

5

直交ロボット

テーブルトップロボット

直交型６軸ロボット

スカラロボット

TOTAL CATALOG 2024

アイエイアイ　総合カタログ２０２４

IAI
Quality and Innovation

IAI 総合カタログ2024／ラインナップ

1 製品紹介　保守部品　技術資料

- 会社紹介
- アイエイアイの技術
- アイエイアイ製品の機能
- アプリケーション事例
- 保守部品
- 注意事項
- 技術資料
- 総合カタログ 2024 非掲載機種
- 生産中止機種と後継機種
- 旧型式変換表

2 エレシリンダー®（2点位置決め）

スライダー



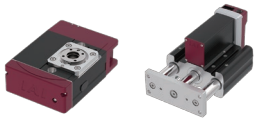
ロッド
ラジアルシリンダー®



テーブル　グリッパー



ロータリー　ストッパー



クリーン／防塵防滴仕様

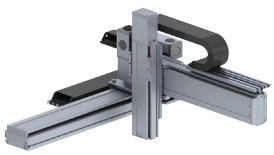


制御関連機器



5 直交　テーブルトップ　直交型6軸　スカラ

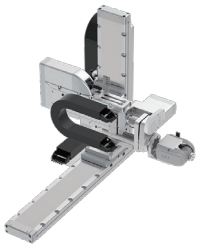
直交



スカラ



直交型6軸



テーブルトップ

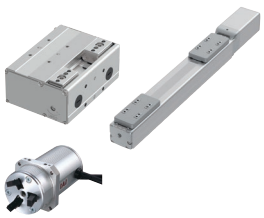


6 パルスプレス　サーボプレス　グリッパー　ロータリー　特殊用途

パルスプレス
サーボプレス



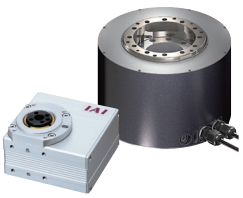
グリッパー

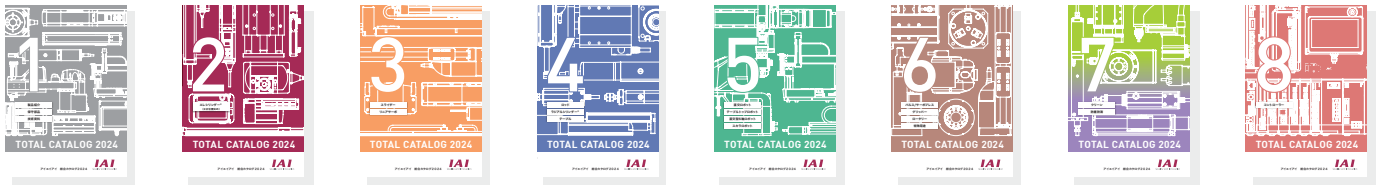


【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック



ロータリー





3 スライダー　リニアサーボ

スライダー



リニアサーボ

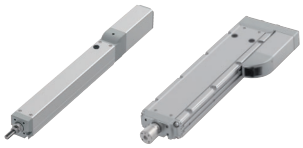


4 ロッド　ラジアルシリンダー®　テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®

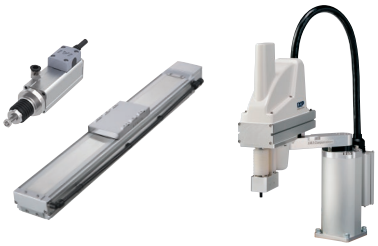


テーブル

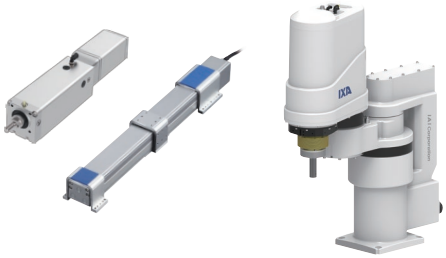


7 クリーン　防塵防滴

クリーン仕様



防塵防滴仕様



8 コントローラー

単軸コントローラー



多軸コントローラー



DC24V電源

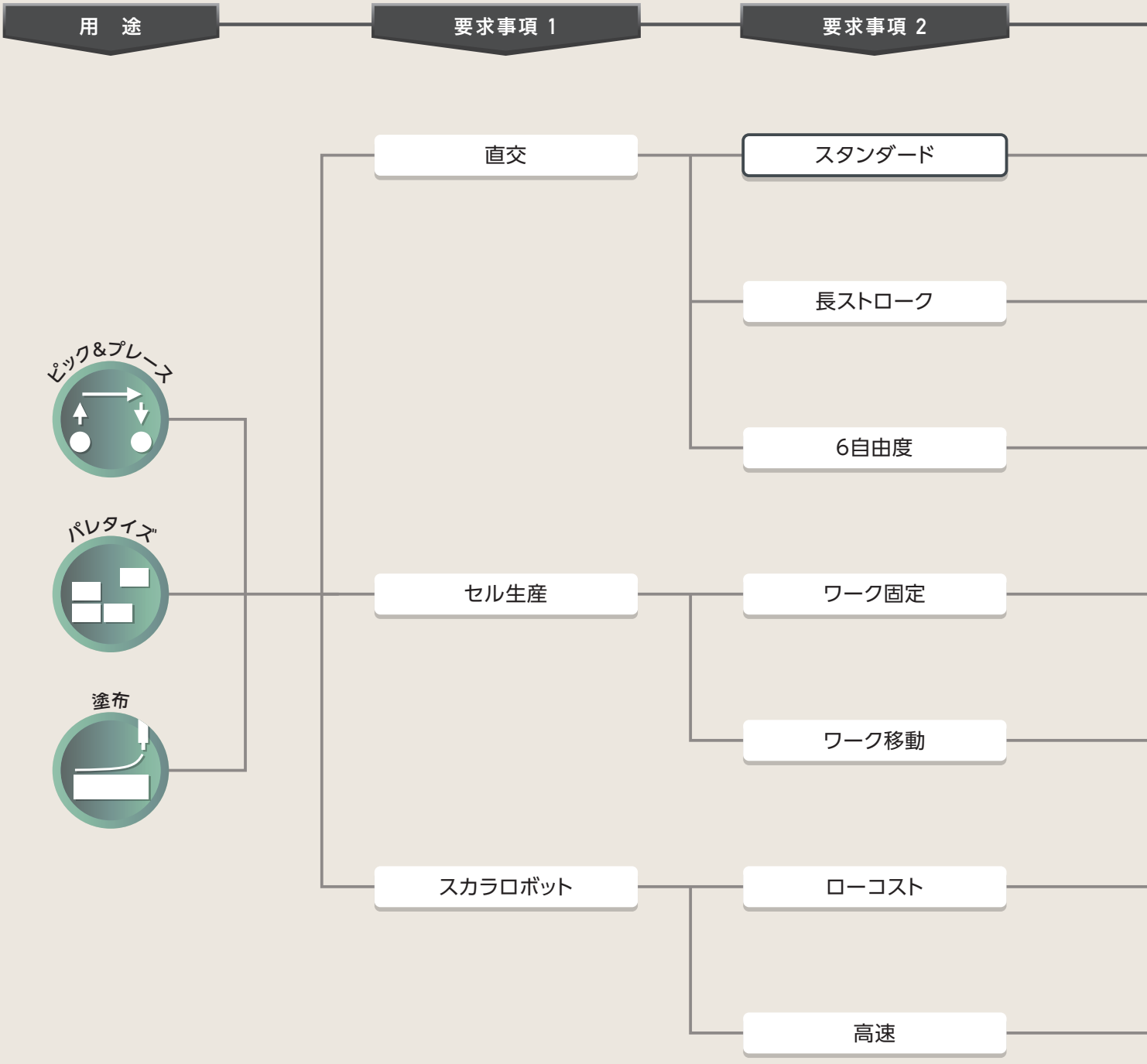


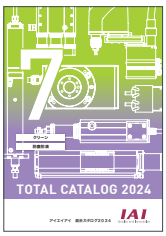
パソコン専用ソフト　ティーチングボックス



IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

～直交/テーブルトップ直交型6軸/スカラ～

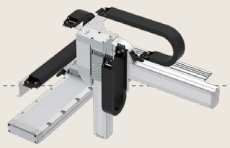
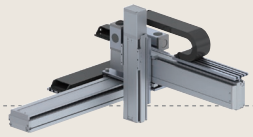
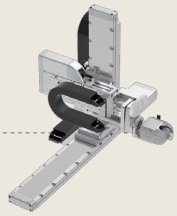




