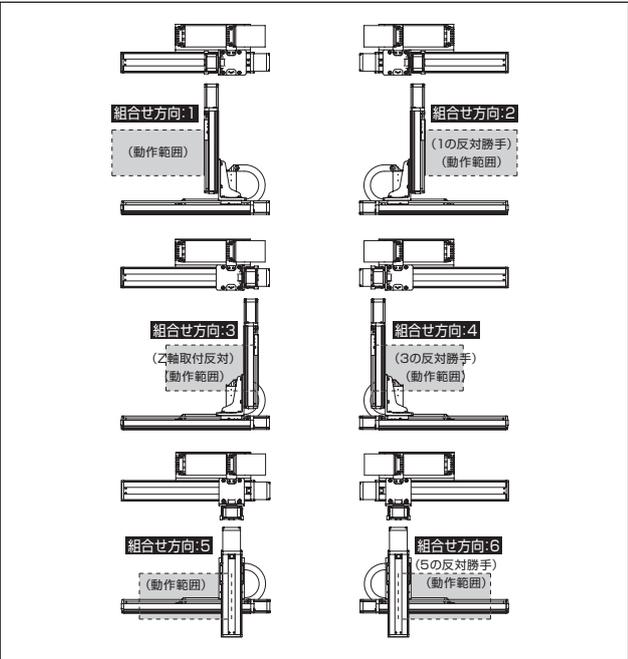


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-ZH1S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-ZH2S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-ZH3S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-ZH4S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
5	ICSB2[ICSPB2]-ZH5S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
6	ICSB2[ICSPB2]-ZH6S-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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

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ください。(→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]-LXXM-□-400-40-(ストローク)	→A-243
Z 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)-B	→A-237

※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)

加速度 (※)	Z軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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。



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。

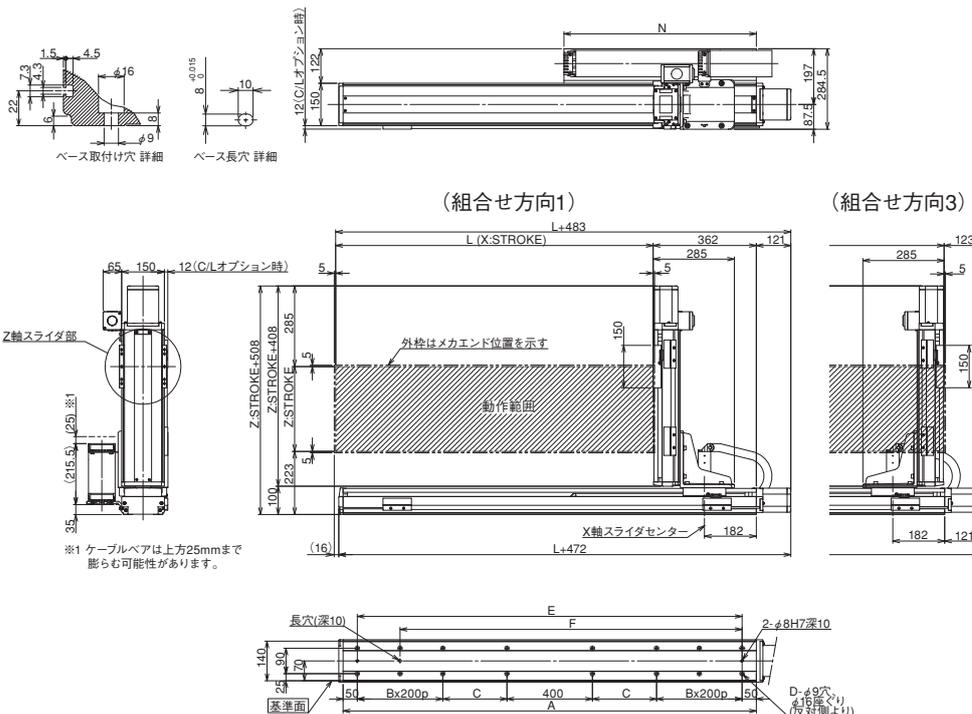
ICSB2 [ICSPB2] -ZH □ S-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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。



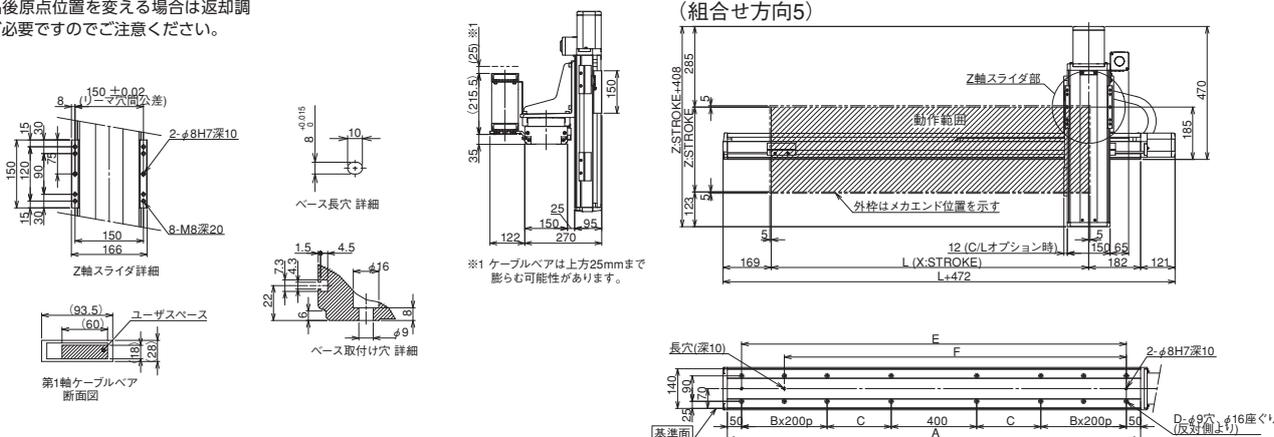
X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	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

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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

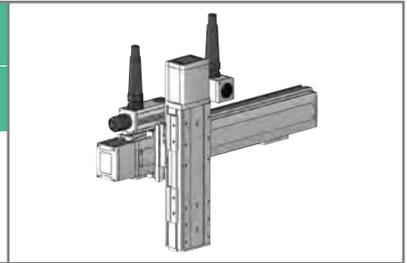
ICSPA6

ICSB2-YSAH 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-YSAH 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	選応コントローラ	ケーブル長	Z軸ケーブル記線
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 I:インクリメンタル	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

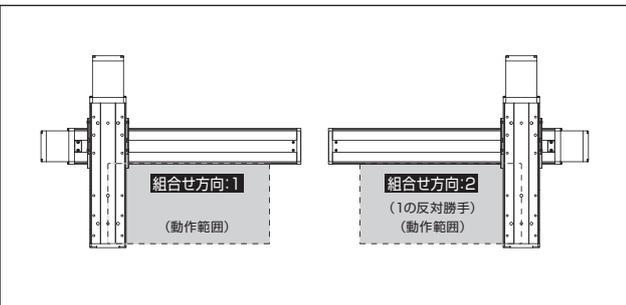


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向(※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-YSA1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-YSA2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル記線	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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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-□-60-16-(ストローク)	→A-219
Z 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)-B	→A-219

※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	960	
Z 軸	480	-

加速度別可搬質量(kg) (注4)

加速度(※)	Z 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
0.2	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
0.3	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
0.4	3.9	3.5	3.2	2.8	2.5	2.2	1.9
0.5	3.0	2.6	2.3	1.9	1.6	1.3	1.0
0.6	2.1	1.7	1.4	1.0	0.7	0.4	0.1
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。

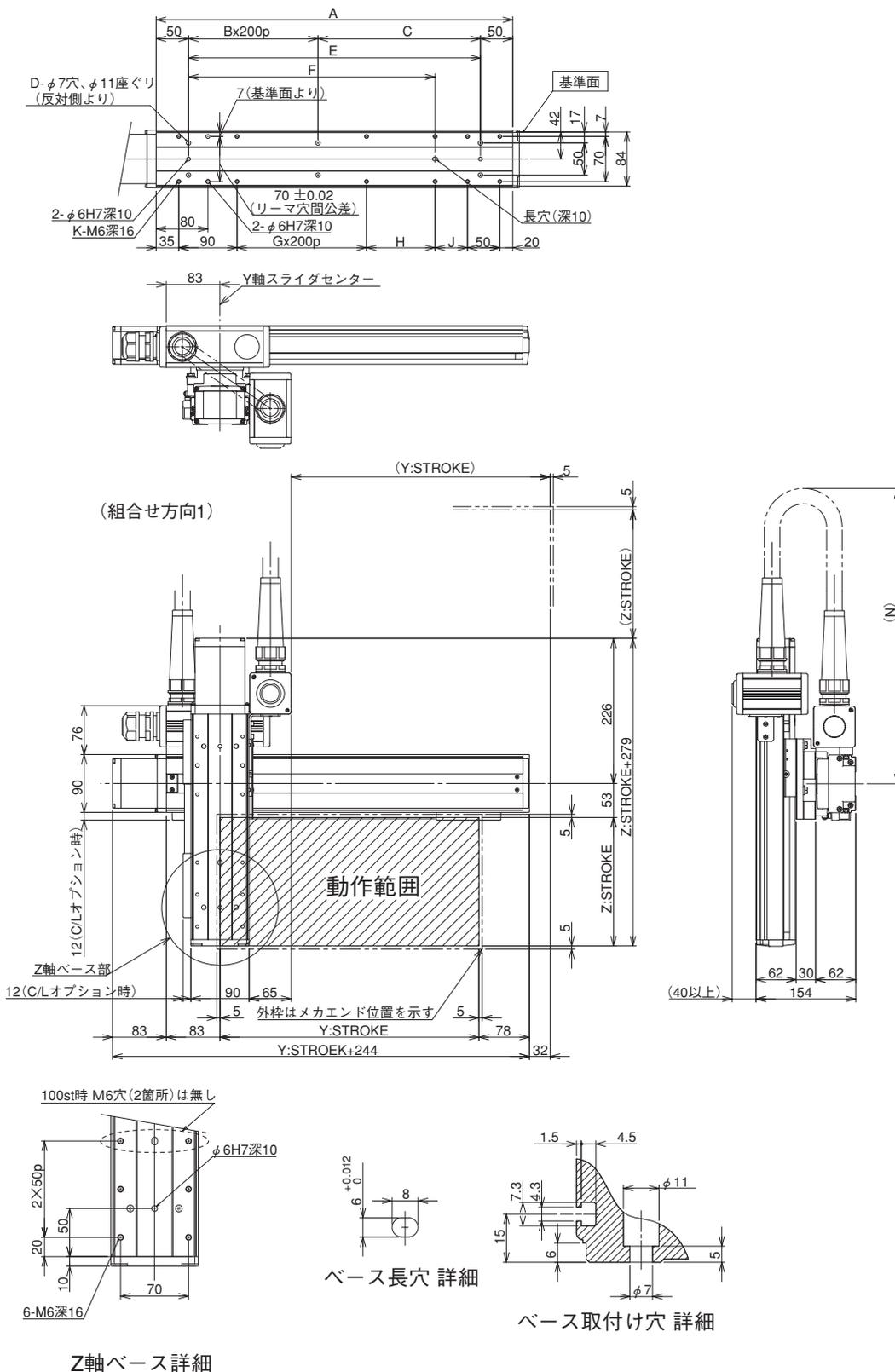
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	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									
Z軸	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
100	100	550	550	600	600	650	650	700	700	700	
150	150	600	600	650	650	700	700	750	750	750	
200	200	650	650	700	700	750	750	800	800	800	
250	250	700	700	750	750	800	800	850	850	850	
300	300	750	750	800	800	850	850	900	900	900	
350	350	800	800	850	850	900	900	950	950	950	
400	400	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

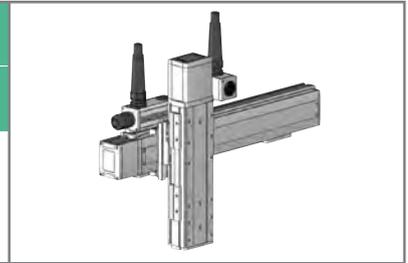
ICSPA6

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 □ — YSA □ M — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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軸ケーブル記号
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 I:インクリメンタル	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	10:100mm 40:400mm (50mm毎)	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

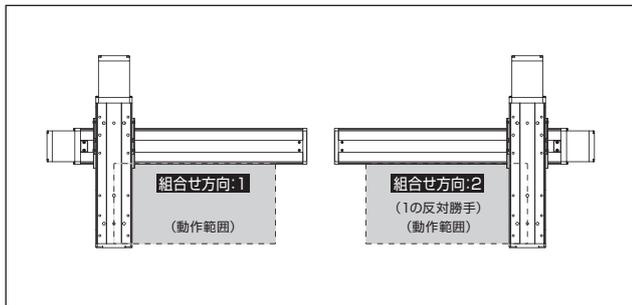


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YSA1M- [1]- [2]- [3]- [4]- [5]- T2- [6]- [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YSA2M- [1]- [2]- [3]- [4]- [5]- T2- [6]- [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の □ ~ □ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル記号	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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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

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ください。(→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-219
Z 軸	ISB [ISPB] -SXM-□-60-4-(ストローク)-B	→A-219

※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。

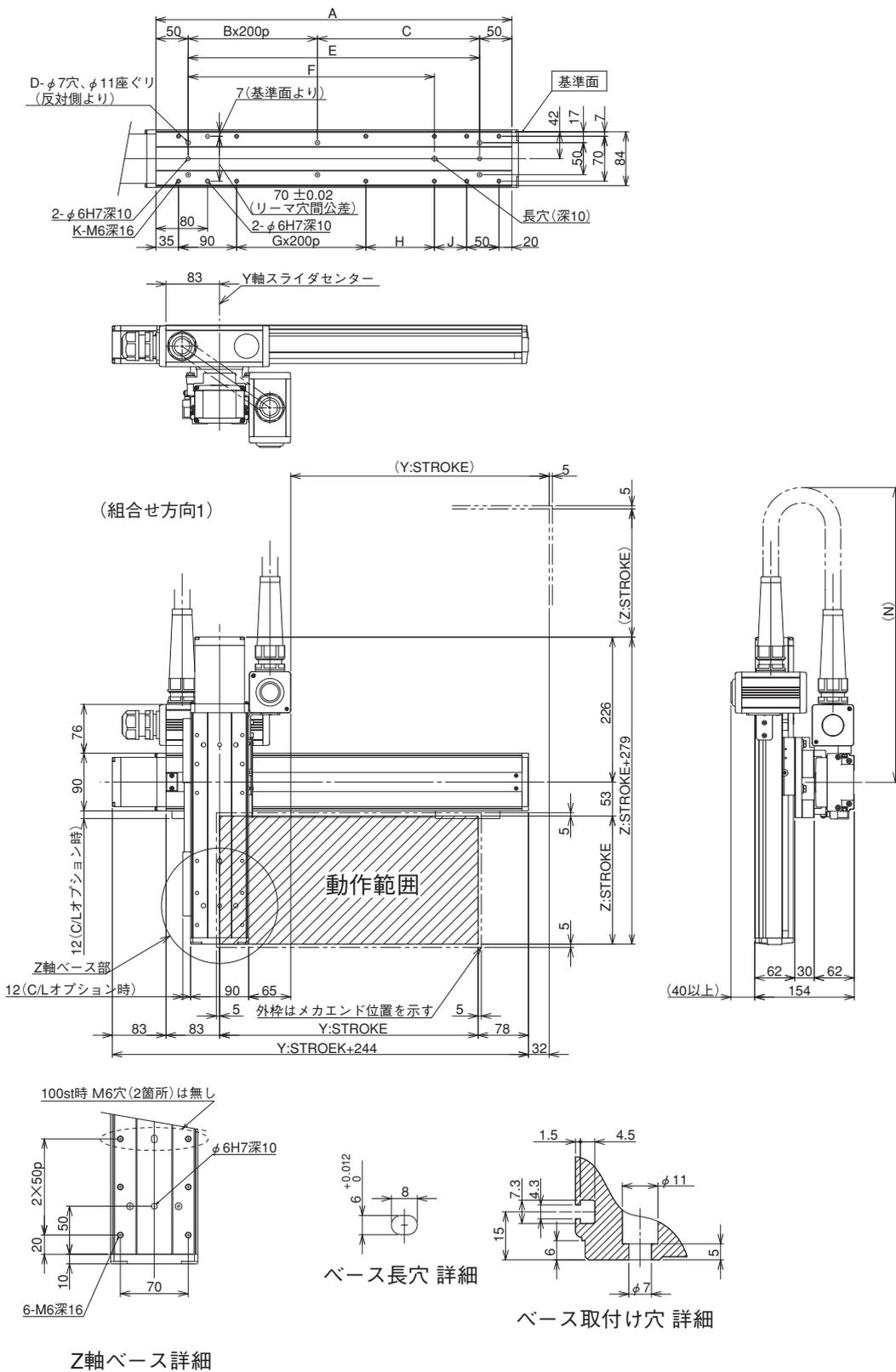
ICSB2 [ICSPB2] -YSA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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。



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- CT4
- IK2
- IK3
- ICSPB2
ICSPA2
- ICSPB3
ICSPA3
- ICSPA4
- ICSPA6

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

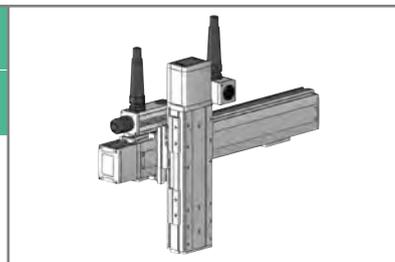
Z軸	N									
	Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	550	550	600	600	650	650	650	700	700	700
150	600	600	650	650	700	700	700	750	750	750
200	650	650	700	700	750	750	750	800	800	800
250	700	700	750	750	800	800	800	850	850	850
300	750	750	800	800	850	850	850	900	900	900
350	800	800	850	850	900	900	900	950	950	950
400	850	850	900	900	950	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 □ — YSC □ H — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	Y軸ストロークオプション 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下配 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)	下配 オプション表 参照	選応コントローラ 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	--------------------	---	--------------------	---	------------------------------------	---------------------------------

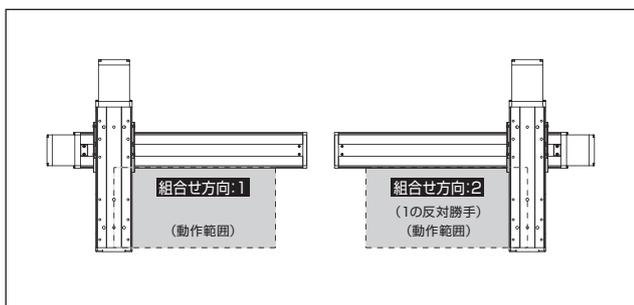


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YSC1H-□-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -YSC2H-□-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の □～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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-227
Z 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-227

※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)

加速度 (※)	Z 軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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。