7巻｜クリーン・防塵防滴

スカラロボットはクリーンルーム、防塵防滴仕様もご用意しています。

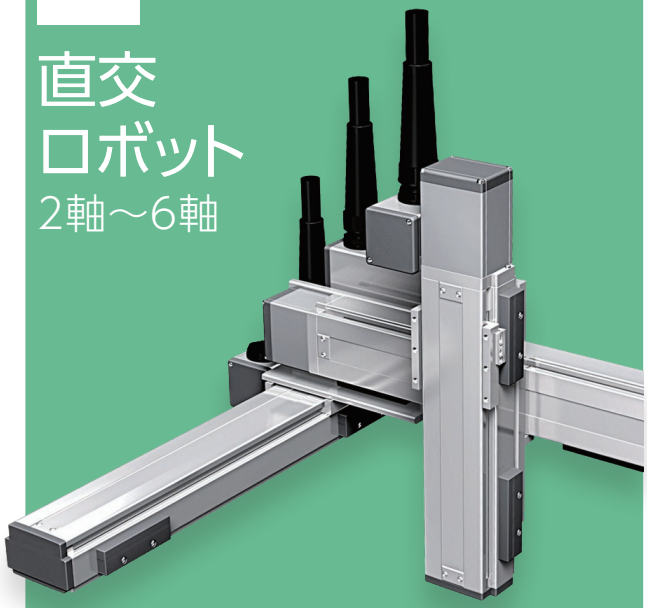
お客様の「あったらいいな」を形にします。

仕様（ストローク・可搬質量など）	シリーズ・タイプ		詳細ページ
軸数：2～6軸 ベース軸ストローク（mm）：800～1100 可搬質量（kg）：～17 ベース軸最高速度（mm/s）：～1100	直交ロボット IK		5 7
軸数：2～6軸 ベース軸ストローク（mm）：500～4155 可搬質量（kg）：～90 ベース軸最高速度（mm/s）：～2500	直交ロボット ICSB		5 8
軸数：6軸 ベース軸ストローク（mm）：50～1100 可搬質量（kg）：～2 最大合成速度（mm/s）：～700	直交型6軸ロボット CRS		5 29
軸数：2～4軸 最長ストローク（mm）：500×500 可搬質量（kg）：～30 最高速度（mm/s）：～1200	テーブルトップロボット TTA-A		5 21
軸数：2～4軸 最長ストローク（mm）：500×450 可搬質量（kg）：～20 最高速度（mm/s）：～1000	テーブルトップロボット TTA-C		5 21
軸数：3～4軸 アーム長（mm）：120～800 可搬質量（kg）：～6 最大合成速度（mm/s）：～2943	スカラロボット IXP		5 39
軸数：3～4軸 アーム長（mm）：180～1200 可搬質量（kg）：～50 最大合成速度（mm/s）：～9215	スカラロボット IXA		5 39

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。
カタログ記載のない仕様（組合わせパターンなど）については、
特別仕様品にて検討させていただくことが可能です。

ユニット製品機種選定ガイド

1 直交ロボット
2軸～6軸

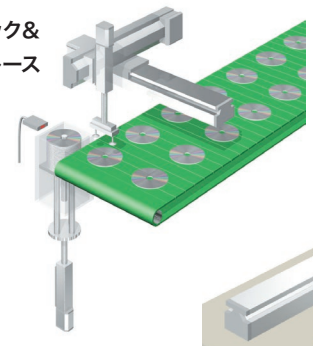


可動範囲	◎ 最長4155mm（四角形）
高速性	最大2500mm/s
繰返し位置決め精度	◎ ±0.02～0.005mm（各軸）
押付け用途	◎ （全機種）

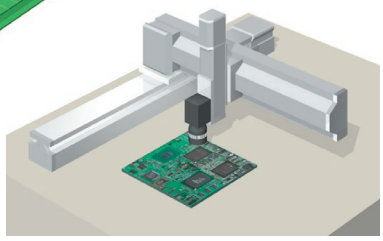
■ 組合わせのバリエーションが豊富
■ ブラケット組付け・配線処理済み

☞ 特長ページ p.5-7～、選定ページ p.5-9～

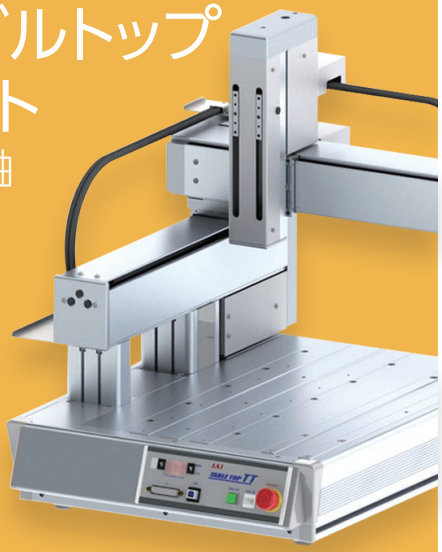
ピック&プレース



検査カメラ移動



2 テーブルトップロボット
2軸～4軸

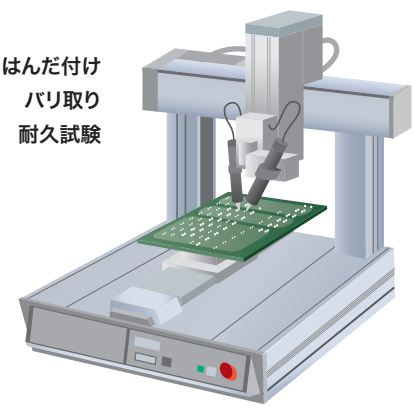


可動範囲	最長500mm（四角形）
高速性	最大1200mm/s
繰返し位置決め精度	◎ ±0.01～0.005mm（各軸）
押付け用途	◯ （TTA-Aタイプ）

■ コントローラー・電源内蔵
■ セル生産現場で活躍
■ 生産ラインのモジュール化に最適

☞ 特長ページ p.5-21～、選定ページ p.5-24～

はんだ付け
バリ取り
耐久試験

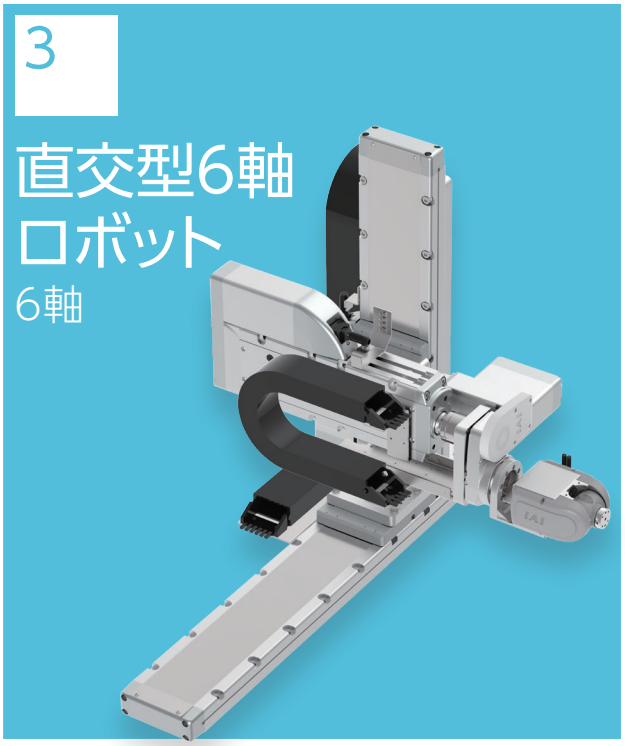


ユニット製品の概要

2軸以上のモーターを組合わせたユニット製品は下記4種類のシリーズから選択いただけます。

3 直交型6軸ロボット

6軸

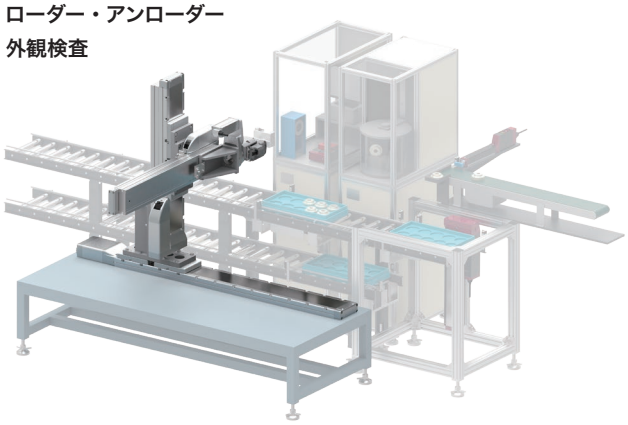


可動範囲	◎ 最長1100mm（四角形）
高速性	最大700mm/s（合成速度）
位置繰返し精度	±0.06～0.03（立方体内）
押付け用途	——

- 自由度の高い動作が可能（直交3軸＋回転3軸）
- ブラケット組付け・配線処理済み

☞ 特長ページ p.5-29～、選定ページ p.5-33～

ローダー・アンローダー
外観検査



4 スカラロボット

3軸～4軸

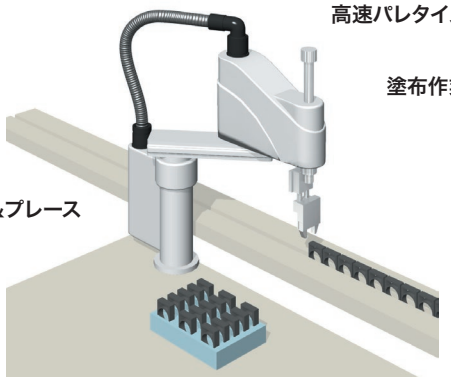


可動範囲	◎ 最長2400mm（円形）
高速性	◎ 最大9215mm/s（合成速度）
位置繰返し精度	±0.05～0.01mm（水平面内）
押付け用途	○ （IXAシリーズ）

- 高速、省設置スペース
- グリッパー・回転軸搭載タイプも充実

☞ 特長ページ p.5-39～、選定ページ p.5-39～

高速パレタイズ
塗布作業
ピック&プレース



機種選定ガイド 直交ロボット

ユニット製品の特長 ①

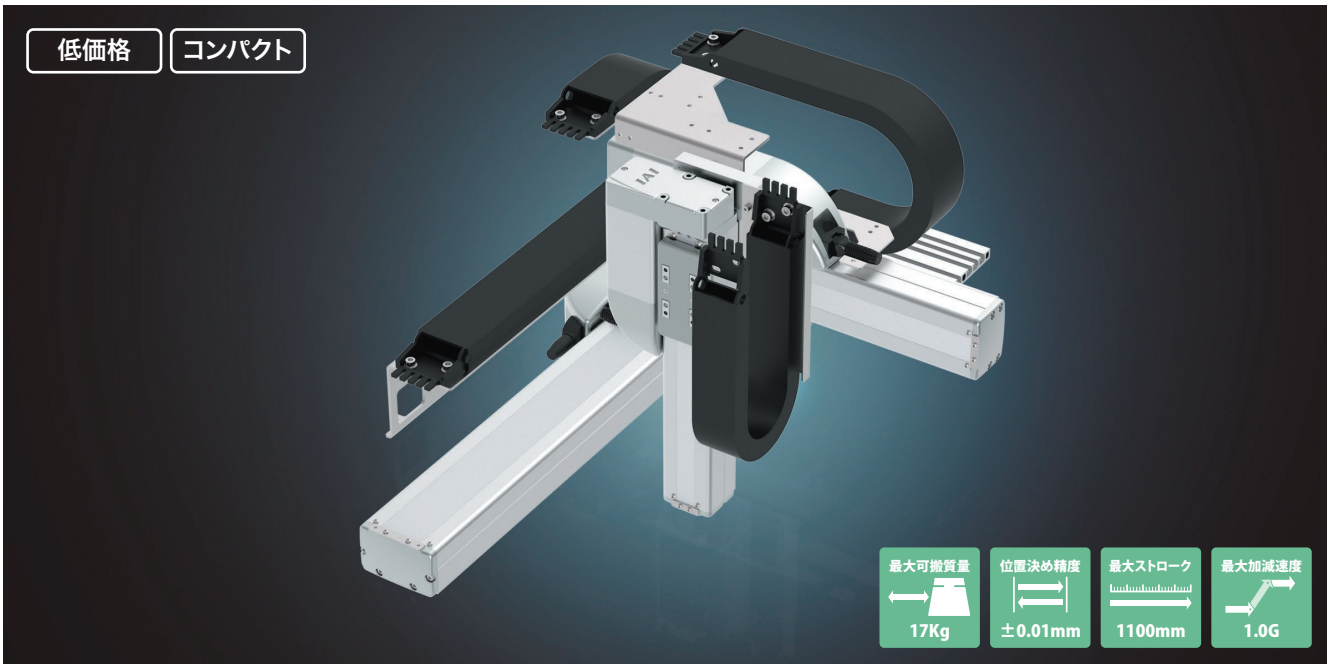
直交ロボット

バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

直交ロボット(IK ／ ICSB ／ ICSA シリーズ)は、使用頻度の高い組合わせパターンを抽出し、ブラケット・配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用できるようにした即戦力の組合わせユニットです。

コンパクト ロボシリンダー組合わせ (IKシリーズ)

低価格 & 小型の
ロボシリンダーの組合わせ

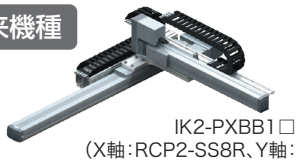


1. 低価格

標準価格 ―(RCP6-SA6C、RCP6-SA4Cの2軸組合わせ)

従来機種よりも低価格なアクチュエーターを組合わせたことにより、組合わせ軸でも低価格となりました。

従来機種



IK2-PXBB1□□S
(X軸:RCP2-SS8R、Y軸:RCP2-SA7R)
50mmストロークの場合

従来機種より
16%
コストダウン

新製品



IK2-P6XBB1□□S
(X軸:RCP6-SA8R、Y軸:RCP6-SA7R)
50mmストロークの場合

2. 豊富なバリエーション

従来機種より組合わせを大幅に拡充し、516 通りもの選択肢の中から、用途に合った組合わせをお選びいただけます。
Z 軸にテーブルタイプ（TA）を使った組合わせや、ZR ユニット（垂直 / 回転）付きタイプを追加しました。