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。

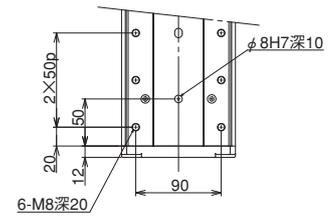
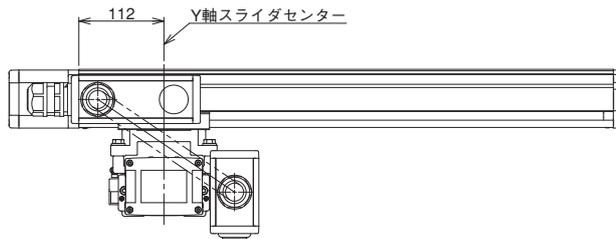
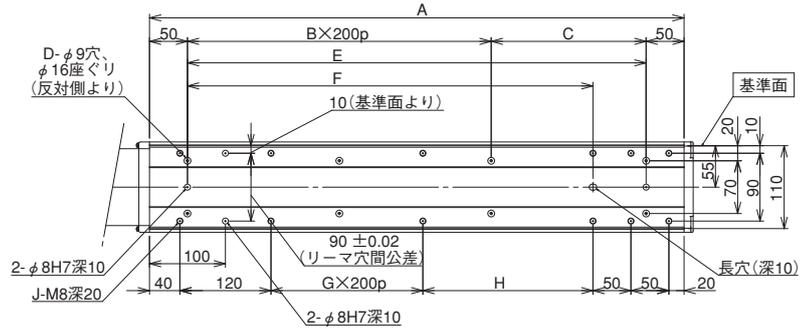
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

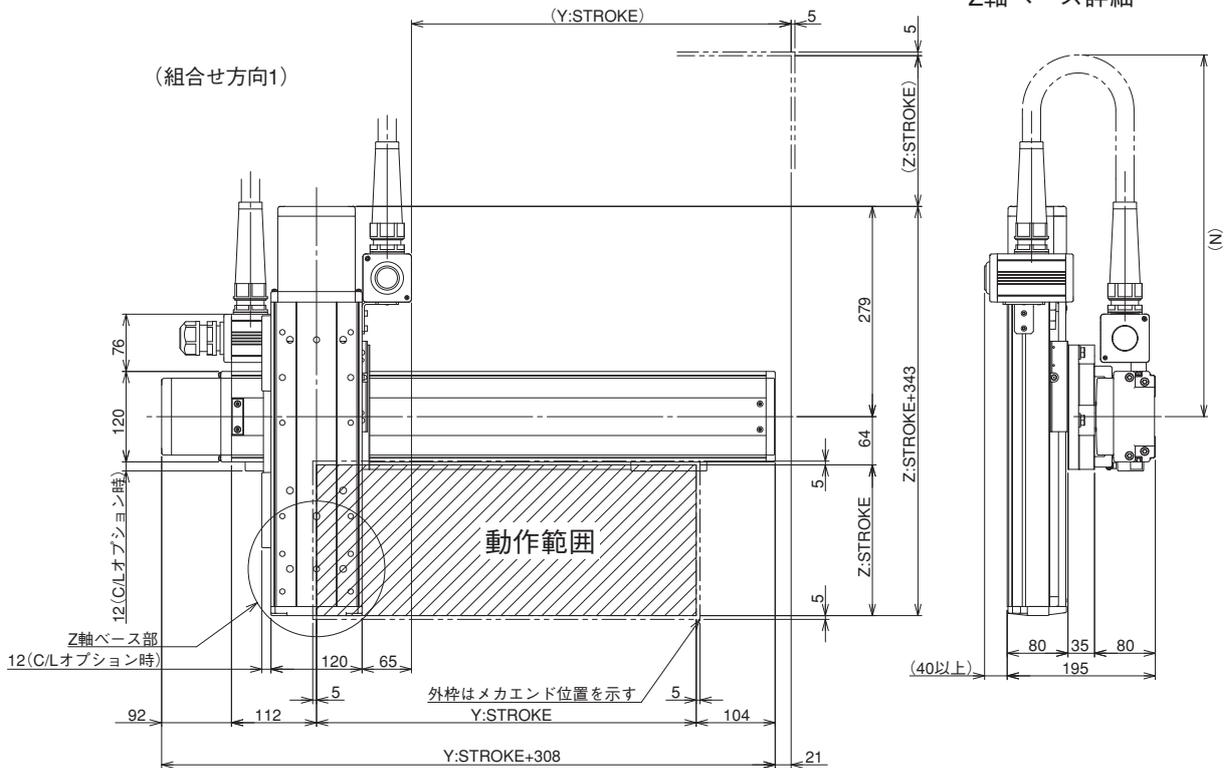
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定ください。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。

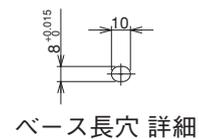


Z軸ベース詳細

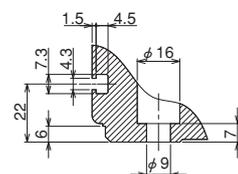


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	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

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



ベース長穴 詳細



ベース取付け穴 詳細

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2

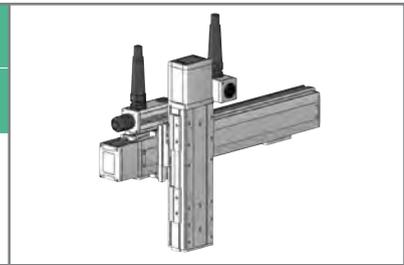
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

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 □ — YSC □ M — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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軸ケーブル記号
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 I:インクリメンタル	10:100mm 70:700mm (50mm毎)	10:100mm 50:500mm (50mm毎)	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

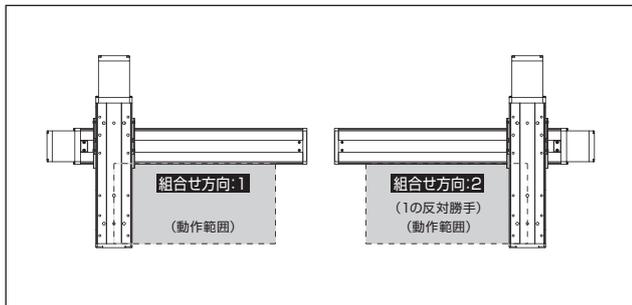


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-YSC1M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]
2	ICSB2[ICSPB2]-YSC2M-[①]-[②]-[③]-[④]-[⑤]-T2-[⑥]-[⑦]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル記号	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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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-223
Z 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-5-(ストローク)-B	→A-223

※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)

加速度 (※)	Z軸ストローク									
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
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。



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。

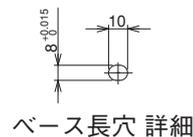
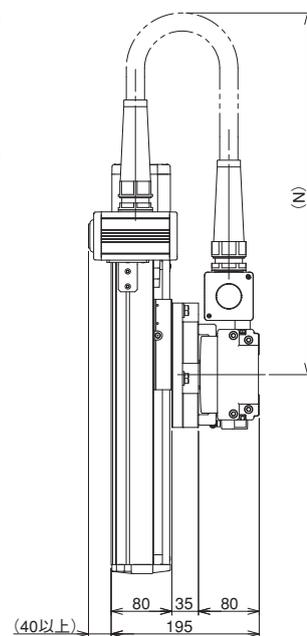
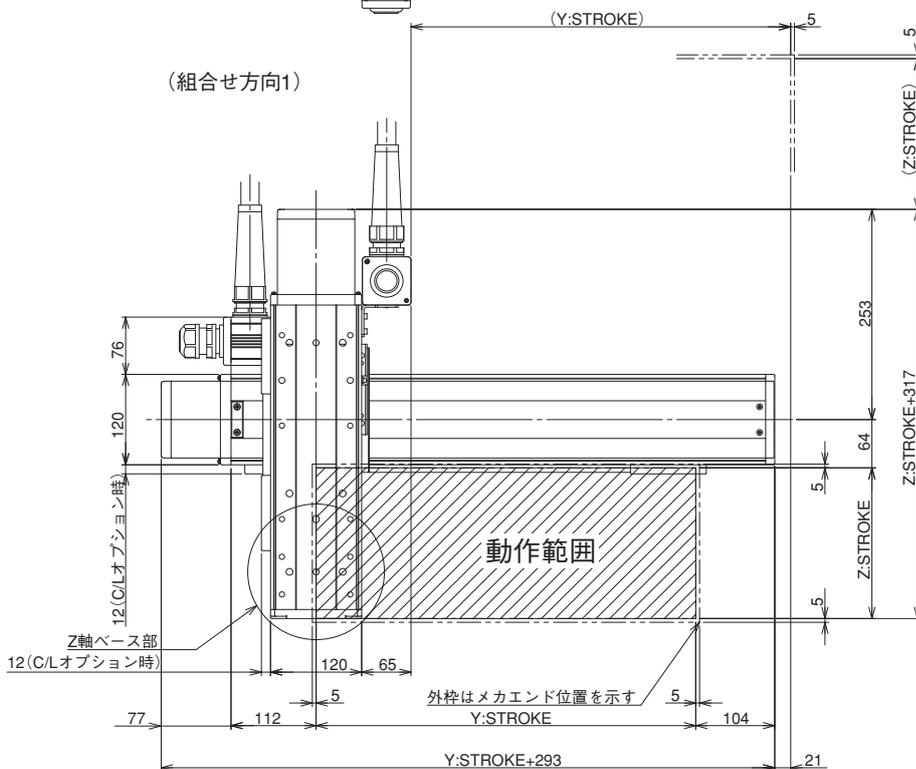
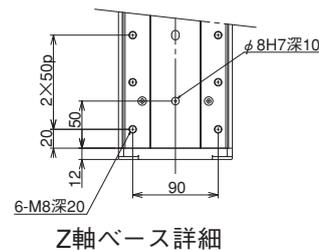
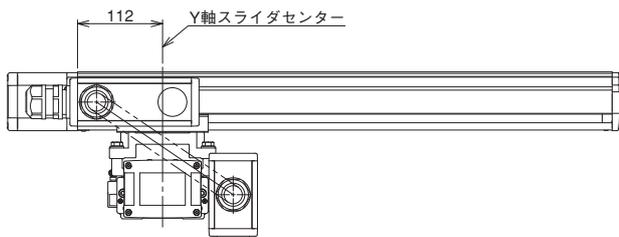
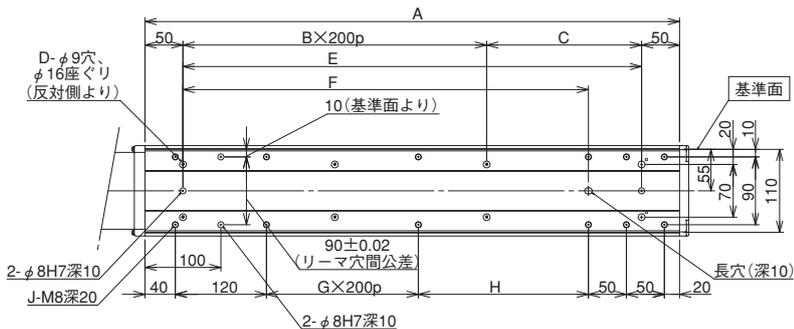
ICSB2 [ICSPB2] -YSC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

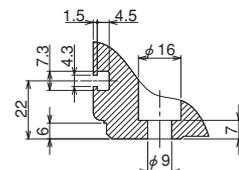
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定ください。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	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												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸	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

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリッパ・
ロータリ

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
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

CT4

IK2

IK3

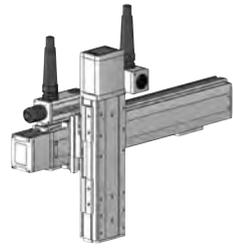
ICSPB2
ICSPA2

ICSPB3
ICSPA3

ICSPA4

ICSPA6

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 □ — YSG □ H — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

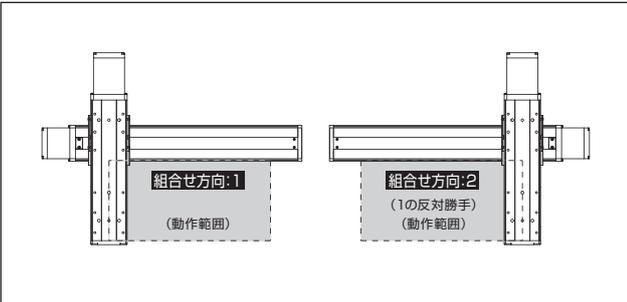
シリーズ ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	タイプ 下記型式内容表 参照	エンコーダ種類 A:アブソリュート I:インクリメンタル	Y軸ストロークオプション 10:100mm 70:700mm (50mm毎)	下配 オプション表 参照	Z軸ストロークオプション 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下配 オプション表 参照	選応コントローラ T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	ケーブル長 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Z軸ケーブル配線 下記型式内 記号説明 参照
--------------------------------------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

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YSG1H- [1]- [2] [3]- [4] [5] -T2- [6]- [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YSG2H- [1]- [2] [3]- [4] [5] -T2- [6]- [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1]~[7]の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y 軸	ISB [ISPB] -LXM-□-400-20- (ストローク)	→A-237
Z 軸	ISB [ISPB] -LXM-□-400-10- (ストローク)-B	→A-237

※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)

加速度 (※)	Z 軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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。

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ください。(→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。

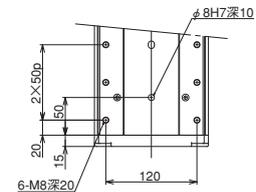
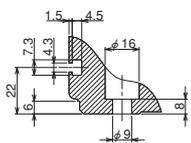
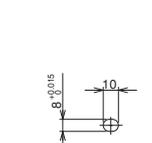
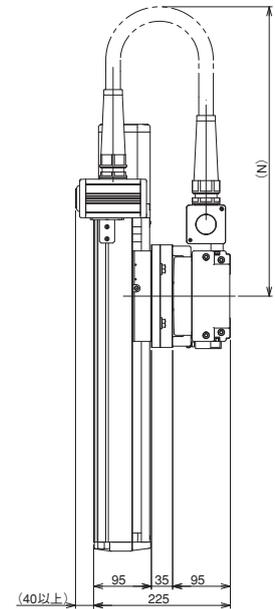
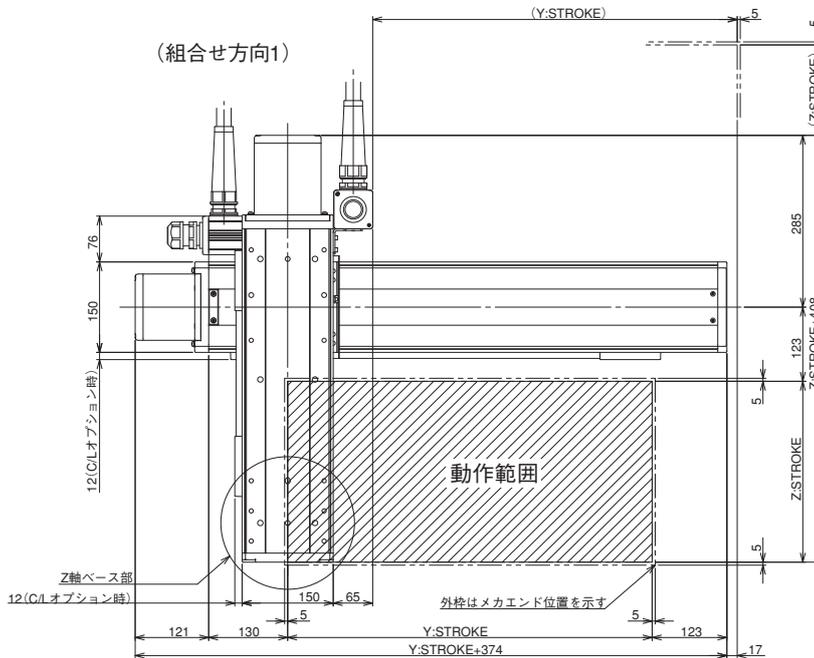
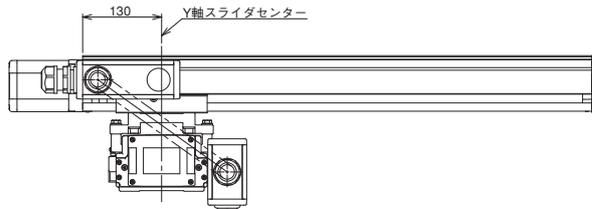
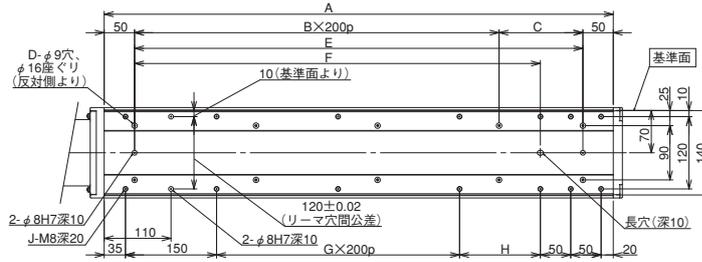
ICSB2 [ICSPB2] -YSG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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。



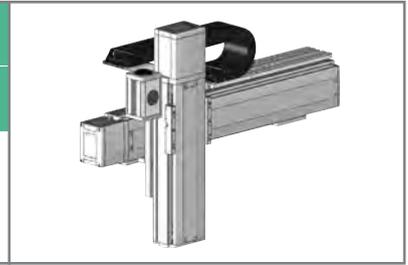
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	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													
		Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸	100	600	600	650	650	700	700	750	750	750	750	800	800	850	850
	150	650	650	700	700	750	750	800	800	800	800	850	850	900	900
	200	700	700	750	750	800	800	850	850	850	850	900	900	950	950
	250	750	750	800	800	850	850	900	900	900	900	950	950	1000	1000
	300	800	800	850	850	900	900	950	950	950	950	1000	1000	1050	1050
	350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
	400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
	450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200
	500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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 □ — YBA □ H — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	Y軸ストロークオプション 10:100mm ↓ 90:900mm (60:600mm)※ (50mm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 ↓ 40:400mm (50mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	ケーブル長 3L:3m 5L:5m □L:□m ※L:長さ指定	Z軸ケーブル配線 下記型式内 記号説明 参照
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	--------------------	--	--------------------	---	---	---------------------------------

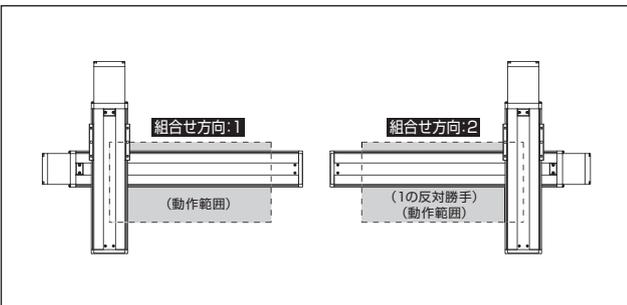
※自立ケーブル仕様の場合

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] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YBA2H- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z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ください。

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 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ください。

※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ページをご参照ください。

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

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ください。(→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-□-60-16-(ストローク)	→A-219
Z 軸	ISB [ISPB] -SXM-□-60-8-(ストローク)-B	→A-219

※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)

加速度 (※)	Z 軸ストローク						
	100	150	200	250	300	350	400
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。



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)

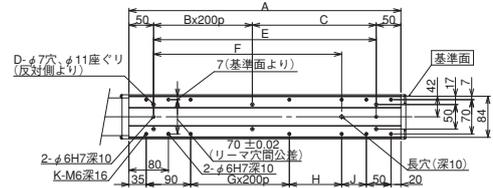
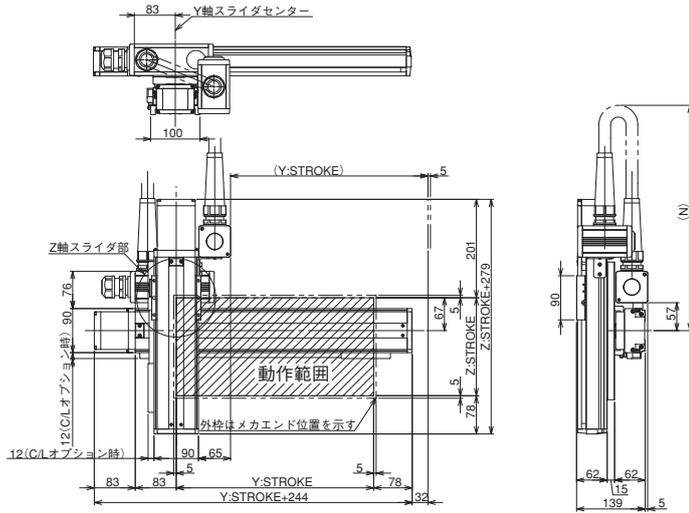
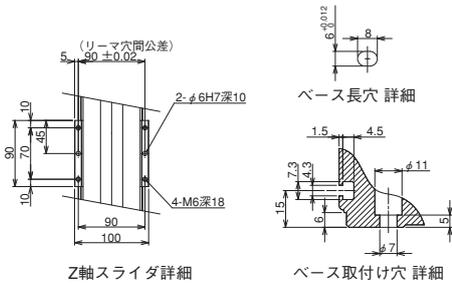
寸法図

(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。

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をご指定ください。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	600	600	600	600	600	600	600	650	650	700	700

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ H-CT (ケーブルベア仕様)

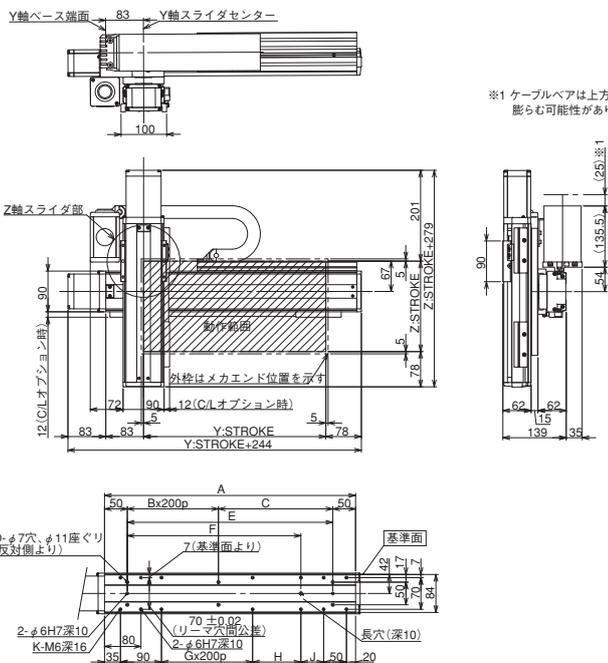
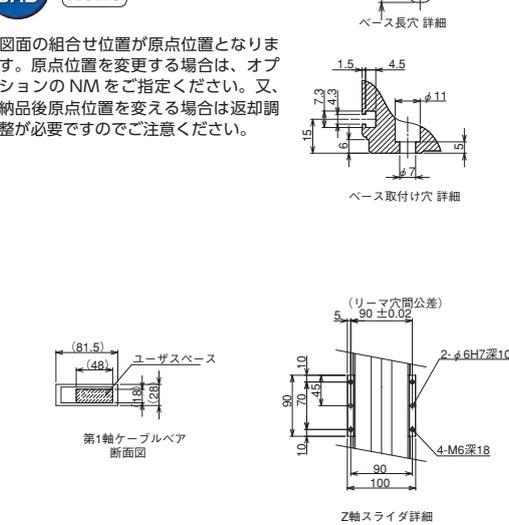
寸法図

(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。

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をご指定ください。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。

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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

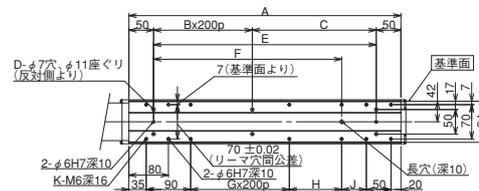
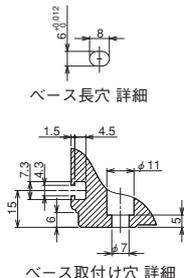
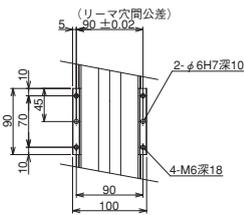
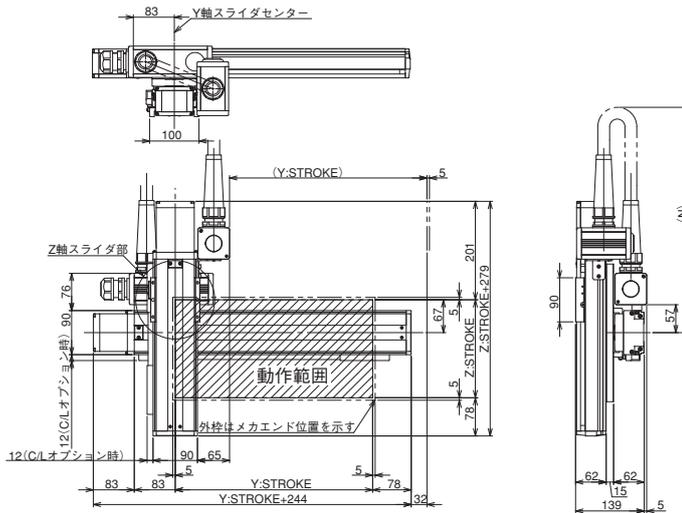
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

(組合せ方向1)



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	600	600	600	600	600	600	650	650	700	700	700

ICSB2 [ICSPB2] -YBA □ M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

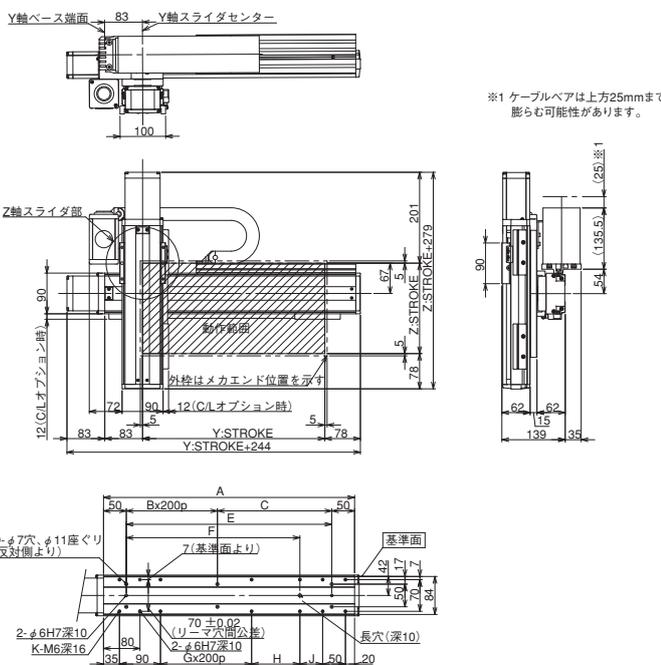
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

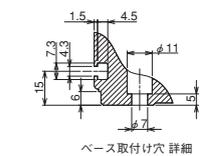
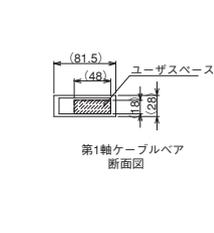
RoHS

※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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

(組合せ方向1)



※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
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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

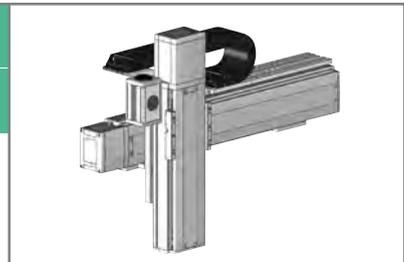
ICSPA6

ICSB2-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	選応コントローラ	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 I:インクリメンタル	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)	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

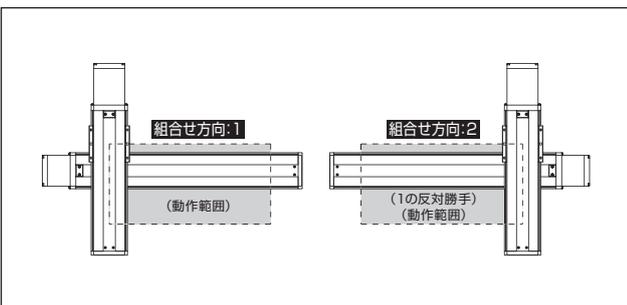


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YBC1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2] -YBC2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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 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ください。

※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ページをご参照ください。

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

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ください。(→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 [ISP]B-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227
Z 軸	ISB [ISP]B-MXM-□-200-10-(ストローク)-B	→A-227

※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。



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] -YBC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

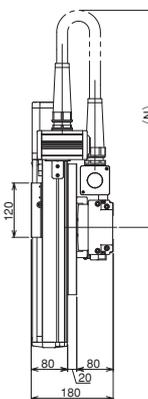
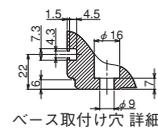
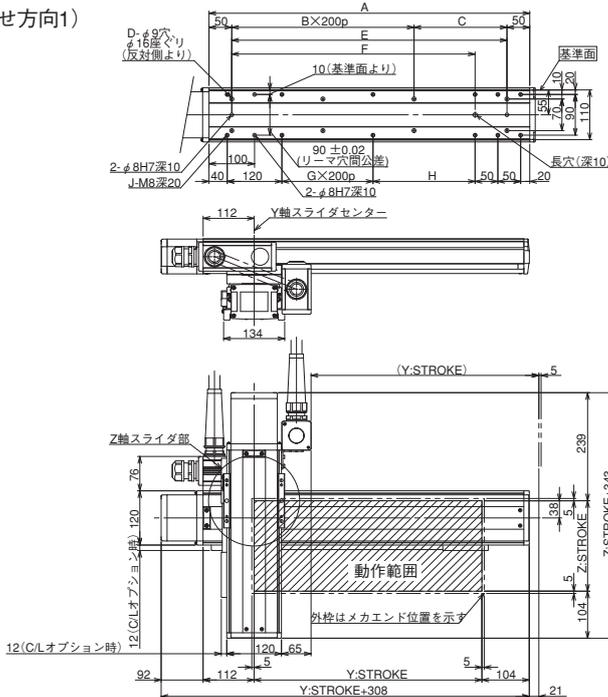
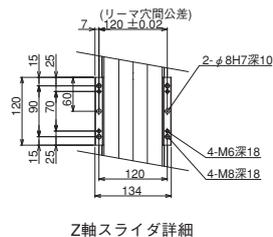
寸法図

(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をご指定ください。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	700	700	700	750	750	800	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

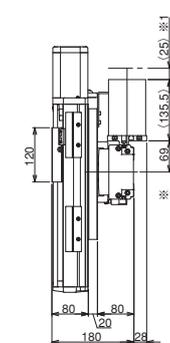
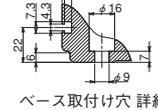
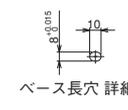
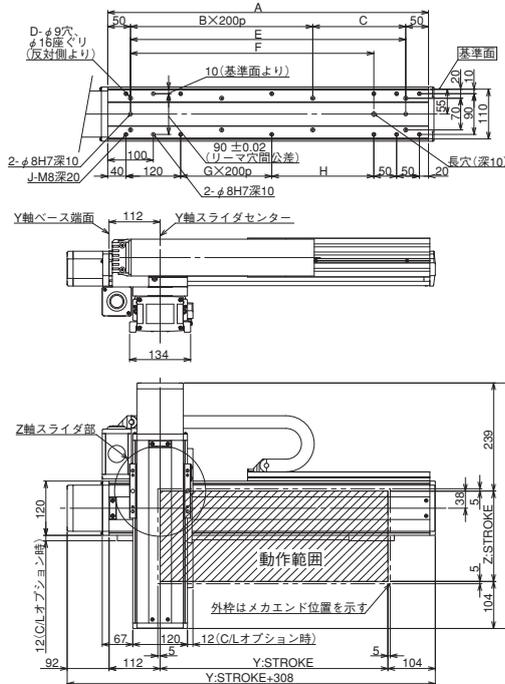
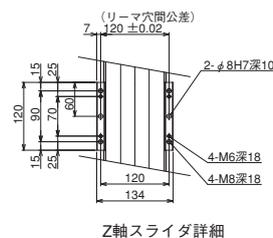
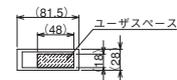
寸法図

(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をご指定ください。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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

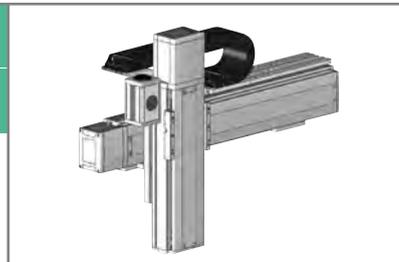
ICSPA6

ICSB2-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 I:インクリメンタル	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	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m 長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

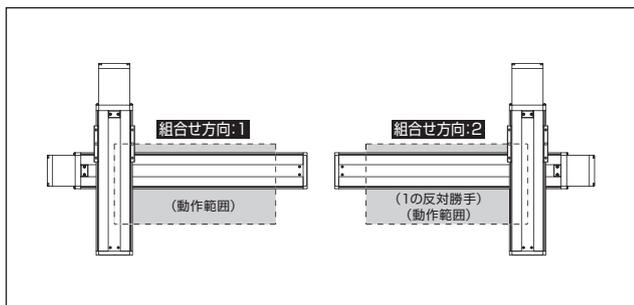


型式内容 ※ [] 内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YBC1M- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YBC2M- [1] - [2] [3] - [4] [5] -T2- [6] - [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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 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ください。

※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ページをご参照ください。

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

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ください。(→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 [ISP] -MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-223
Z 軸	ISB [ISP] -MXM-□-100-5-(ストローク)-B	→A-223

※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)

加速度 (※)	Z軸ストローク								
	100	150	200	250	300	350	400	450	500
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。



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] -YBC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

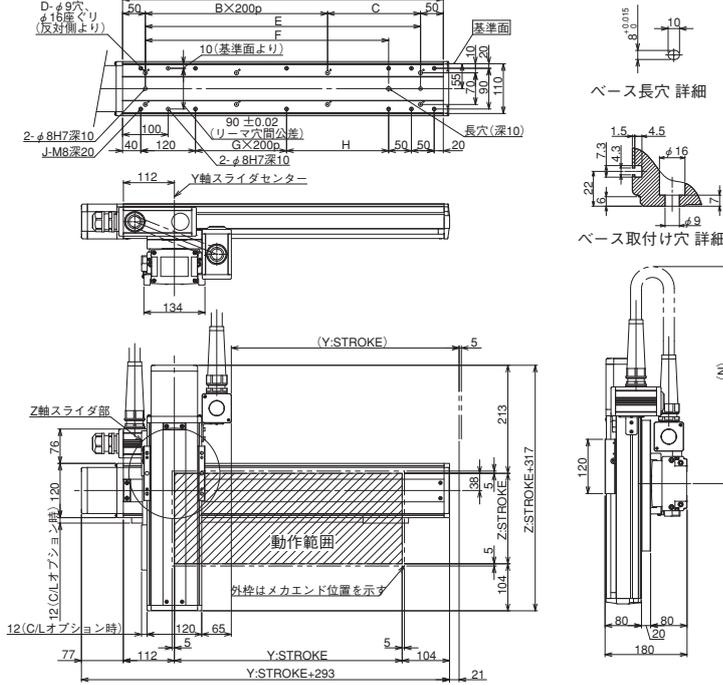
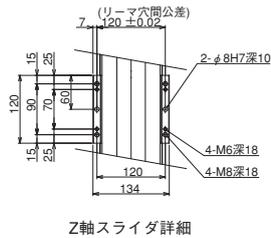
寸法図

(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をご指定ください。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	700	700	700	750	750	750	800

ICSB2 [ICSPB2] -YBC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

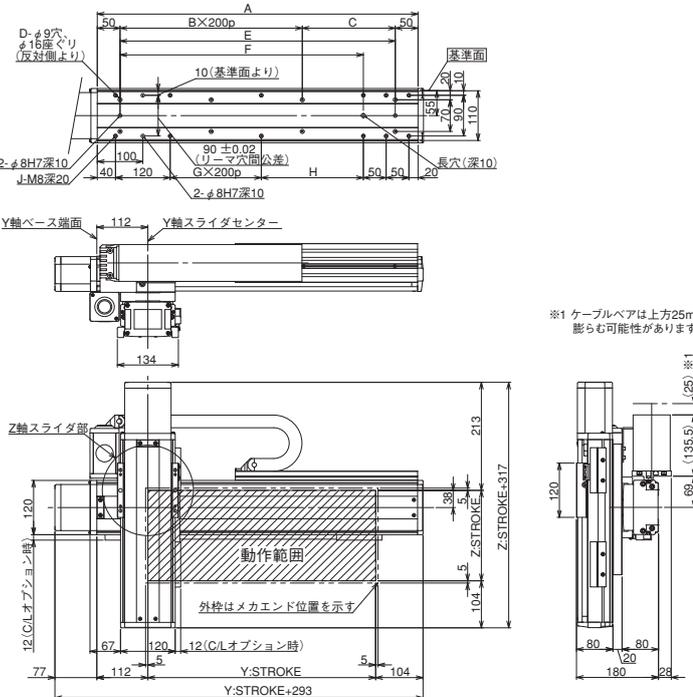
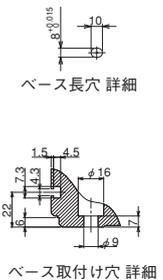
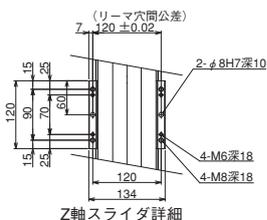
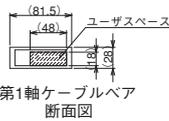
寸法図

(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をご指定ください。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まで隠れ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
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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

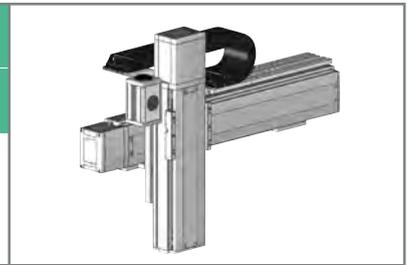
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2 ICS(P)A2
- ICS(P)B3 ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-YBG □ S 直交ロボット Y-Z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-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 □ — YBG □ S — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	10:100mm ↓ 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	10:100mm ↓ 50:500mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:□m 指定	下記型式内 記号説明 参照

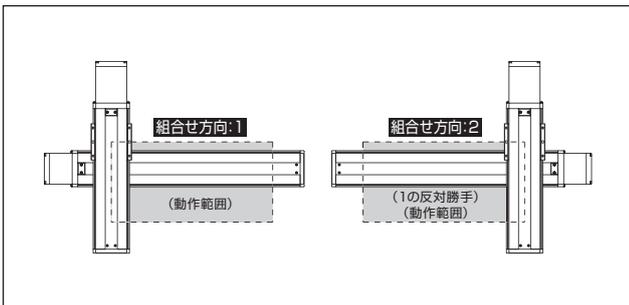


型式内容 ※ [] 内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YBG1S- [1] [2] [3] [4] [5] -T2- [6] - [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YBG2S- [1] [2] [3] [4] [5] -T2- [6] - [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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- □ -400-40- (ストローク)	→A-237
Z 軸	ISB [ISPB] -LXM- □ -400-20- (ストローク)-B	→A-237