2軸組合わせ(X軸・Y軸)

- SA8 + SA7
- SA7 + SA6
- SA6 + SA4
- WSA16 + SA8
- WSA14 + SA7



2軸組合わせ(Y軸・Z軸)

- SA8 + SA7
- SA7 + SA6
- SA6 + SA4
- SA8 + TA7
- SA7 + TA6
- SA6 + TA4



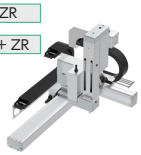
3軸組合わせ(X軸・Y軸・Z軸)

- SA8 + SA7 + SA6
- SA7 + SA6 + SA4
- WSA16 + SA8 + SA7
- WSA14 + SA7 + SA6
- SA8 + SA7 + TA6
- SA7 + SA6 + TA4



4軸組合わせ(X軸・Y軸・ZRユニット)

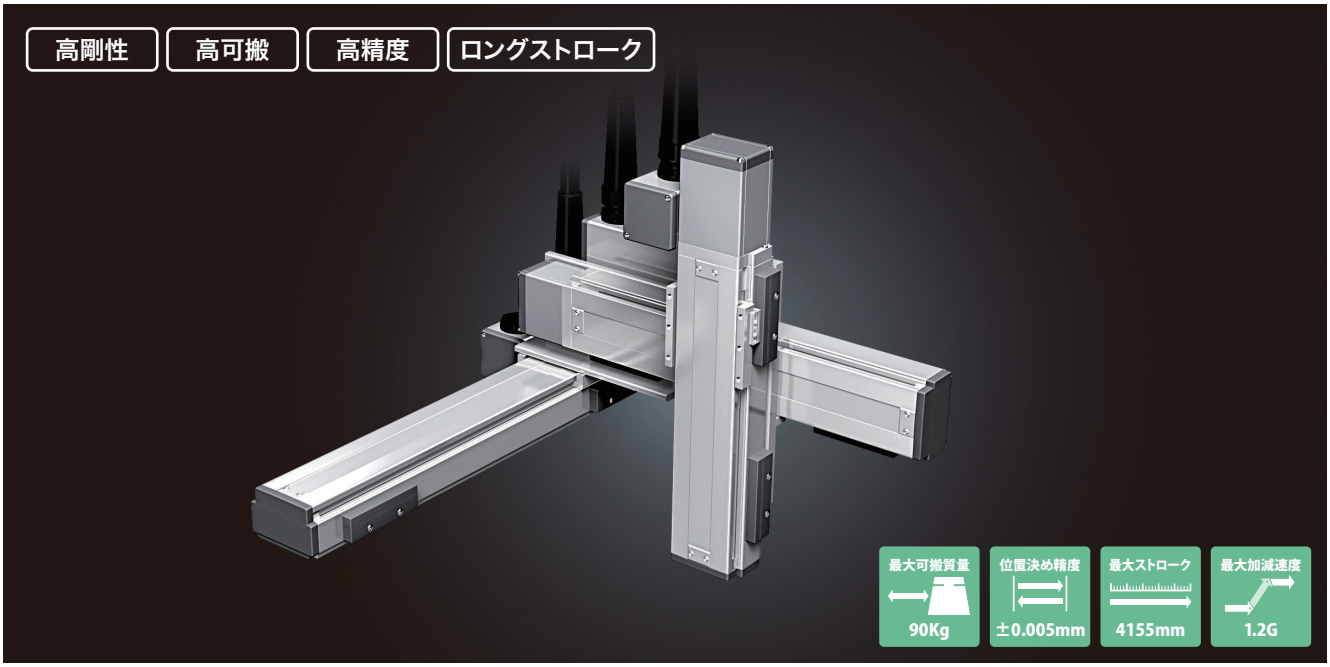
- SA8 + SA7 + ZR
- WSA14 + SA7 + ZR



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

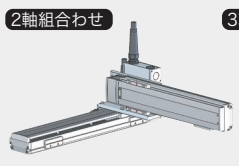
高剛性 単軸ロボット組合わせ（ICSB／ICSAシリーズ）

ボールネジ駆動、ナット回転型、リニアサーボアクチュエーターの組合わせ

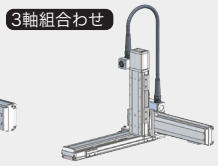


1. 豊富なバリエーション

使用頻度の高い組合わせパターンを抽出しました。各組合わせパターンは搬送質量、移動ストローク、設置スペースに応じた機種が選択可能です。



Y軸ベース固定



Y軸ベース固定
Z軸スライダー固定



Z軸+回転軸一体型タイプ

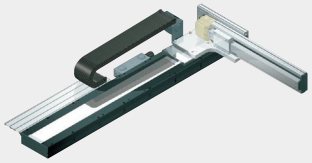


Z軸ベース固定タイプ
（Z軸スライダー可動）

2. 広い動作範囲と高速性能

直交ロボットの動作範囲は、最大で 4155mm×400mm（または 3000mm×700mm）と、広い動作範囲を移動できます。
また X 軸にナット回転型やリニアサーボタイプを使用することによりロングストロークを最高 2500mm/s で移動、サイクルタイム短縮が可能な最適な機種がお選びいただけます。