※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	500
加速度 (※)	0.2	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0	
	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0	
	0.4	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.9	18.0	
	0.5	17.0	16.3	15.5	14.7	14.0	13.2	12.5	11.7	10.8
	0.6	12.6	11.8	11.0	10.2	9.5	8.7	8.0	7.2	6.3
	0.7	9.0	8.2	7.4	6.6	5.9	5.1	4.4	3.6	2.7
	0.8	7.2	6.4	5.6	4.8	4.1	3.3	2.6	1.8	0.9
	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。



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

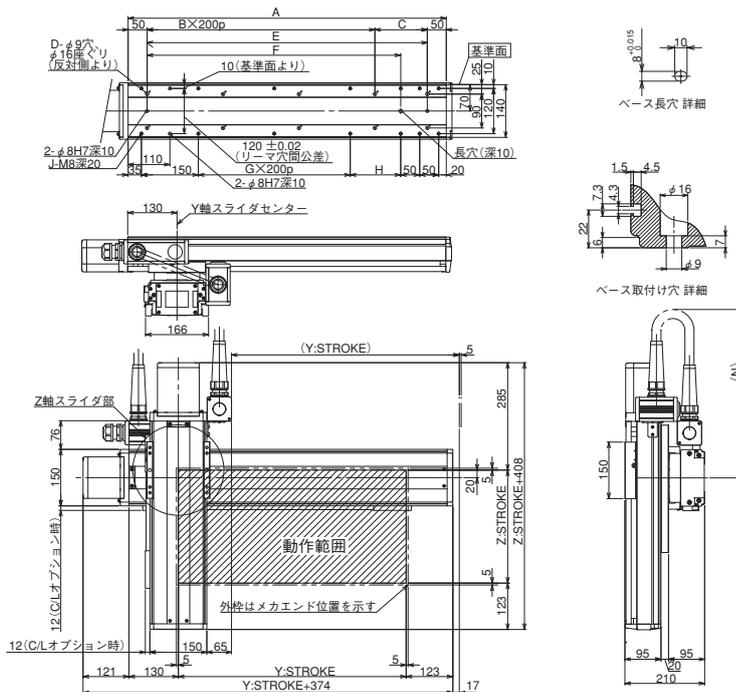
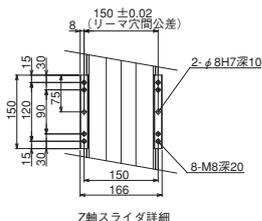
(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	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
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	133	183	233	283	133	183	233
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

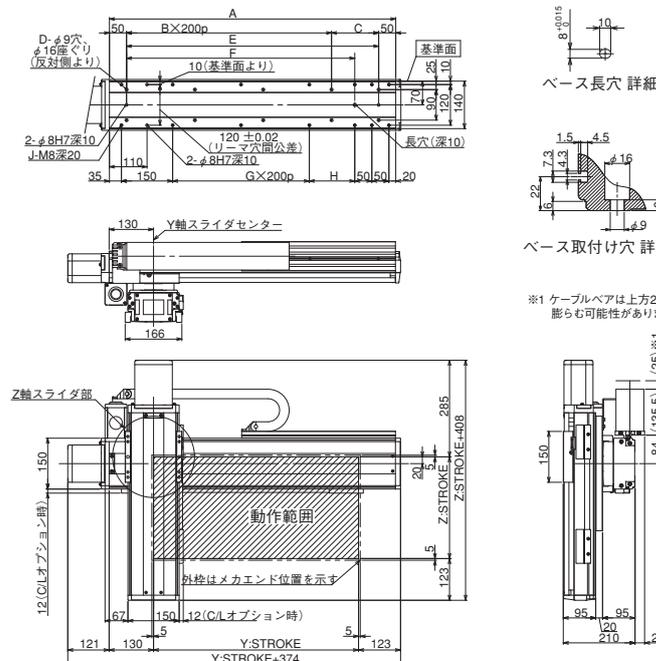
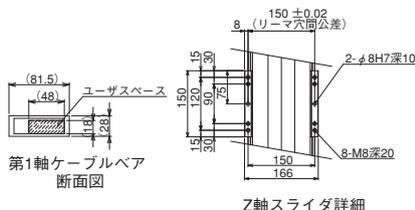
(組合せ方向1)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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をご指定ください。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	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	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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

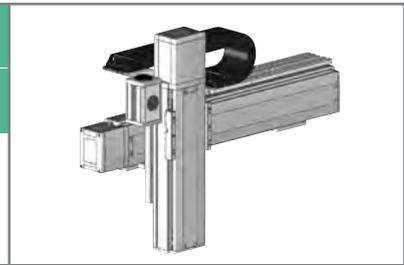
ICSPA6

ICSB2-YBG □ 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 □ — YBG □ H — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	Y軸ストロークオプション 10:100mm 130:1300mm (70:700mm)※ (50mm毎) ※自立ケーブル仕様の場合	下配 オプション表	Z軸ストロークオプション 10:100mm 50:500mm (50mm毎)	下配 オプション表	適応コントローラ 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	--------------	---	--------------	---	------------------------------------	---------------------------------

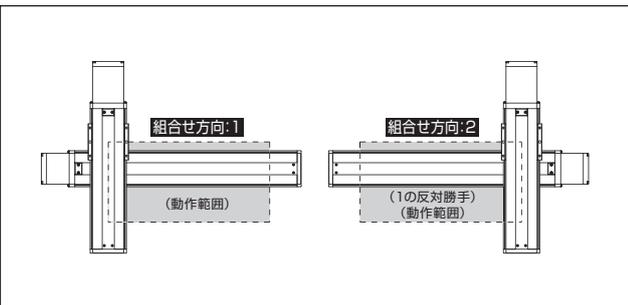


型式内容 ※ [] 内は高精度仕様となります。

YZ 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -YBG1H- [1]- [2] [3]- [4] [5] -T2- [6]- [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -YBG2H- [1]- [2] [3]- [4] [5] -T2- [6]- [7]

※ YZ組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベース

※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ください。

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 Y軸のブレーキ付は、モータ部分の寸法が長くなります。

※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。

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

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ください。(→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-237
Z 軸	ISB [ISPB] -LXM- □ -400-10- (ストローク)-B	→A-237

※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	500
加速度 (※)	0.2	40.0	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	40.0
	0.4	40.0	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	34.0
	0.6	30.0	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)

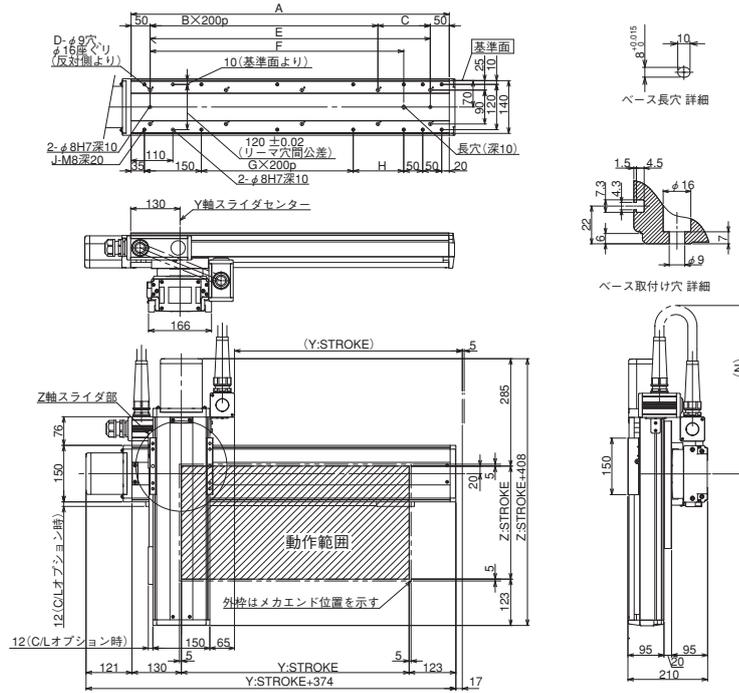
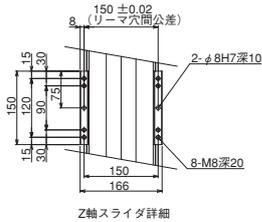
寸法図

(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。

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をご指定ください。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)

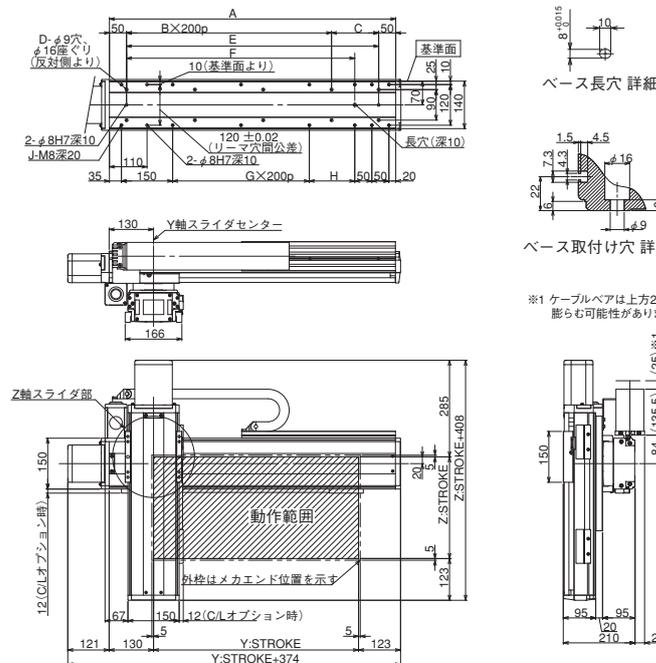
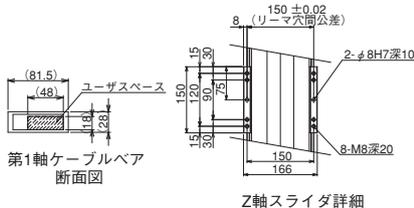
寸法図

(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。

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をご指定ください。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	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	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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

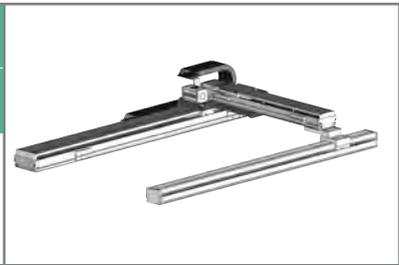
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2 ICS(P)A2
- ICS(P)B3 ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-G1J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸水平ガントリー)タイプ

ICSPB2-G1J□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸水平ガントリー)タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ — G1J□H — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	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 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	--	---	---	------------------------------------	---------------------------------

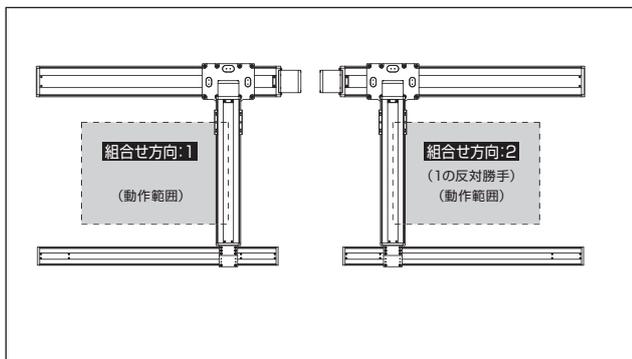


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G1J1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-G1J2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①~⑦の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。
 ※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ページをご参照ください。
 ※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→A-247
X軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-0-0-(ストローク)	—
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227

※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。



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)

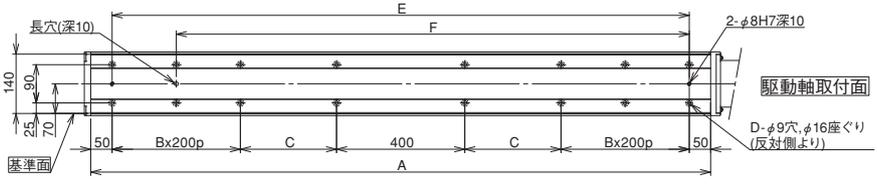
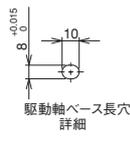
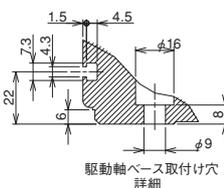
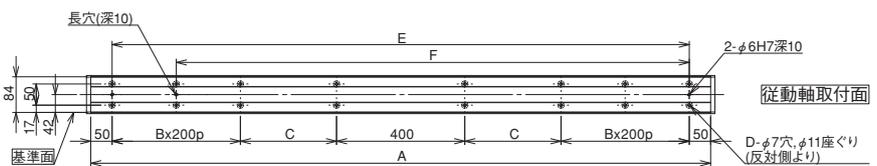
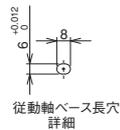
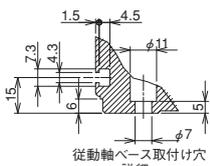
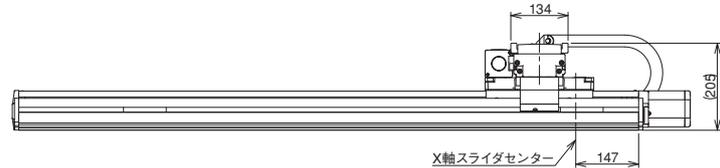
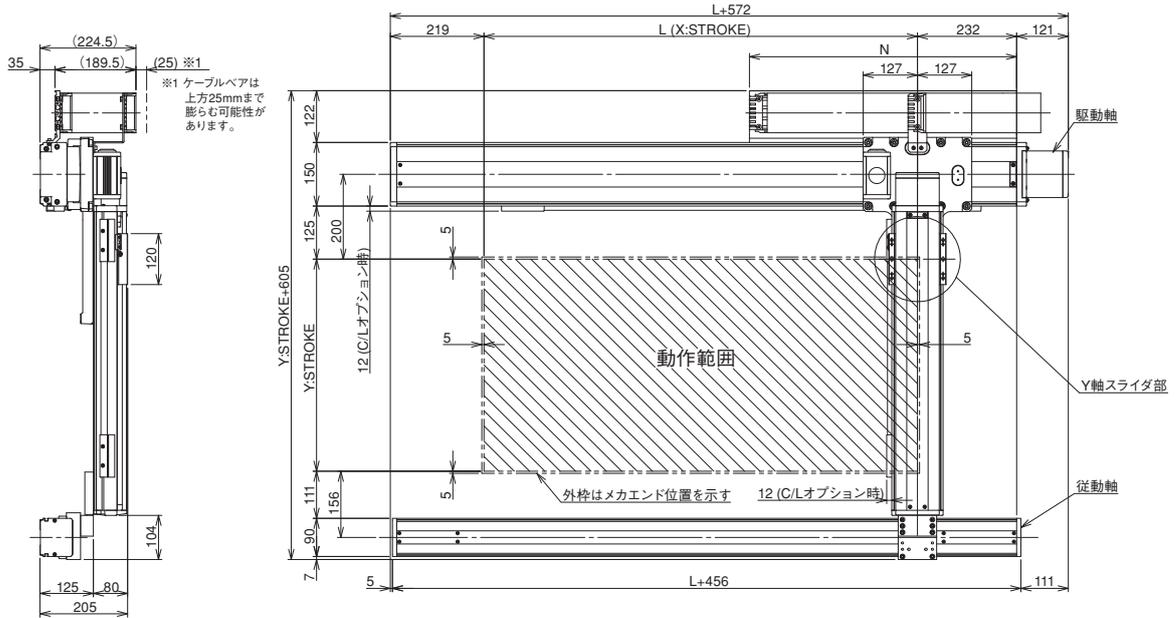
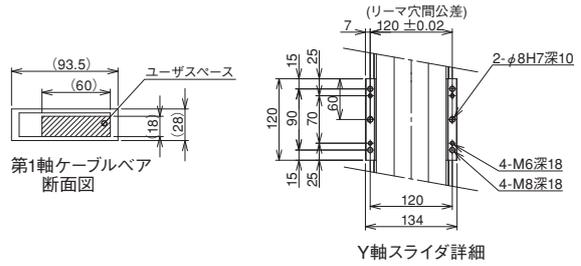
寸法図

(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をご指定ください。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	425	475	525	575	425	475	525	575	625
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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

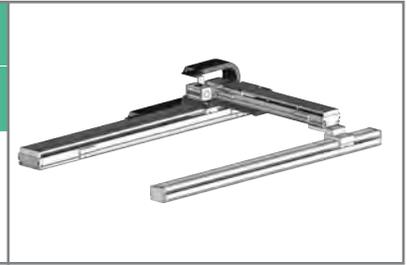
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2 ICS(P)A2
- ICS(P)B3 ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-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 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)	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

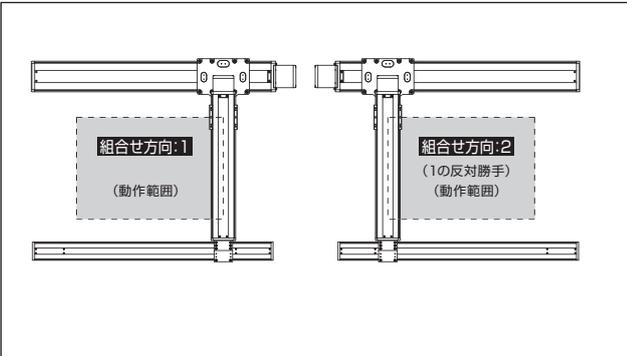


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2] -G2J1H- [1] [2] [3] [4] [5] -T2- [6] [7]
2	ICSB2 [ICSPB2] -G2J2H- [1] [2] [3] [4] [5] -T2- [6] [7]

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。
 ※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ページをご参照ください。
 ※ 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ページをご参照ください。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X 軸 (駆動軸)	ISB [ISPB] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→A-247
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM05-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB [ISPB] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→A-231

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク				
	800	900	1000	1100	1200
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。

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ください。(→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)

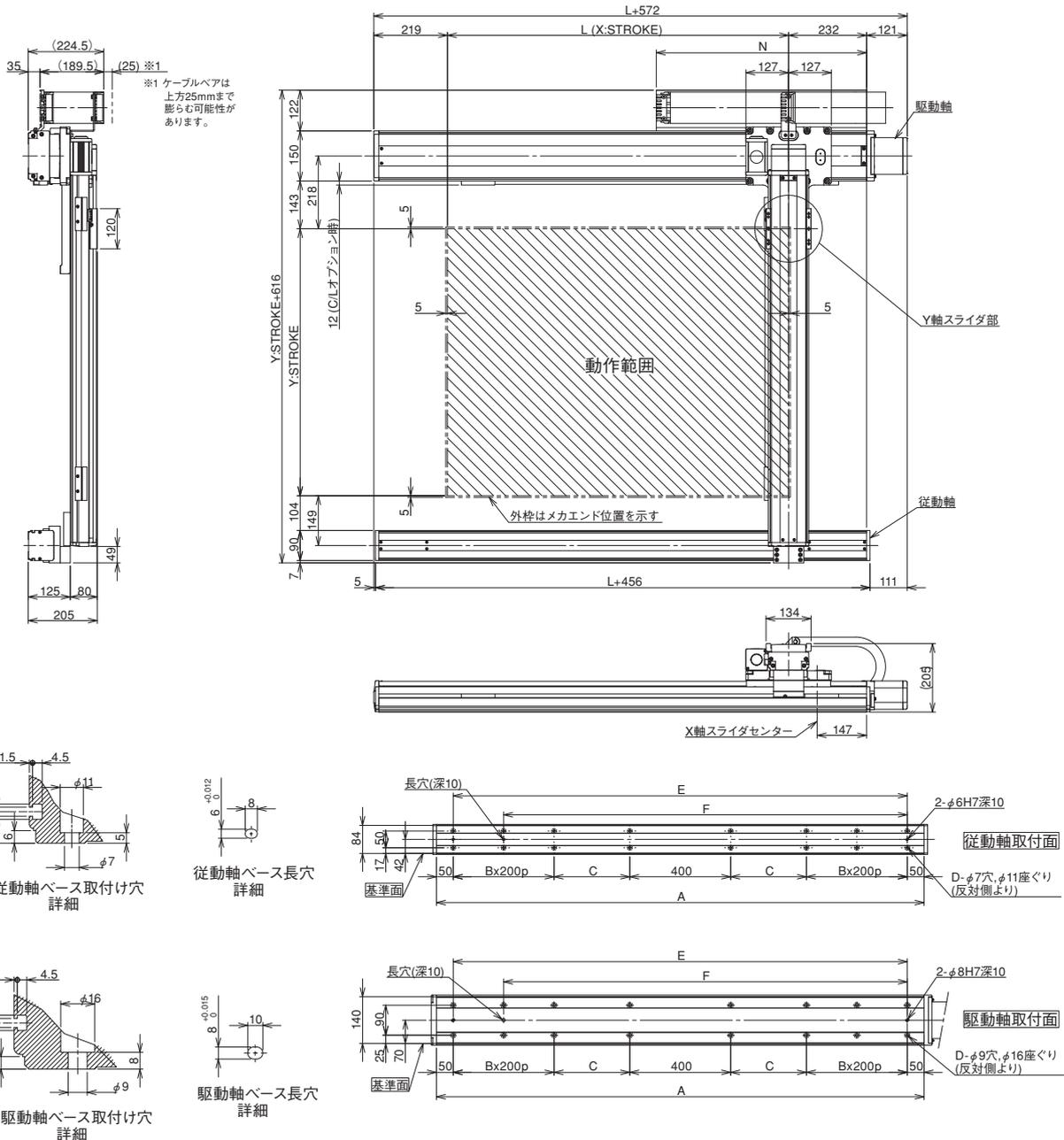
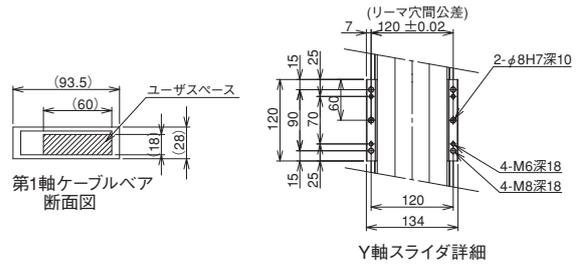
寸法図

(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をご指定ください。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。

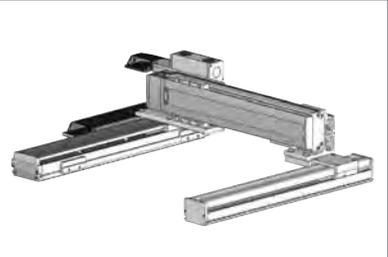


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425	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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- CT4
- IK2
- IK3
- ICSPB2
ICSPB2
- ICSPB3
ICSPB3
- ICSPB4
- ICSPA6

ICSB2-GB □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GB □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm 60:600mm (50mm 毎)	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

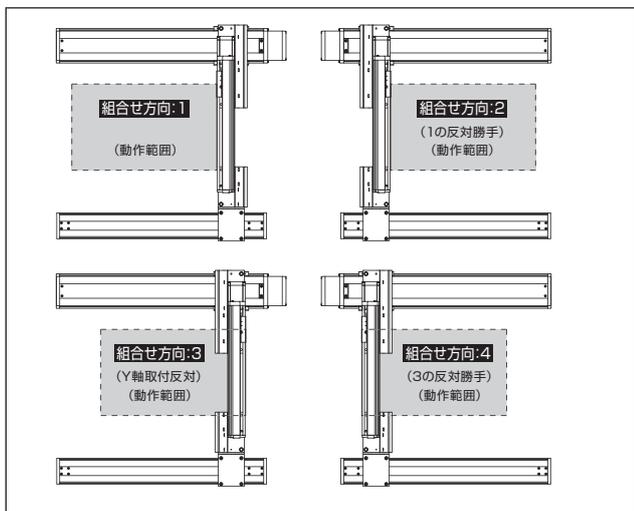
※自立ケーブル仕様の場合

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]-GB1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GB2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GB3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GB4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-223
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB[ISPB]-SXM-□-60-16-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	300	350	400	450	500	550	600
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

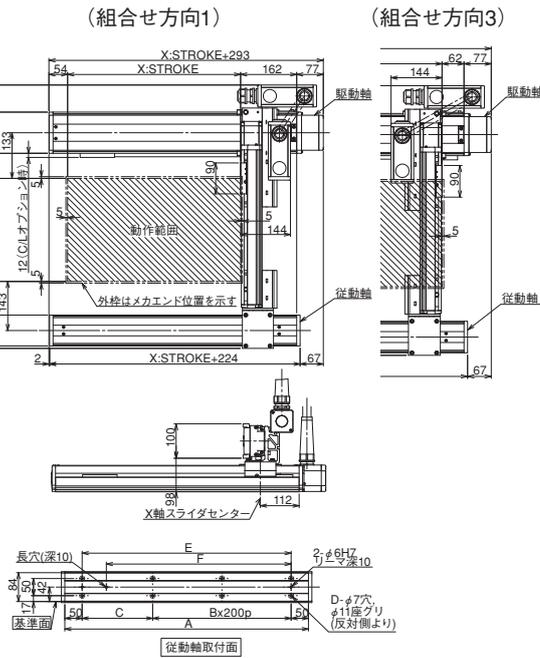
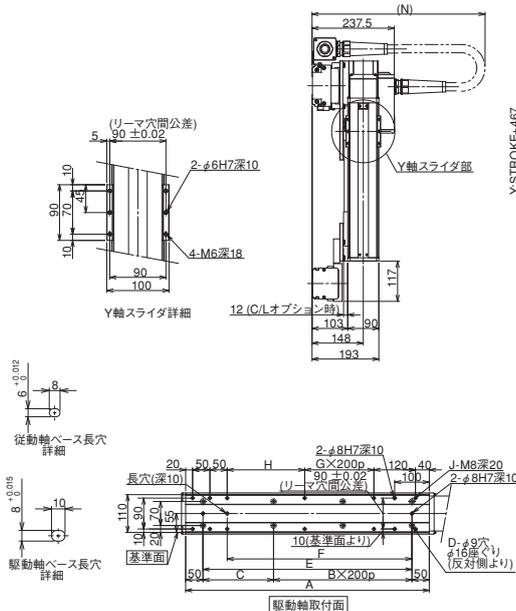
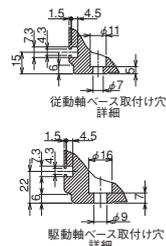
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000

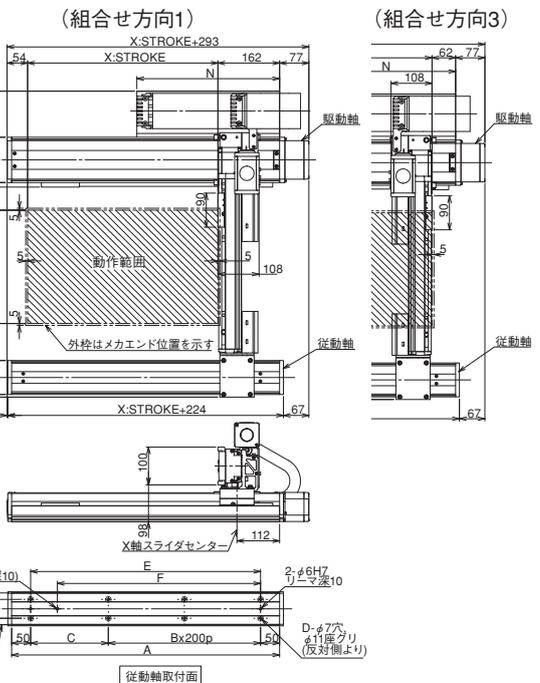
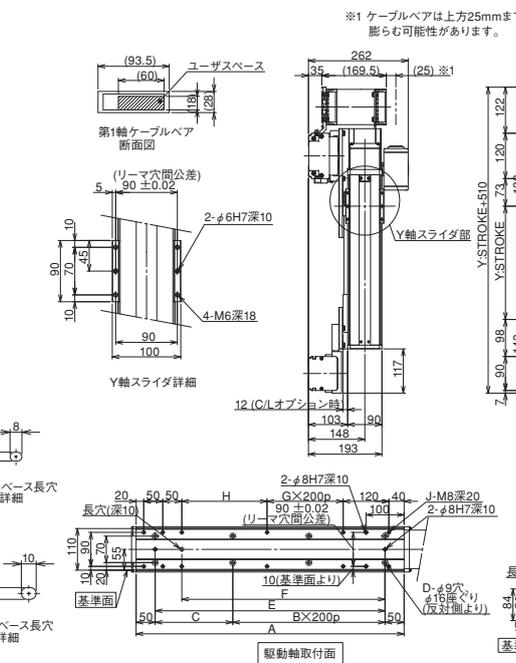
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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

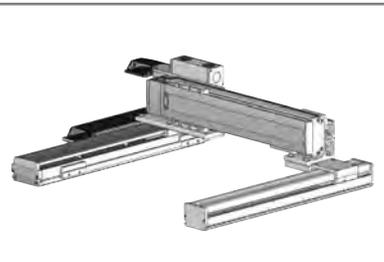
ICSB2-GB □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GB □ M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm毎)	30:300mm 60:600mm (50mm毎)	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

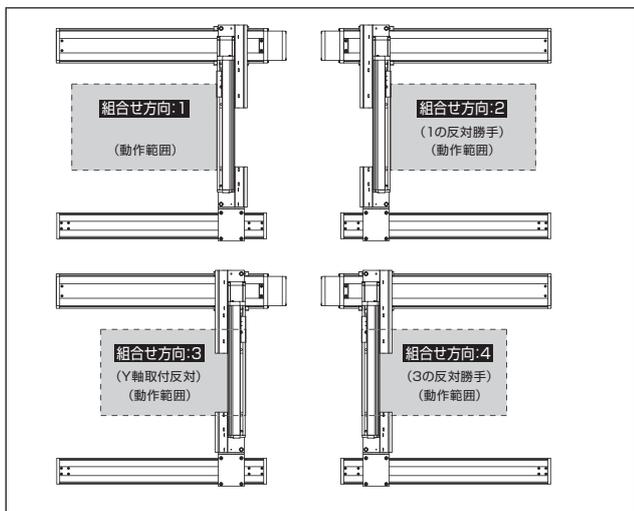


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GB1M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2]-GB2M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2]-GB3M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2]-GB4M-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦ の内容は右表をご参照ください。

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-223
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB [ISPB]-SXM-□-60-8-(ストローク)	→A-219

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク						
	300	350	400	450	500	550	600
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

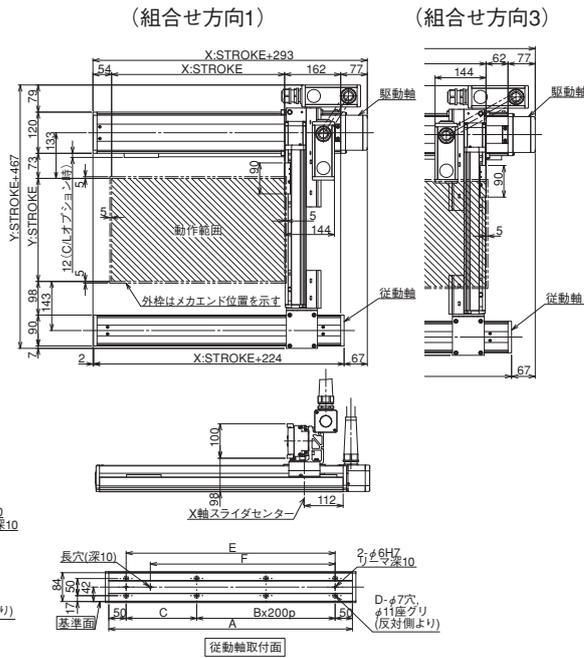
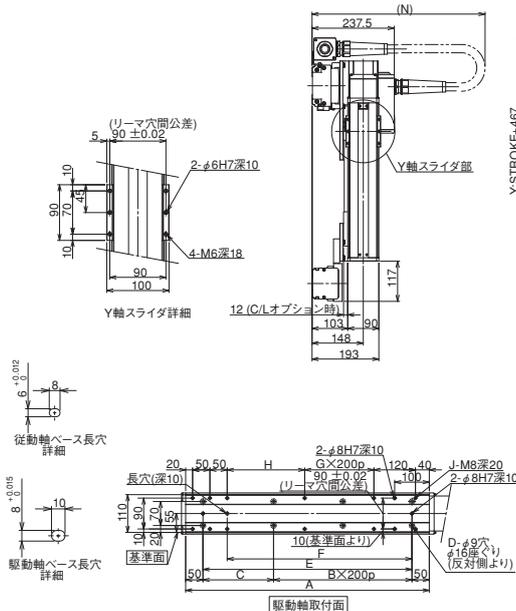
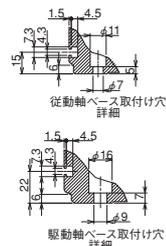
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	550	550	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000

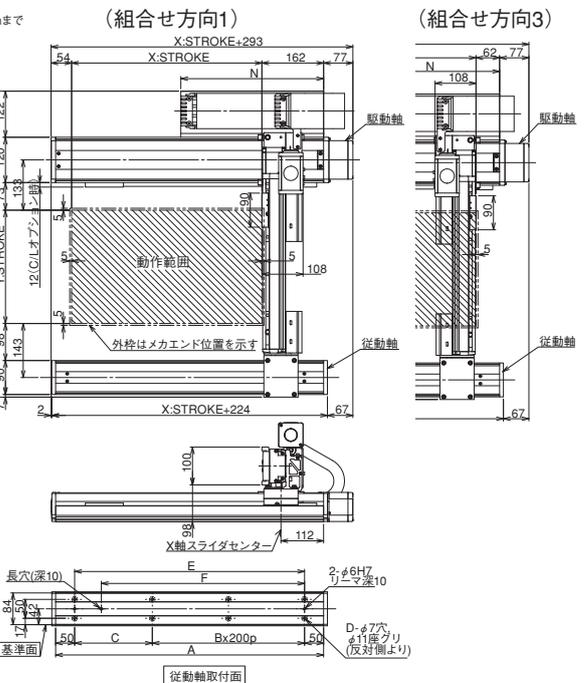
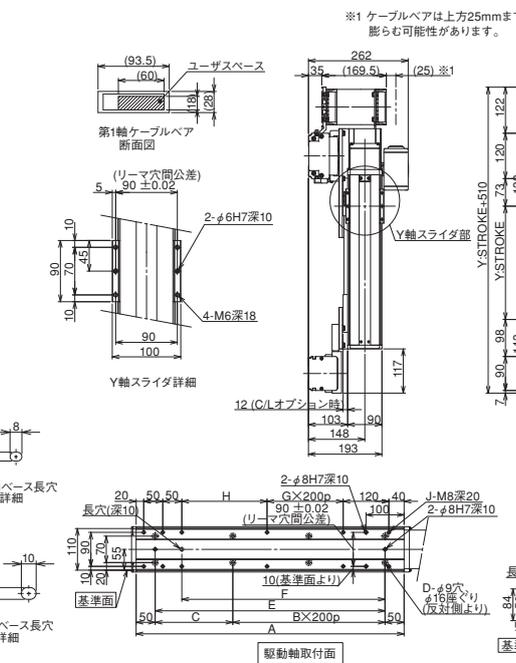
ICSB2 [ICSPB2] -GB □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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をご指定ください。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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

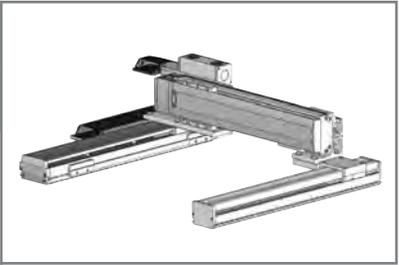
ICS(P)B2
ICS(P)A2

ICS(P)B3
ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

ICSB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ
ICSPB2-GC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ
高精度仕様



■型式項目 □ — GC□H — □ — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル	X軸ストロークオプション 10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	Y軸ストロークオプション 30:300mm 70:700mm (50mm 毎)	選応コントローラ 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
--------------------------------------	----------------------	------------------------------------	---	--	---	------------------------------------	---------------------------------

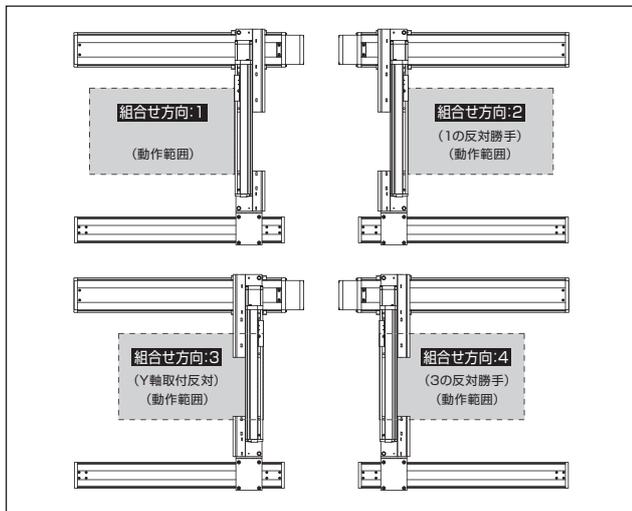
※自立ケーブル仕様の場合

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]-GC1H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GC2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GC3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GC4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-227
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-223

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク								
	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

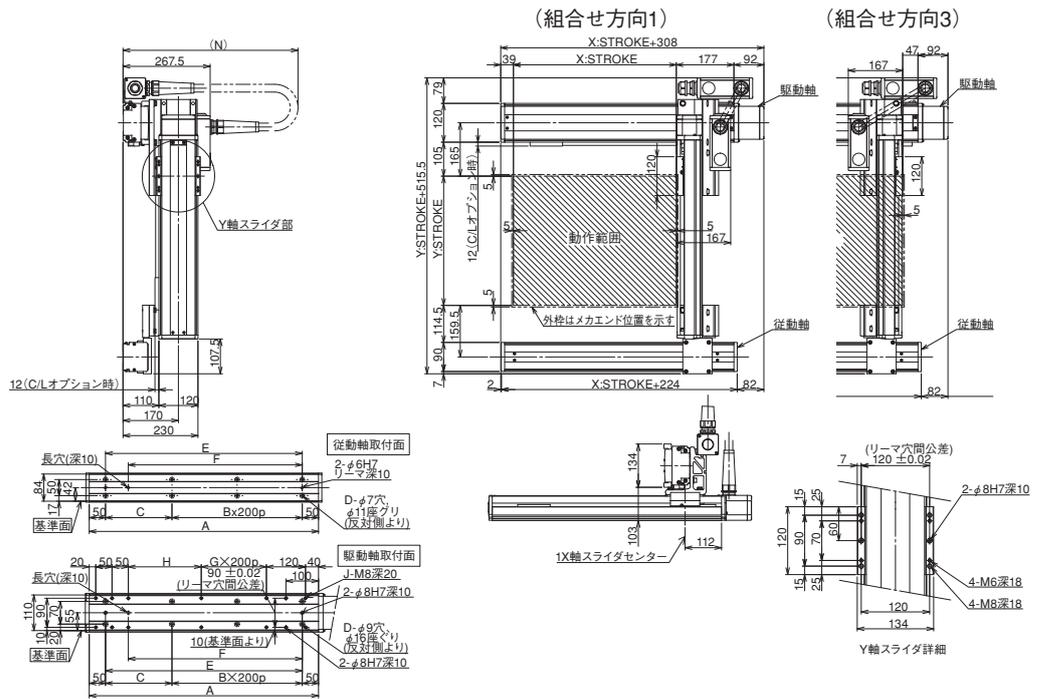
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。