▲ナット回転型アクチュエーター


▲リニアサーボアクチュエーター

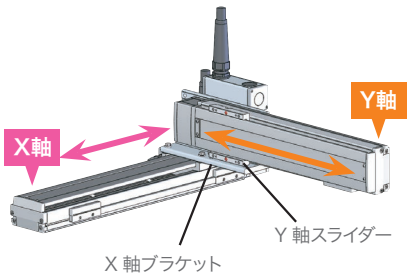
最大加減速度 1.2G
最長ストローク 4155mm

組合わせタイプの種類説明 → 5-9～14

機種選定ガイド 直交ロボット

2軸組合わせ タイプの種類説明

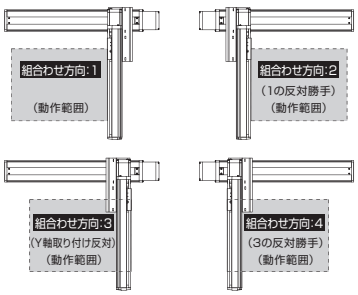
Y軸ベース固定（XYB）



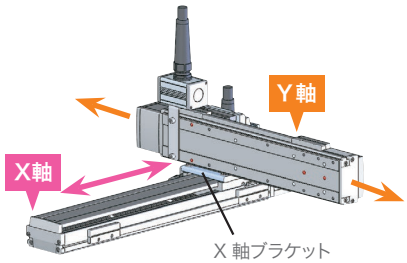
Y 軸スライダー面にツールや
Z 軸を固定して動作させます。

最長ストローク(各軸)	X：4155mm Y：700mm
最大可搬質量	90kg

組合わせ方向



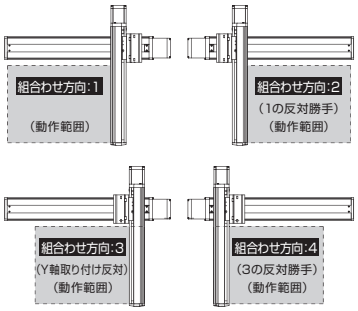
Y軸スライダー固定（XYS）



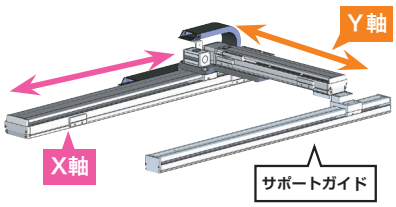
Y 軸ベース面にツールや
Z 軸を固定して動作させます。

最長ストローク	X：800mm Y：600mm
最大可搬質量	31.7kg

組合わせ方向



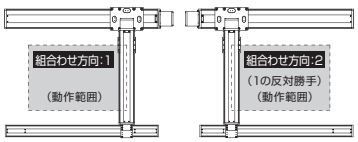
Y軸水平ガントリー（XYG）



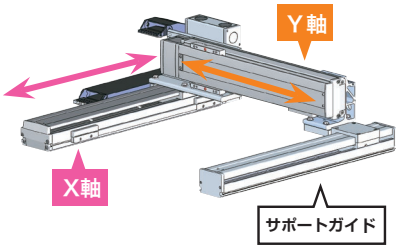
長ストローク対応が可能です。

最長ストローク	X：2500mm Y：1200mm
最大可搬質量	45kg

組合わせ方向



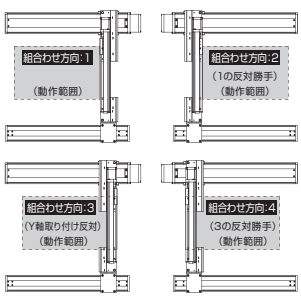
Y軸横立てガントリー（XYBG）



Y 軸剛性が高いため、Y 軸のたわみが小さく、
高可搬対応が可能です。

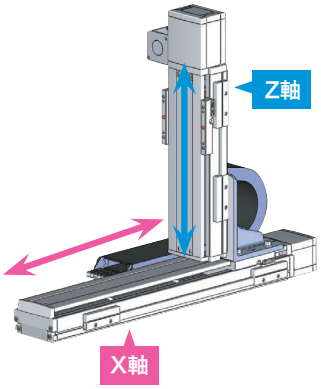
最長ストローク	X：2500mm Y：1100mm
最大可搬質量	60kg

組合わせ方向



ラインナップ一覧は5-15ページへ

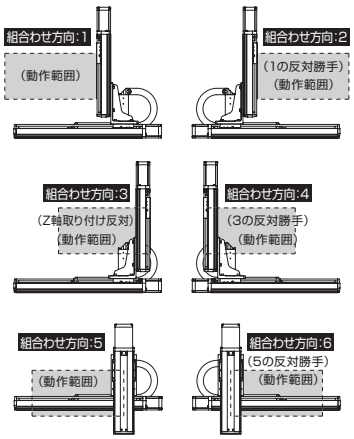
Z 軸直立固定（XZ）



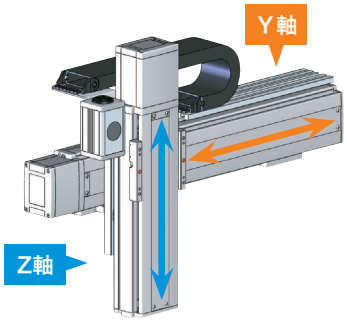
Z 軸スライダー面にツールや Y 軸を
固定して動作させます。
ストッカーへのワークの挿入や
パレットの昇降などに最適です。

最長ストローク	X：2500mm Y：500mm
最大可搬質量	20kg

組合わせ方向



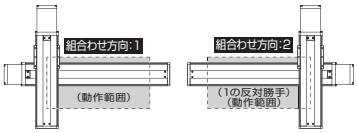
Z 軸ベース固定（YZB）



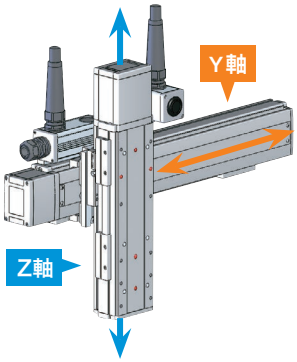
Z 軸スライダー面にツールなどを
固定して動作させます。

最長ストローク	Y：1300mm Z：500mm
最大可搬質量	40kg

組合わせ方向



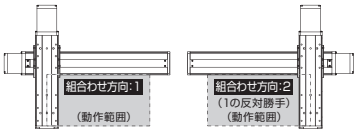
Z 軸スライダー固定（YZS）



Z 軸ベース面にツールなどを
固定して動作させます。

最長ストローク	Y：700mm Z：500mm
最大可搬質量	28.8kg

組合わせ方向



ベース固定

ベース面を固定して
スライダー面のみが可動する機構。

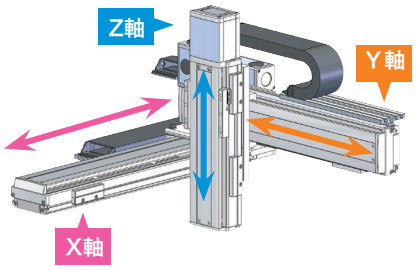
スライダー固定

スライダー面を固定して軸本体が可動する機構。
先端部が装置と干渉する場合、
干渉を避けるタイプとして有利です。

機種選定ガイド 直交ロボット

3軸組合わせ タイプの種類説明

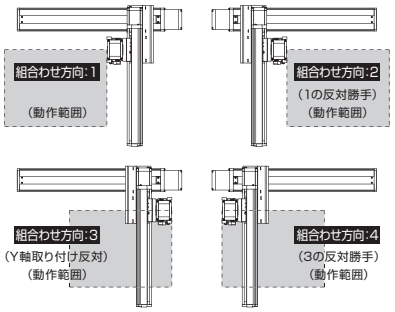
XYB＋Z軸ベース固定（ZB）



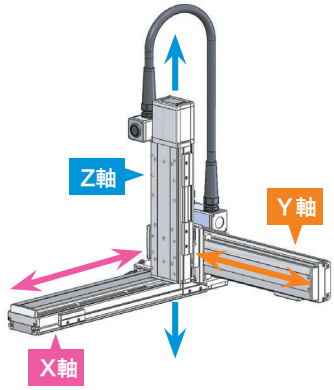
Z 軸スライダー面にツールなどを
固定して動作させます。

最長ストローク（各軸）	X：4155mm Y：700mm Z：500mm
最大可搬質量	36.4kg

組合わせ方向



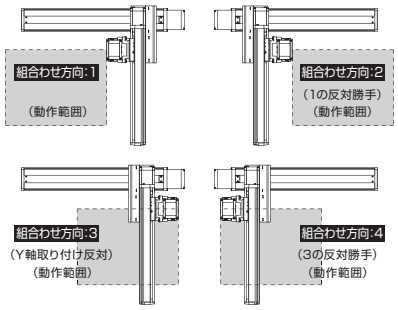
XYB＋Z軸スライダー固定（ZS）



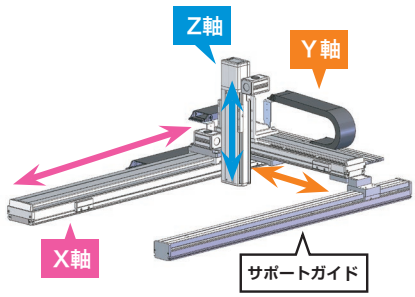
Z 軸ベース面にツールなどを
固定して動作させます。

最長ストローク（各軸）	X：4155mm Y：700mm Z：500mm
最大可搬質量	32kg

組合わせ方向



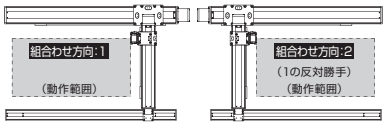
XYG＋Z軸ベース固定（ZB）



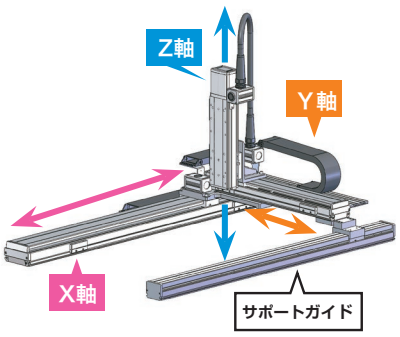
長ストローク対応が可能です。
Z 軸スライダー面にツールなどを
固定して動作させます。