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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

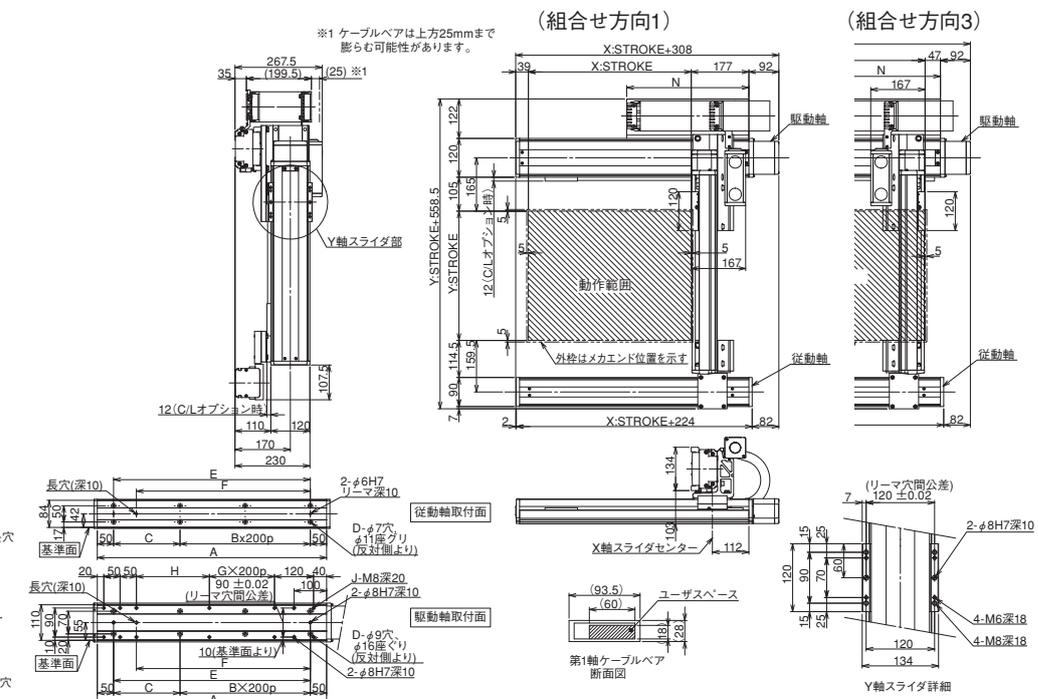
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。

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をご指定ください。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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

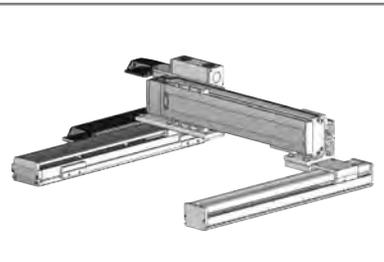
ICSB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG (Y軸横立てガントリー)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 I:インクリメンタル	10:100mm 110:1100mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm 70:700mm (50mm 毎)	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

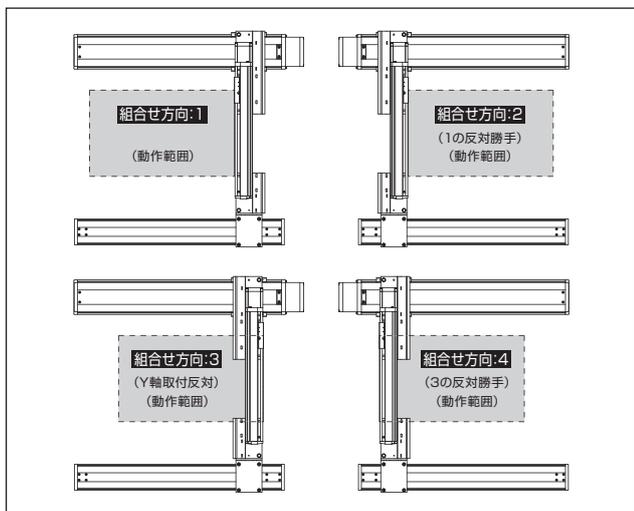


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GC1M-[1]-[2][3]-[4][5]-T2-[6]-[7]
2	ICSB2 [ICSPB2]-GC2M-[1]-[2][3]-[4][5]-T2-[6]-[7]
3	ICSB2 [ICSPB2]-GC3M-[1]-[2][3]-[4][5]-T2-[6]-[7]
4	ICSB2 [ICSPB2]-GC4M-[1]-[2][3]-[4][5]-T2-[6]-[7]

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の [1] ~ [7] の内容は右表をご参照ください。

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-223
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→A-223

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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。

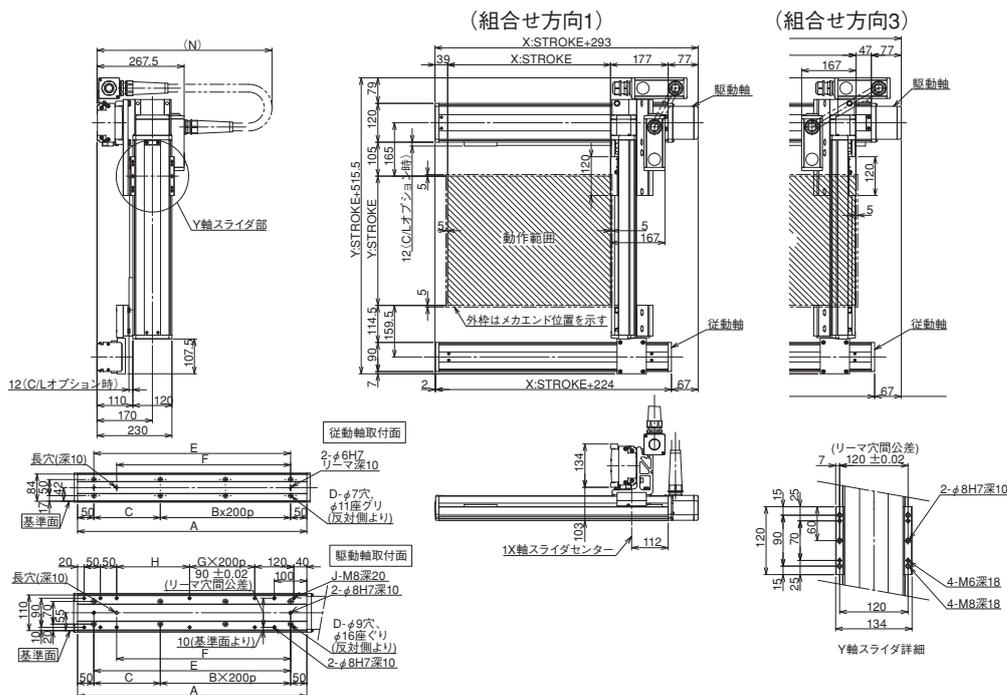
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

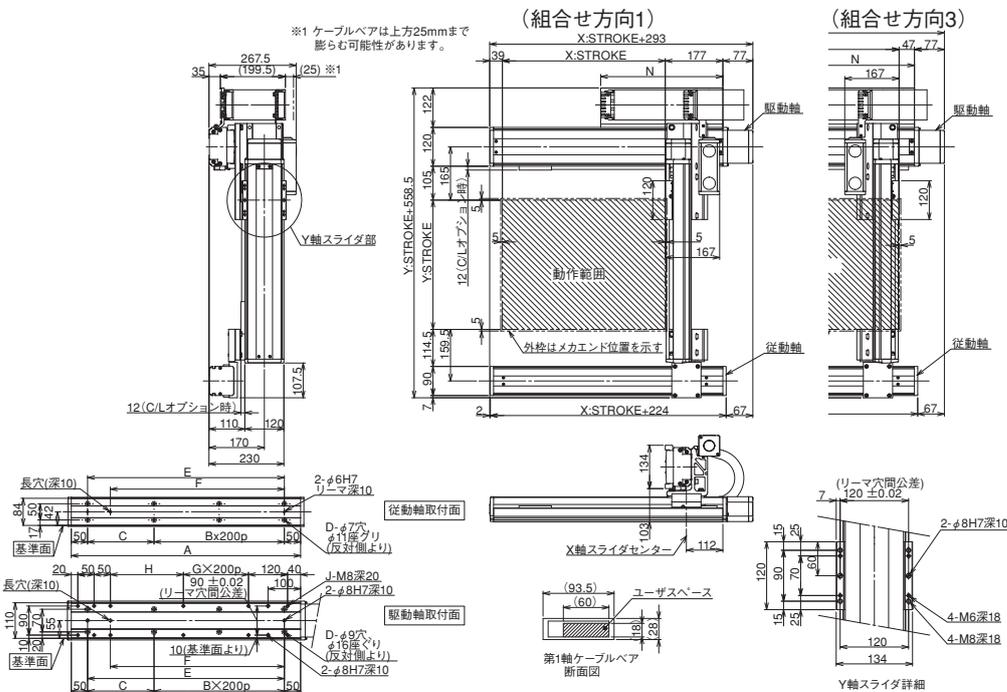
ICSB2 [ICSPB2] -GC □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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。



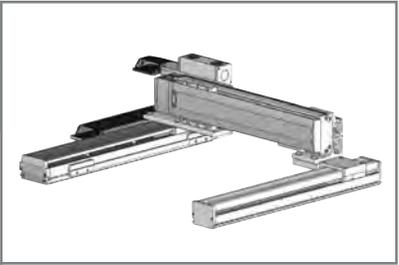
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

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

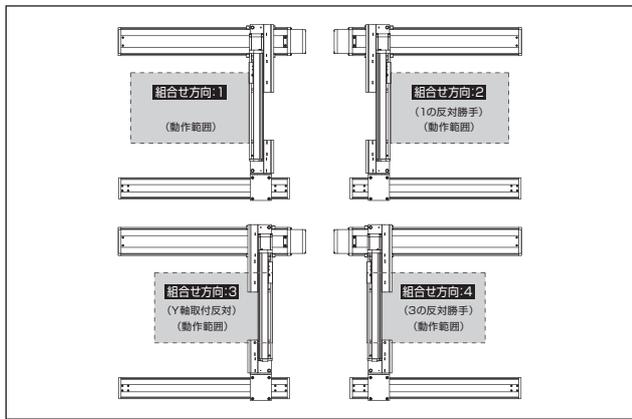
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準2軸仕様 ICSPB2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	30:300mm 70:700mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

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-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GD2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GD3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GD4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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-231
X軸(従動軸)	ISB-SXM02-N-0-0-(ストローク)	—
Y軸	ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→A-223

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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)

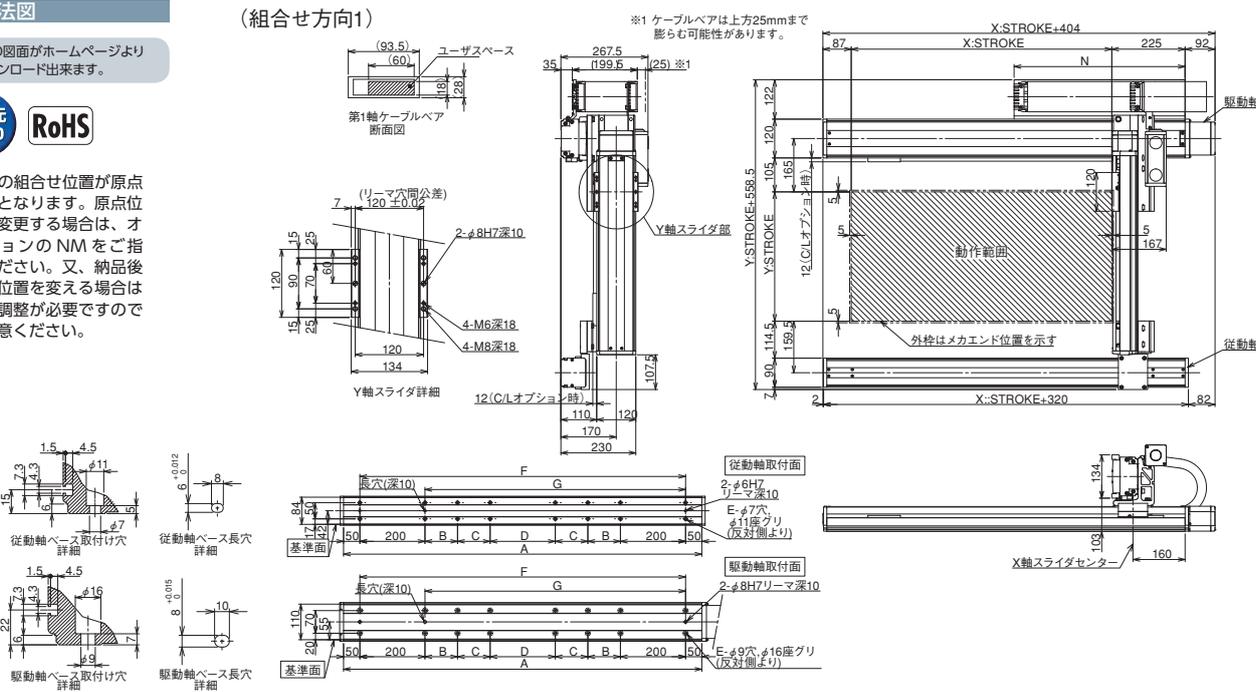
寸法図

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

(組合せ方向1)



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

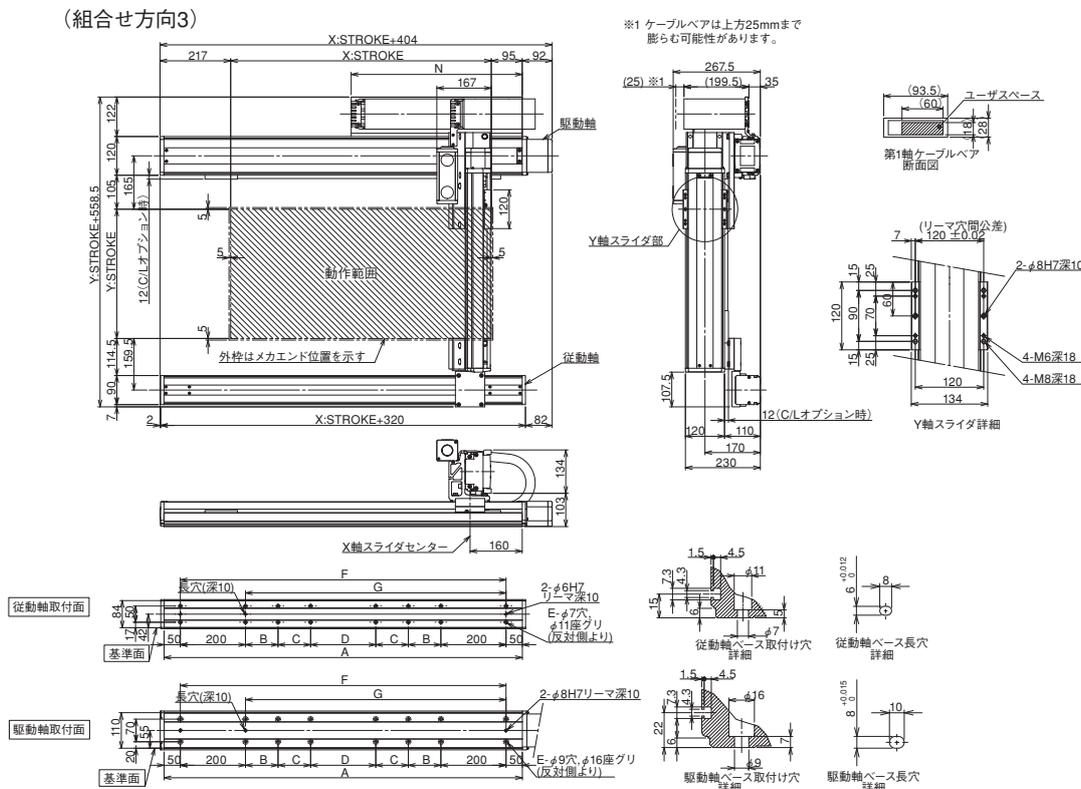
寸法図

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をご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

(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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- CT4
- IK2
- IK3
- ICSPB2
- ICSPA2
- ICSPB3
- ICSPA3
- ICSPA4
- ICSPA6

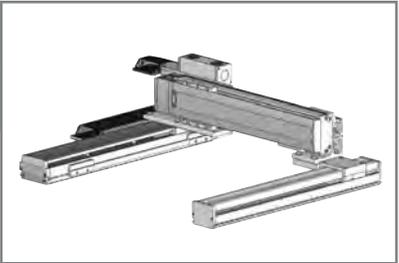
ICSB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 30:300mm 90:900mm (50mm 毎)	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

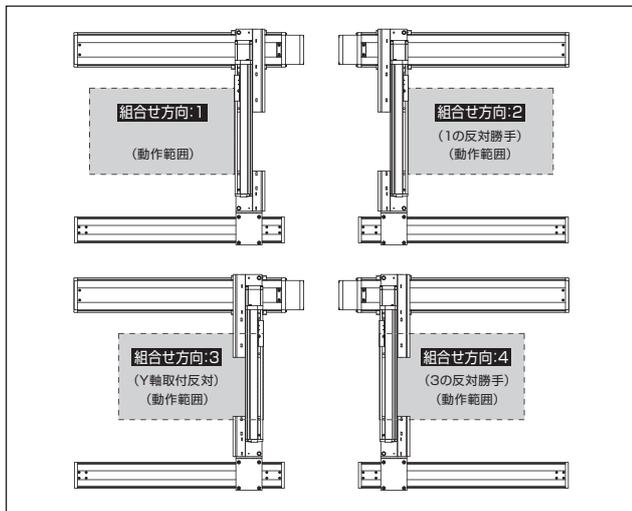


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2[ICSPB2]-GE1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GE2H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GE3H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GE4H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①～⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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 (駆動軸)	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-237
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
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。