最長ストローク（各軸）	X：2500mm Y：1200mm Z：600mm
最大可搬質量	20kg

組合わせ方向



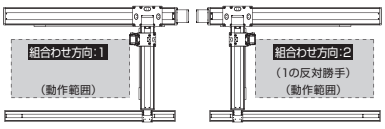
XYG＋Z軸スライダー固定（ZS）



長ストローク対応が可能です。
Z 軸ベース面にツールなどを固定して動作させます。

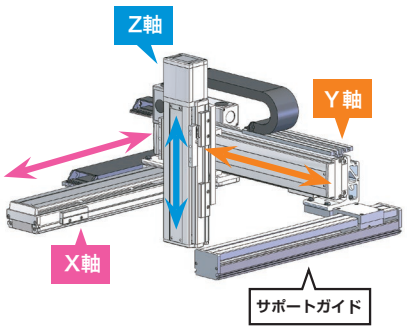
最長ストローク	X：2500mm Y：1200mm Z：500mm
最大可搬質量	14.8kg

組合わせ方向



ラインナップ一覧は5-17ページへ

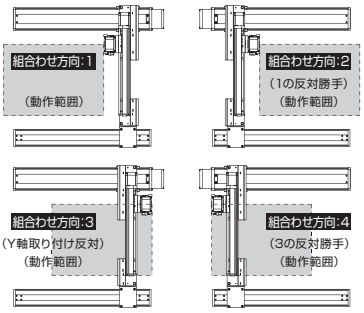
XYBG＋Z軸ベース固定(ZB)



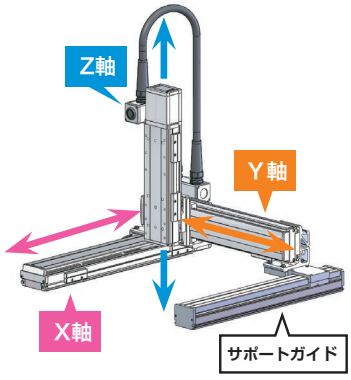
Y 軸剛性が高いため、Y 軸のたわみが小さく、
高可搬対応が可能です。
Z 軸スライダー面にツールなどを固定して
動作させます。

最長ストローク	X：2500mm Y：900mm Z：500mm
最大可搬質量	31.8kg

組合わせ方向



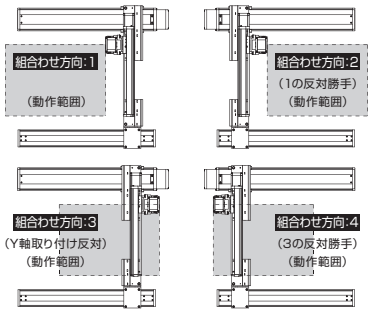
XYBG＋Z軸スライダー固定(ZS)



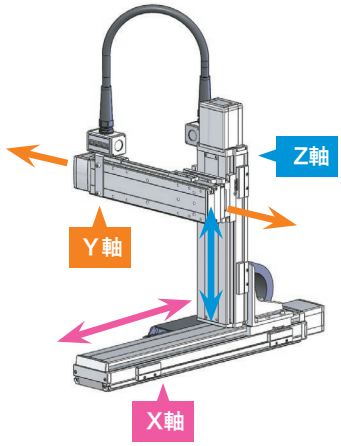
Y 軸剛性が高いため、Y 軸のたわみが小さく、
高可搬対応が可能です。
Z 軸ベース面にツールなどを固定して動作させます。

最長ストローク	X：2500mm Y：900mm Z：400mm
最大可搬質量	34.3kg

組合わせ方向



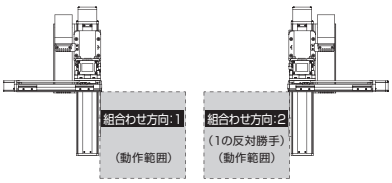
XZ＋Y軸スライダー固定(YS)



Y 軸ベース面にツールなどを固定して動作させます。
ストッカーへのワーク挿入、
移動など、壁面に位置するものの搬送に適しています。

最長ストローク	X：1270mm Y：500mm Z：500mm
最大可搬質量	16.5kg

組合わせ方向



ベース固定

ベース面を固定して
スライダー面のみが可動する機構。

スライダー固定

スライダー面を固定して軸本体が可動する機構。
先端部が装置と干渉する場合、
干渉を避けるタイプとして有利です。

機種選定ガイド 直交ロボット

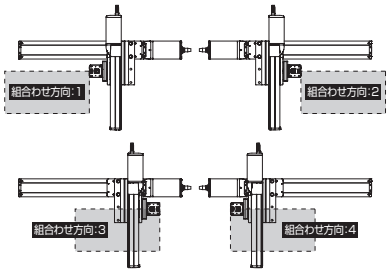
4軸組合わせ タイプの種類説明

ラインナップ一覧は5-20ページへ

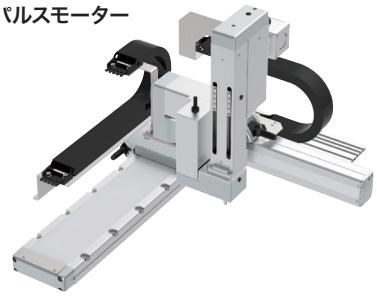
XYB＋ZRB（垂直/回転）

Z 軸と回転軸が一体となった
ZR ユニットを装着したコンパクトタイプです。

組合わせ方向



パルスモーター



最長ストローク（各軸）	X：1100mm Y：400mm Z：150mm R：±360度
最大可搬質量	5kg

サーボモーター



最長ストローク	X：1300mm Y：700mm Z：200mm R：±360度
最大可搬質量	6kg

X軸マルチスライダー＋Y軸ベース固定（XMYB）

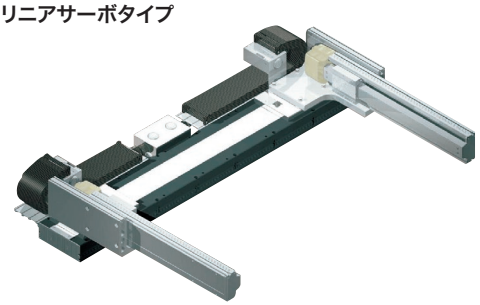
マルチスライダータイプの両方のスライダーに Y 軸を装着しました。
1 軸上で 2 つの Y 軸が動作可能となるため、XY 軸を2セット設置するのに比べて省スペースです。
2つの Y 軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。
X 軸は可動領域を共有できるため、同じ位置で供給排出などの作業が実現できます。

ナット回転型タイプ



最長ストローク	X：2700mm Y：700mm
最大可搬質量	45kg

リニアサーボタイプ



最長ストローク	X：3835mm Y：400mm
最大可搬質量	21.2kg

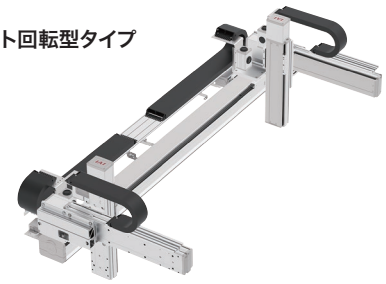
6軸組合わせタイプの種類説明

ラインナップ一覧は5-20ページへ

X軸マルチスライダー＋Y軸ベース固定＋Z軸ベース固定（XMYB＋ZB）

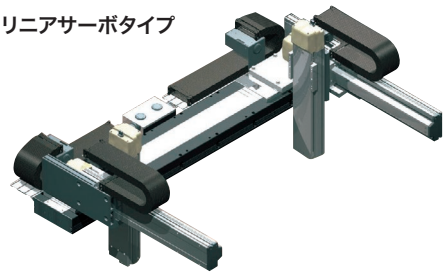
マルチスライダータイプの両方のスライダーにY軸とZ軸を装着しました。
1軸上で2つのYZ軸が動作可能となるため、XYZ軸を2セット設置するのに比べて省スペースです。
Z軸スライダー面にツールなどを固定して動作させます。

ナット回転型タイプ



最長ストローク	X：2700mm Y：700mm Z：500mm
最大可搬質量	20kg

リニアサーボタイプ

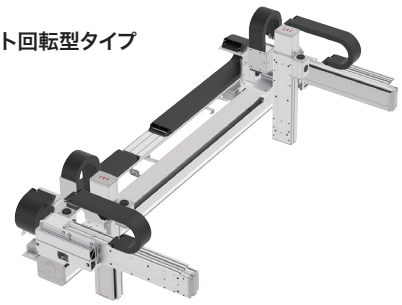


最長ストローク	X：3835mm Y：400mm Z：300mm
最大可搬質量	11.2kg

X軸マルチスライダー＋Y軸ベース固定＋Z軸スライダー固定（XMYB＋ZS）

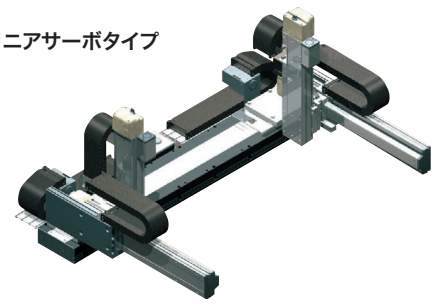
マルチスライダータイプの両方のスライダーにY軸とZ軸を装着しました。
1軸上で2つのYZ軸が動作可能となるため、XYZ軸を2セット設置するのに比べて省スペースです。
Z軸ベース面にツールなどを固定して動作させます。

ナット回転型タイプ



最長ストローク	X：2700mm Y：700mm Z：500mm
最大可搬質量	14.3kg

リニアサーボタイプ



最長ストローク	X：3835mm Y：400mm Z：300mm
最大可搬質量	11.5kg

ベース固定

ベース面を固定して
スライダー面のみが可動する機構。

スライダー固定

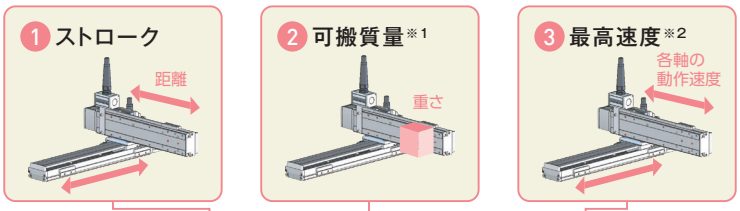
スライダー面を固定して軸本体が可動する機構。
先端部が装置と干渉する場合、
干渉を避けるタイプとして有利です。

機種選定ガイド 直交ロボット

2軸組合わせ ラインナップ一覧

（組合わせタイプ別・ストローク長順）

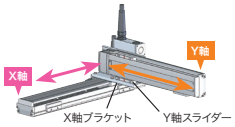
2軸組合わせ 表の見方

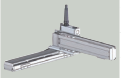


構成軸	最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			

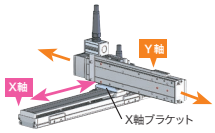
※1 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※2 リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

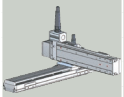
Y軸ベース固定(XYB)



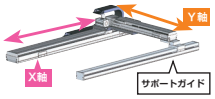
構成軸		最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
		X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			
	RCP6 (パルスモーター) 2軸組合わせ	800	300	—	3	640	560	—	P6XBD□□□S	—	5-65
		800	400	—	4/5/9	640/560/280	800/680/400	—	P6XBC□□□S	—	5-71
		800	400	—	5.5/8/16	560/420/210	640/560/280	—	P6XBF□□□S	—	5-83
		1100	400	—	1.5/8/16	650/400/300	640/560/280	—	P6XBB□□□S	—	5-77
		1100	500	—	9/17	365/210	650/400	—	P6XBE□□□S	—	5-89
	IS(P)B (サーボモーター) 2軸組合わせ	900	400	—	6.1	960	960	—	BA□H	—	5-211
		900	400	—	19.4	480	480	—	BA□M	—	5-213
		1100	400	—	12	1200	960	—	BB□H	—	5-215
		1100	400	—	25	600	480	—	BB□M	—	5-217
		1100	500	—	20	1200	1200	—	BC□H	—	5-219
		1100	500	—	30	600	600	—	BC□M	—	5-221
		1300	700	—	25.7	2400	1800	—	BE□S	—	5-225
		1300	700	—	45	1200	1200	—	BE□H	—	5-227
		1300	700	—	60	600	600	—	BE□M	—	5-229
		1300	700	—	20.9	2400	2400	—	BG□S	—	5-235
		1300	700	—	36.6	2500	2400	—	BP□H	—	5-239
		1300	700	—	65	1250	1200	—	BP□M	—	5-241
		1500	700	—	36.4	2500	2400	—	BM□H	—	5-247
		1500	700	—	90	1250	1200	—	BM□M	—	5-249
		2000	500	—	20	1200	1200	—	BD□H	—	5-223
		2500	700	—	25.7	2400	1800	—	BF□S	—	5-231
		2500	700	—	45	1200	1200	—	BF□H	—	5-233
		2500	700	—	20.9	2400	2400	—	BH□S	—	5-237
		3000	700	—	36.6	2500	2400	—	BQ□H	—	5-243
		3000	700	—	65	1250	1200	—	BQ□M	—	5-245
	NSA+IS(P)B (サーボモーター) 2軸組合わせ	2250	700	—	22.8	2400	1200	—	B1N□H	—	5-251
		2250	700	—	45	1300	1200	—	B1N□M	—	5-253
		3000	700	—	22.8	2400	1200	—	B2N□H	—	5-255
		3000	700	—	45	1300	1200	—	B2N□M	—	5-257
	LSA+ISPA (サーボモーター) 2軸組合わせ	4155	400	—	21.2	2500	1200	—	B1L□H	—	ホームページ

Y軸スライダー固定(XYS)



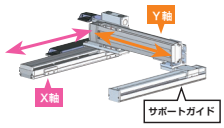
構成軸		最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
		X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			
	IS(P)B (サーボモーター) 2軸組合わせ	600	400	—	6.6	960	960	—	SA□H	—	5-259
		600	400	—	19.9	480	480	—	SA□M	—	5-261
		800	500	—	10	1200	1200	—	S1C□H	—	5-263
		800	500	—	30	600	600	—	S1C□M	—	5-265
		800	500	—	31.7	1200	1200	—	S2C□H	—	5-267
		800	600	—	22.6	2400	2400	—	SG□S	—	5-269
		800	600	—	29.2	1200	1200	—	SG□H	—	5-271