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

(注3) 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。

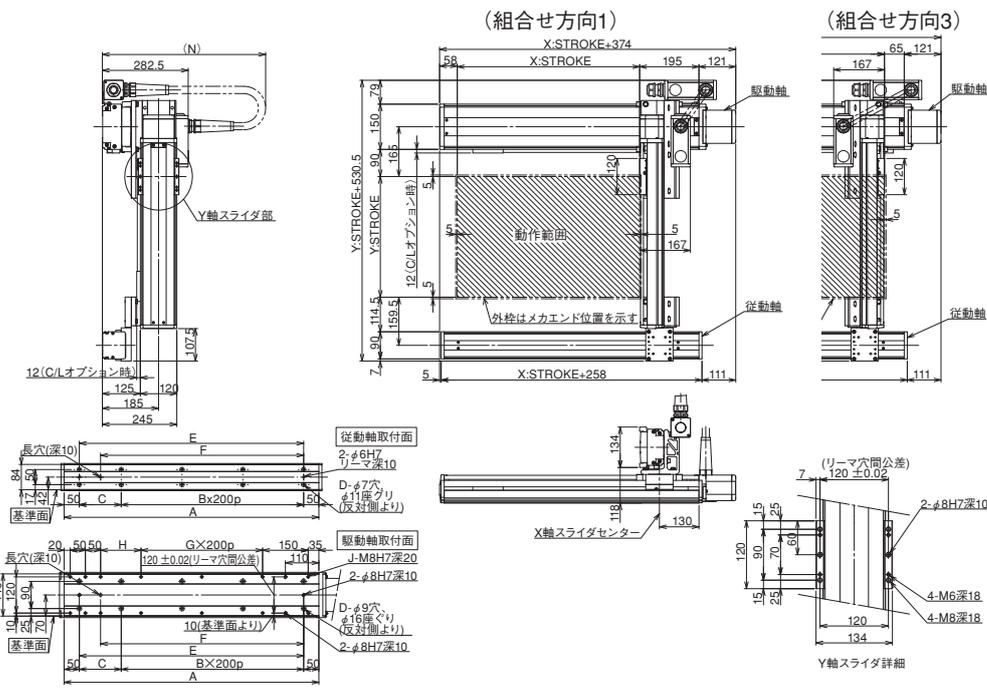
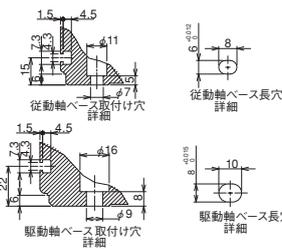
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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をご指定ください。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	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000

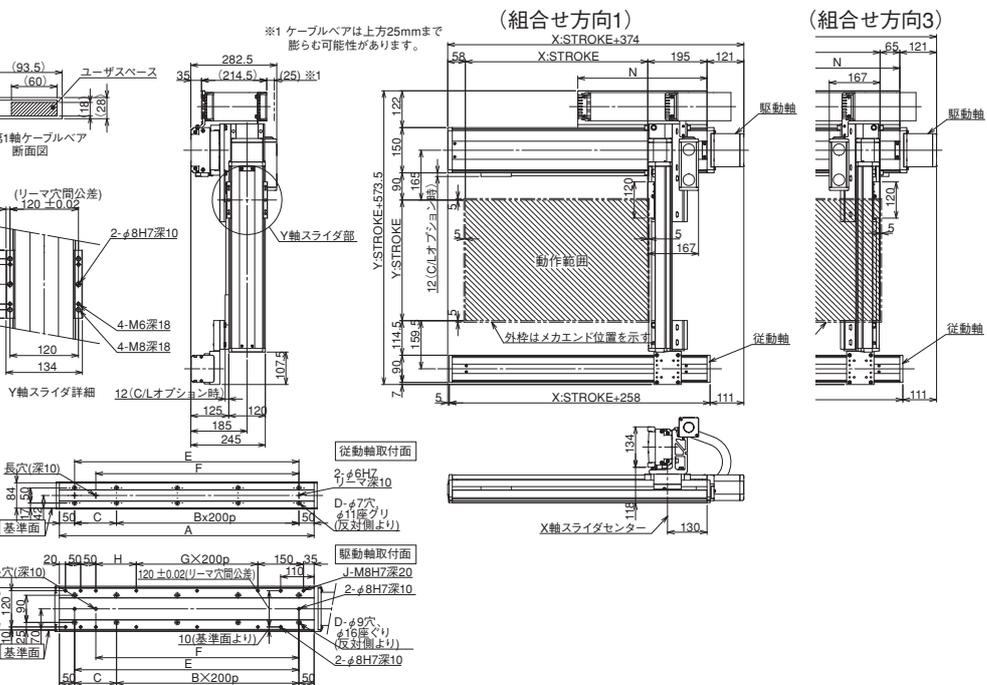
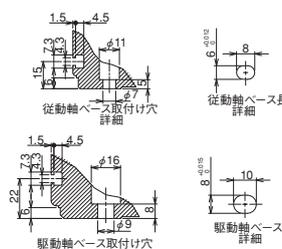
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。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。

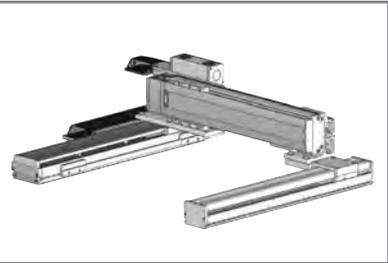


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	338	388	438	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 スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- 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-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ
ICSPB2-GE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ
高精度仕様



■型式項目 □ — GE□M — □ — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	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 I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	30:300mm 90:900mm (50mm 毎)	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

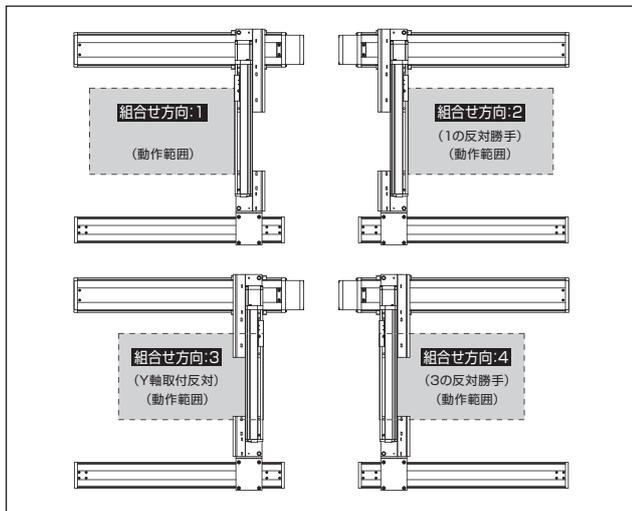
※自立ケーブル仕様の場合

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-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2]-GE2M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2]-GE3M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2]-GE4M-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

共通仕様

項目	仕様
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ください。(→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 (駆動軸)	ISB [ISPB]-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-233
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB [ISPB]-MXM-□-200-10-(ストローク)	→A-227

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か I(インク)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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
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。

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

(注3) 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。

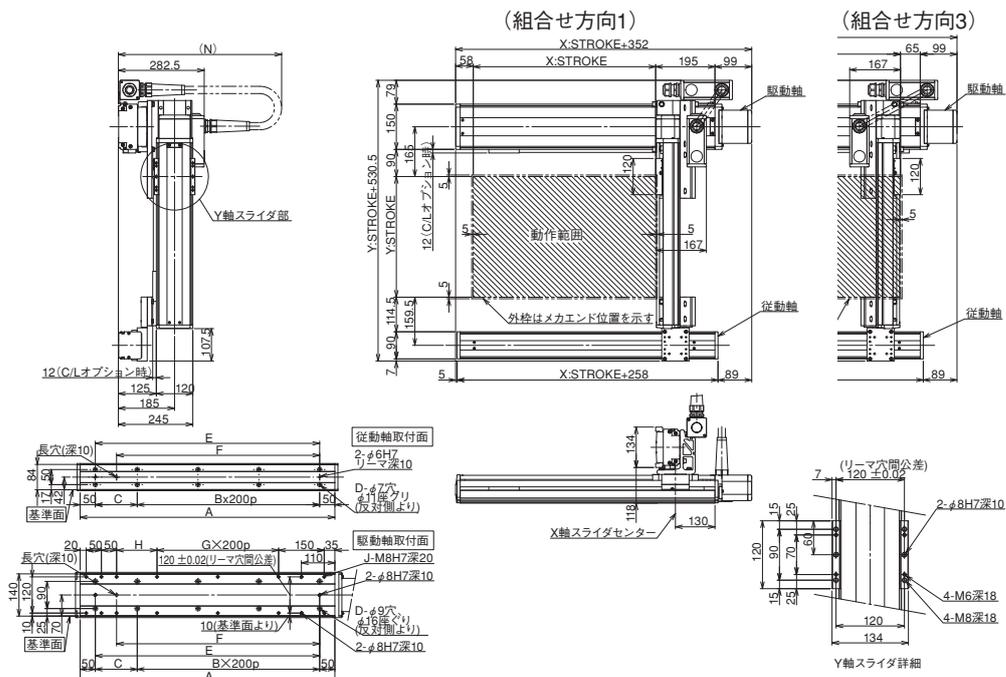
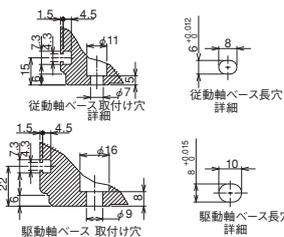
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

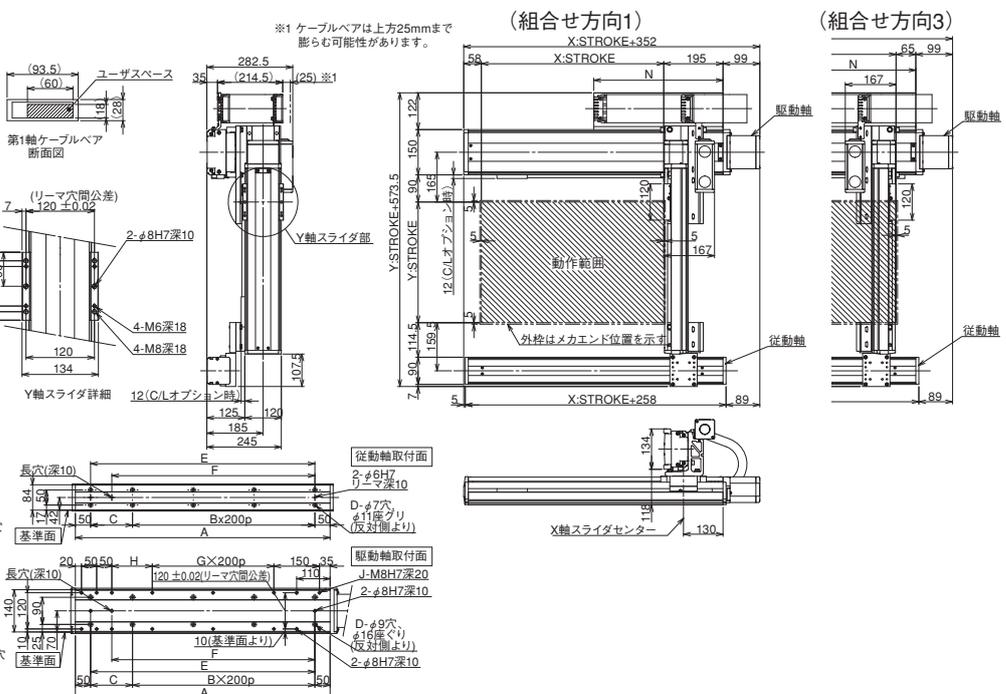
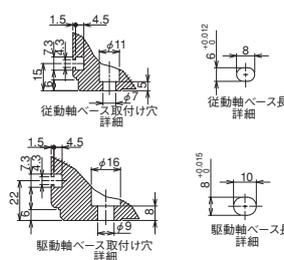
ICSB2 [ICSPB2] -GE □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。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

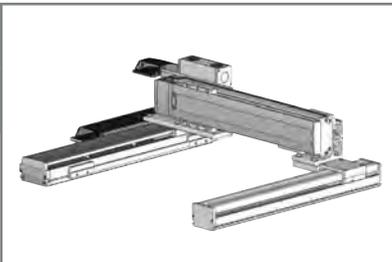
- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

ICSB2-GF □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GF □ H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)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	対応コントローラ	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 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	30:300mm 90:900mm (50mm毎)	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



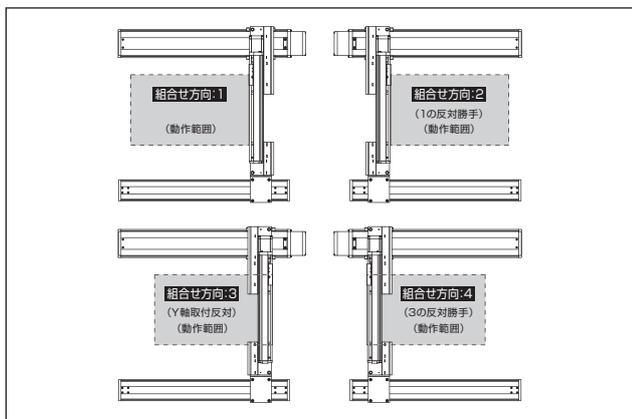
型式内容

※【 】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-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GF2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GF3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GF4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①～⑦ の内容は右表をご参照ください。

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]-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→A-243
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB[ISPB]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→A-227

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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)

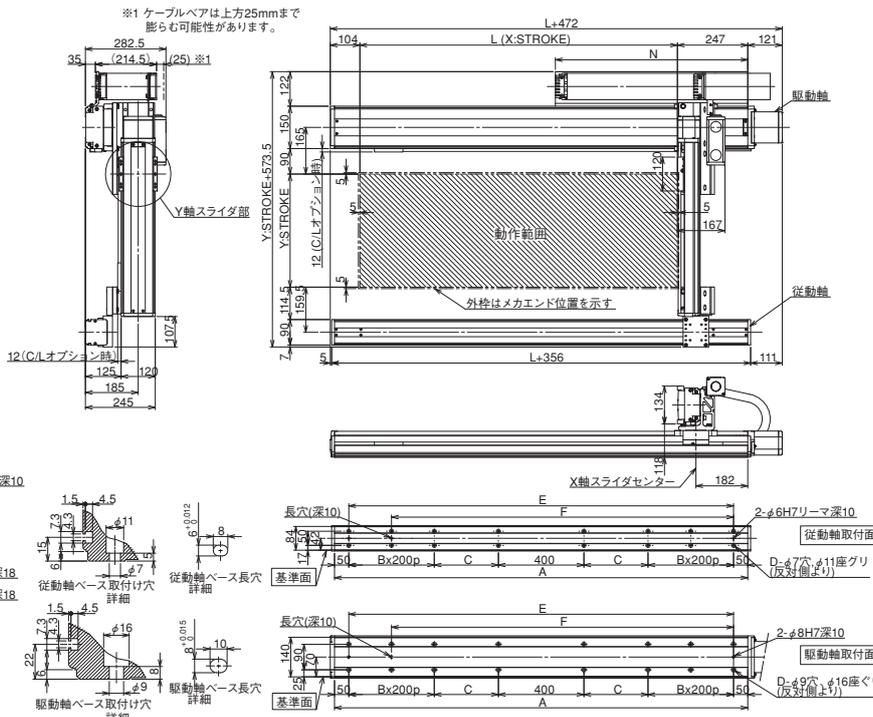
寸法図

(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。

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をご指定ください。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

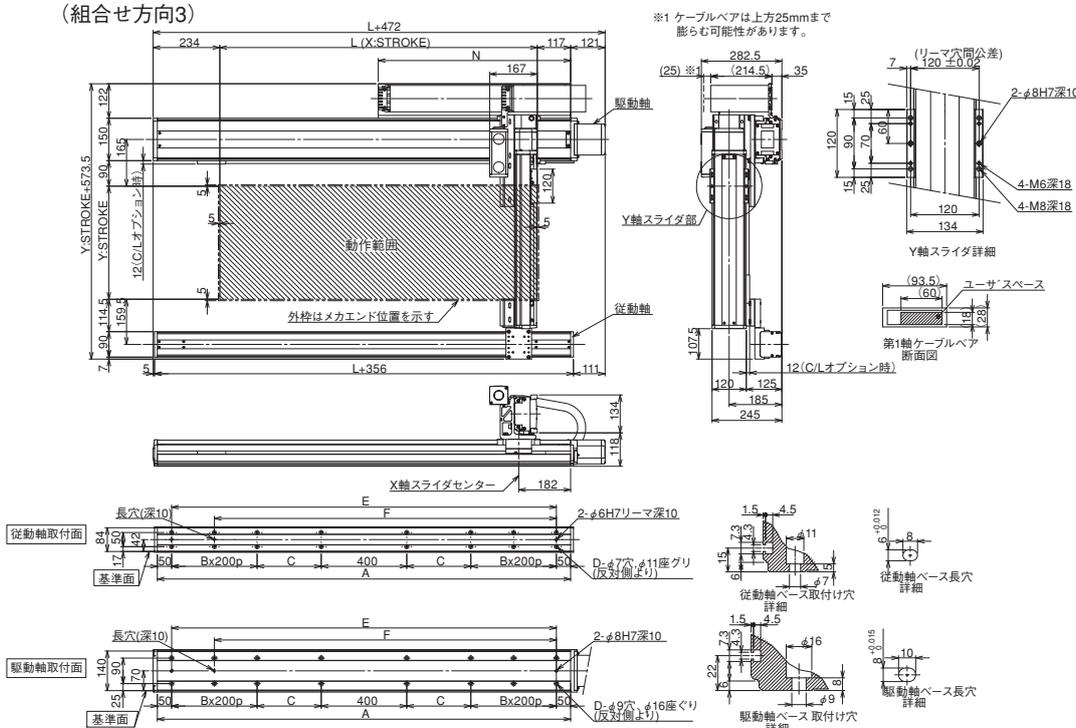
寸法図

(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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CT4

IK2

IK3

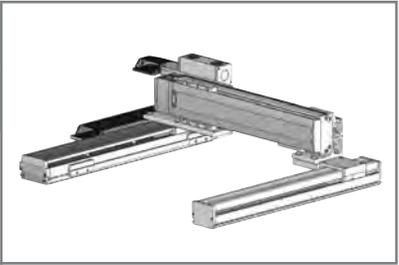
ICS(P)B2
ICS(P)A2

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 □ — GG□H — □ — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 オプション表 50:500mm 110:1100mm (50mm 毎)	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

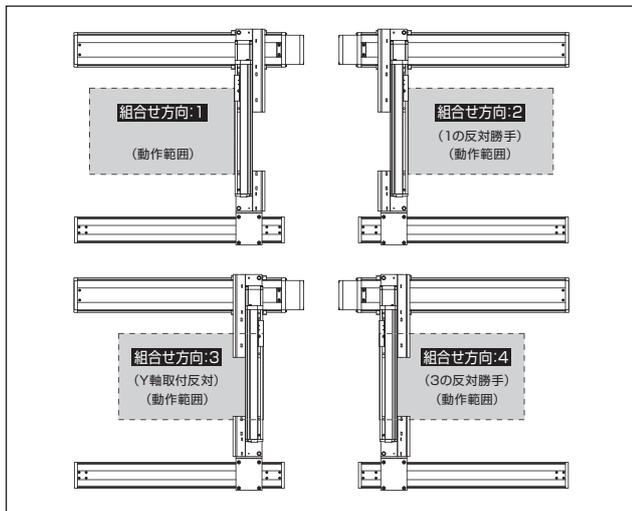
※自立ケーブル仕様の場合

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]-GG1H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GG2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GG3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GG4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の ①~⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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 (駆動軸)	ISB[ISPB]-LXM-□-400-20-(ストローク)	→A-237
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-200-20-(ストローク)	→A-233

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
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。

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

(注3) 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。

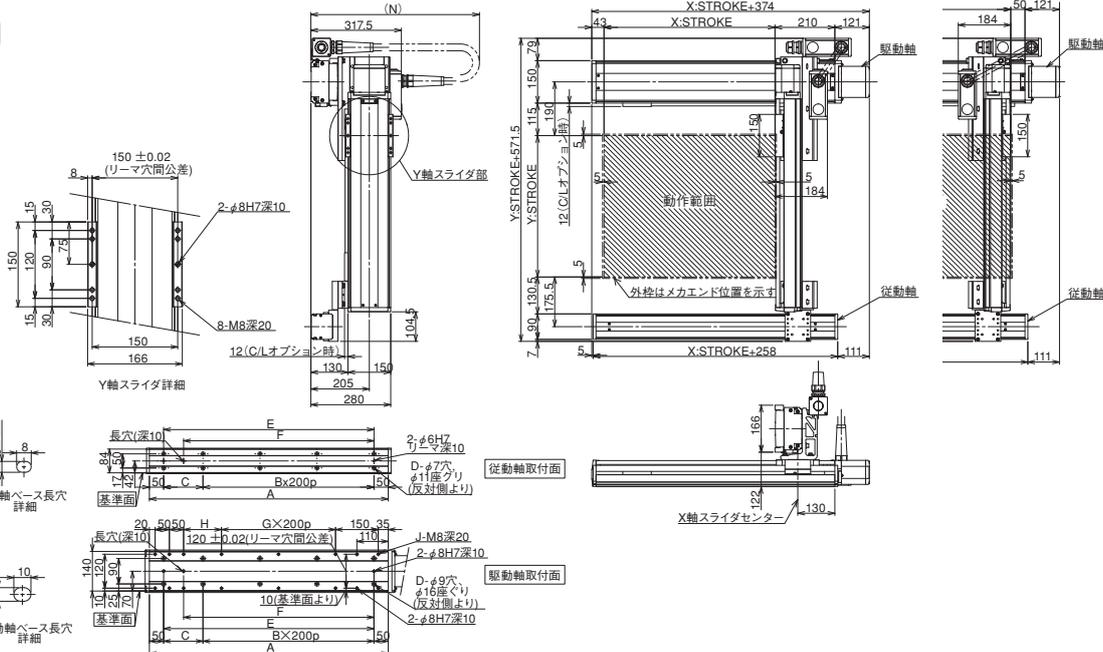
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-SC (自立ケーブル仕様)

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。



※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をご指定ください。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	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

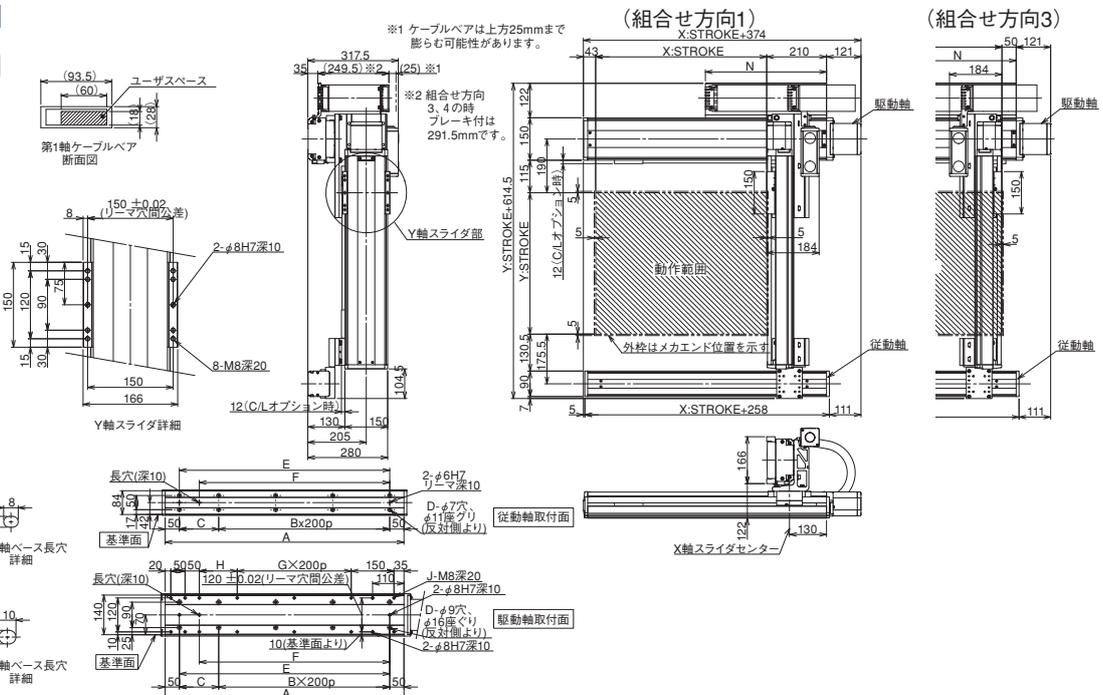
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ H-CT (ケーブルベア仕様)

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。



※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をご指定ください。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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

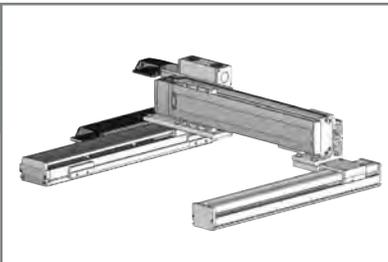
ICSB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ

ICSPB2-GG□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYBG(Y軸横立てガントリー)タイプ 高精度仕様

■型式項目 □ — GG□M — □ — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	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	下記型式内容表参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	10:100mm 130:1300mm (100:1000mm)※ (50mm 毎)	下記 50:500mm 110:1100mm (50mm 毎)	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

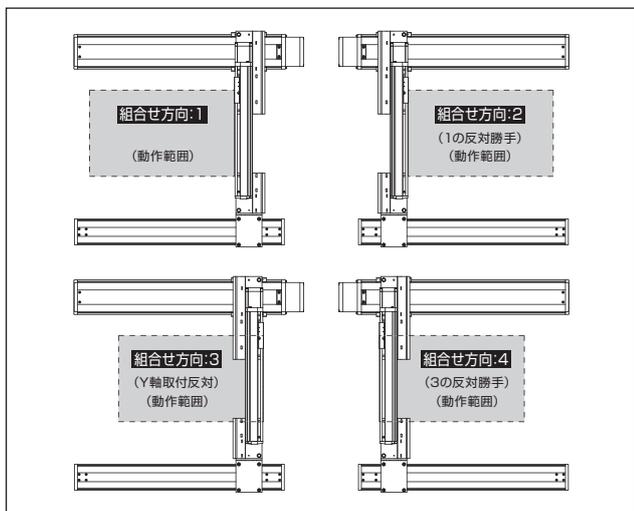


型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

XY 組合せ方向 (※)	型式
1	ICSB2 [ICSPB2]-GG1M-□-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2 [ICSPB2]-GG2M-□-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2 [ICSPB2]-GG3M-□-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2 [ICSPB2]-GG4M-□-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY 組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の □ ~ ⑦ の内容は右表をご参照ください。

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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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。

※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。

※ 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ページをご参照ください。

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	ベアラー型
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ください。(→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 (駆動軸)	ISB [ISPB]-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-233
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-(ストローク)	—
Y 軸	ISB [ISPB]-LXM-□-200-10-(ストローク)	→A-233

※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)

加速度 (※)	Y 軸ストローク												
	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
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。

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

(注3) 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。

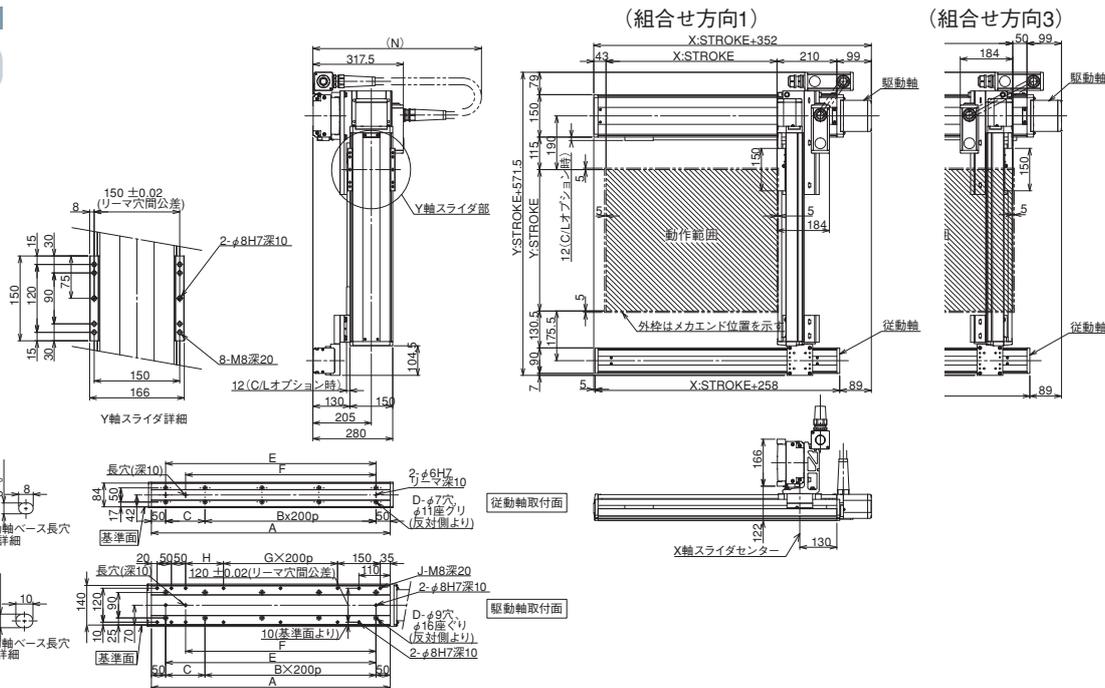
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-SC (自立ケーブル仕様)

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をご指定ください。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

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

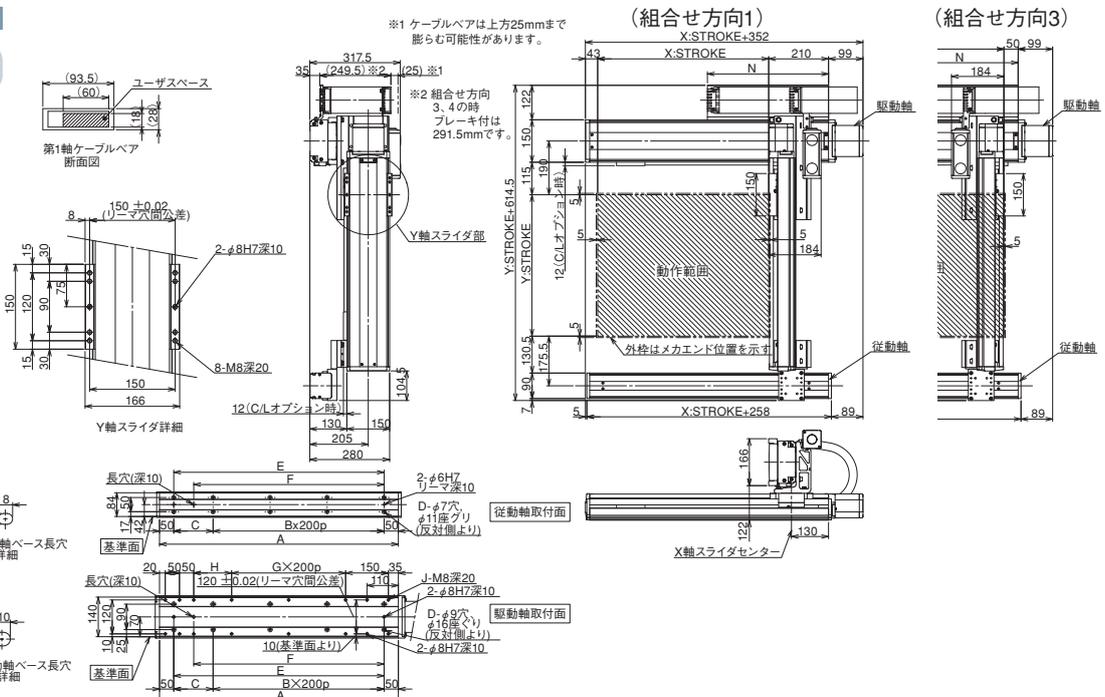
ICSB2 [ICSPB2] -GG □ M-CT (ケーブルベア仕様)

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

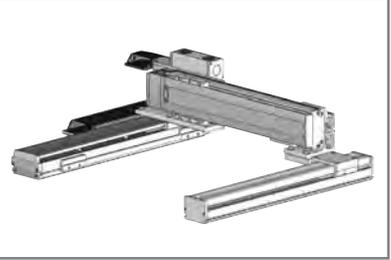
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	
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

- CT4
- IK2
- IK3
- ICS(P)B2
- ICS(P)A2
- ICS(P)B3
- ICS(P)A3
- ICS(P)A4
- ICSPA6

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

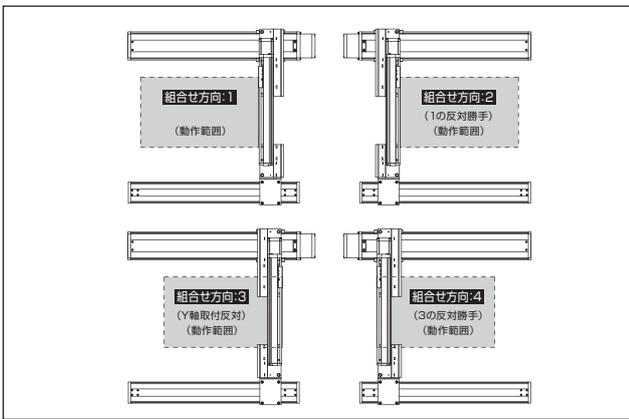
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストロークオプション	Y軸ストロークオプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSB2標準仕様 ICSPB2高精度仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	50:500mm 110:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	下記型式内 記号説明 参照

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-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
2	ICSB2[ICSPB2]-GH2H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
3	ICSB2[ICSPB2]-GH3H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦
4	ICSB2[ICSPB2]-GH4H-①-②③④⑤-T2-⑥-⑦

※ XY組合せ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は右表をご参照ください。

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]-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→A-243
X 軸 (従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-(ストローク)	-
Y 軸	ISB[ISPB]-LXM-□-200-20-(ストローク)	→A-233

※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 I:インクリメンタル
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	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑦	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ください。

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ください。

※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ページをご参照ください。

※ 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ページをご参照ください。

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ください。(→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)

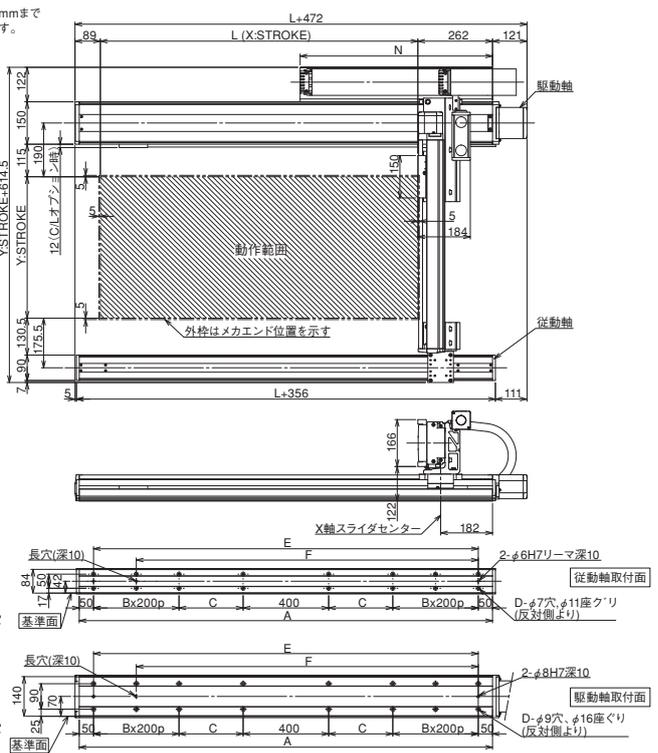
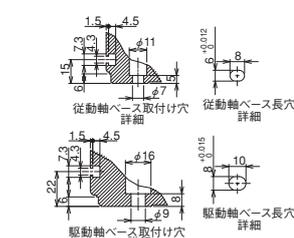
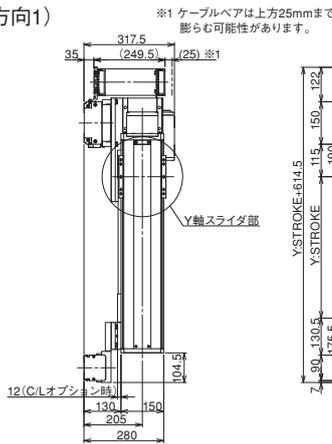
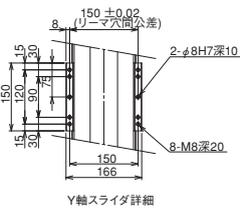
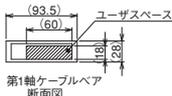
寸法図

(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をご指定ください。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

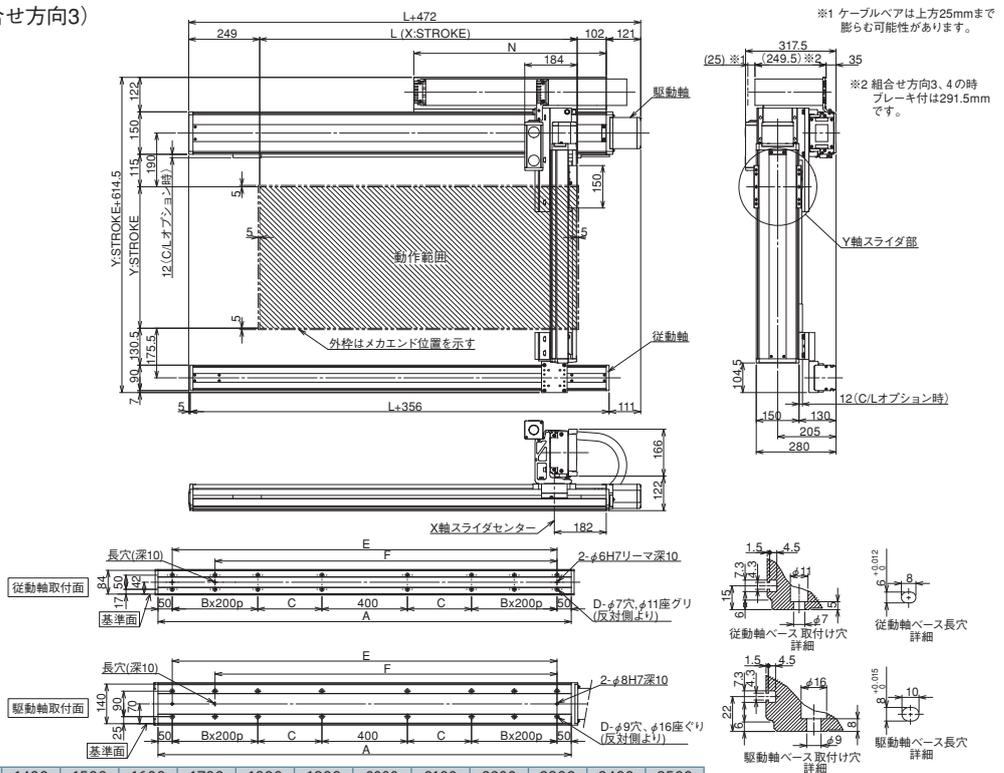
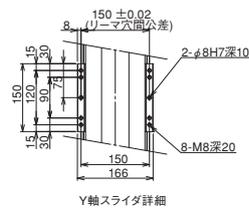
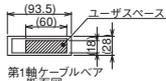
寸法図

(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をご指定ください。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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- CT4
- IK2
- IK3
- ICSPB2
- ICSPA2
- ICSPB3
- ICSPA3
- ICSPA4
- ICSPA6