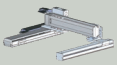
Y軸水平ガントリー(XYG)



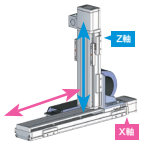
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)2軸組合わせ	2500	700	—	45	1200	1200	—	G1J□H	—	5-311
		2500	1200	—	45	1200	1200	—	G2J□H	—	5-313

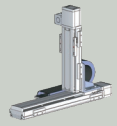
Y軸横立てガントリー(XYBG)



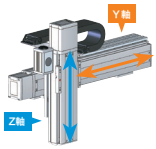
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)2軸組合わせ	1100	600	—	12.9	1200	960	—	GB□H	—	5-315
		1100	600	—	27	600	480	—	GB□M	—	5-317
		1100	700	—	23	1200	1200	—	GC□H	—	5-319
		1100	700	—	26.6	600	600	—	GC□M	—	5-321
		1300	900	—	45	1200	1200	—	GE□H	—	5-325
		1300	900	—	60	600	600	—	GE□M	—	5-327
		1300	1100	—	45	1200	1200	—	GG□H	—	5-331
		1300	1100	—	60	600	600	—	GG□M	—	5-333
		2000	700	—	23	1200	1200	—	GD□H	—	5-323
		2500	900	—	45	1200	1200	—	GF□H	—	5-329
		2500	1100	—	45	1200	1200	—	GH□H	—	5-335

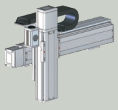
Z軸直立固定(XZ)



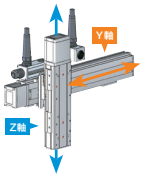
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)2軸組合わせ	900	—	300	7	960	—	480	ZA□H	—	5-273
		900	—	300	13	480	—	240	ZA□M	—	5-275
		1100	—	400	10	1200	—	600	Z1C□H	—	5-277
		1100	—	400	20	600	—	300	Z1C□M	—	5-279
		1100	—	400	20	1200	—	600	Z2C□H	—	5-281
		1300	—	500	20	2400	—	1200	ZG□S	—	5-285
		2000	—	400	20	1200	—	600	ZD□H	—	5-283
		2500	—	500	20	2400	—	1200	ZH□S	—	5-287

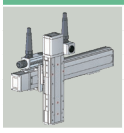
Z軸ベース固定(YZB)



構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	RCP6(パルスモーター)2軸組合わせ	—	800	150	1/1.5	—	800	610/350	P6YBD□□□S	—	5-95
		—	800	200	0.5/1/2/3	—	640	800/680/340/170	P6YBC□□□S	—	5-101
		—	800	150	1	—	800	350	P6YBI□□□S	—	5-113
		—	800	200	1.5/3	—	640	440/280	P6YBH□□□S	—	5-119
		—	1100	300	1.5/2/4/8	—	650/400	640/560/280/105	P6YBB□□□S	—	5-107
		—	1100	300	3/4/8	—	650/400	420/280/140	P6YBG□□□S	—	5-125
	IS(P)B(サーボモーター)2軸組合わせ	—	900	400	7	—	960	480	YBA□H	—	5-299
		—	900	400	14	—	480	240	YBA□M	—	5-301
		—	1100	500	20	—	1200	600	YBC□H	—	5-303
		—	1100	500	20	—	600	300	YBC□M	—	5-305
		—	1300	500	20	—	2400	1200	YBG□S	—	5-307
		—	1300	500	40	—	1200	600	YBG□H	—	5-309

Z軸スライダー固定(YZS)



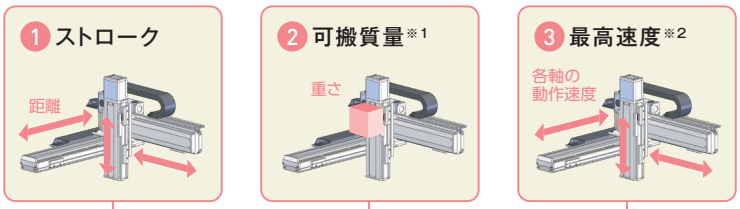
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)2軸組合わせ	—	500	400	3.9	—	960	480	YSA□H	—	5-289
		—	500	400	11	—	480	240	YSA□M	—	5-291
		—	700	500	13.6	—	1200	600	YSC□H	—	5-293
		—	700	500	13.3	—	600	300	YSC□M	—	5-295
		—	700	500	28.8	—	1200	600	YSG□H	—	5-297

機種選定ガイド 直交ロボット

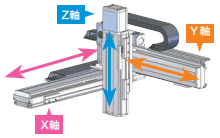
3軸組合わせ ラインナップ一覧

（組合わせタイプ別・ストローク長順）

3軸組合わせ 表の見方

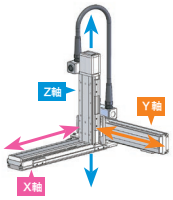


※1 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※2 リード種類が複数あるものは、高リード／中リード／低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

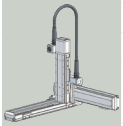


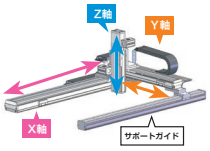
XYB+Z軸ベース固定(ZB)

構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	RCP6（パルスモーター）3軸組合わせ	800	400	200	0.5/1/2/4	280	640	800/680/340/170	P6BBF□□□S	—	5-151
		800	400	150	0.5/1/2/3	420	560	560/525/305/150	P6BBC□□□S	—	5-133
		1100	400	200	0.5/1/2/4	300	640	800/680/340/170	P6BBB□□□S	—	5-142
		1100	500	300	1/2/4/6	210	400	640/420/210/105	P6BBE□□□S	—	5-160
		800	200	100	1/2	420	560	350/260	P6BBH□□□S	—	5-172
		1100	250	150	1.5/2.5/4	300	640	440/280/140	P6BBG□□□S	—	5-181
	IS(P)B（サーボモーター）3軸組合わせ	900	400	300	3.5/7/8.9	480	480	960/480/240	BA□MB1□	—	5-339
		1100	400	300	3.5/7/7.7	1200	960	960/480/240	BB□HB1□	—	5-341
		1100	400	300	3.5/7/14	600	480	960/480/240	BB□MB1□	—	5-343
		1100	500	400	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	BC□HB1□	—	5-345
		1100	500	400	5/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BC□HB2□	—	5-347
		1100	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BC□HB3□	—	5-349
		1100	500	400	5/10/19	600	600	1200/600/300	BC□MB2□	—	5-351
		1100	500	400	10/18.5	600	600	1200/600	BC□MB3□	—	5-353
		1300	700	500	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	BE□HB1□	—	5-361
		1300	700	500	5/10/20	1200	1200	1200/600/300	BE□HB2□	—	5-363
		1300	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BE□HB3□	—	5-365
		1300	700	500	10/20	2500	2400	1200/600	BP□HB3□	—	5-373
		1300	700	500	20	2500	2400	1200	BP□HB4H	—	5-375
		1300	700	500	20	1250	1200	600	BP□MB3M	—	5-377
		1300	700	500	36.4	1250	1200	600	BP□MB4M	—	5-379
		1500	700	500	20	2500	2400	1200	BM□HB4H	—	5-389
		1500	700	500	33.1	1250	1200	600	BM□MB4M	—	5-391
		2000	500	400	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	BD□HB1□	—	5-355
		2000	500	400	5/10/13.1	1200	1200	1200/600/300	BD□HB2□	—	5-357
		2000	500	400	10/12.6	1200	1200	1200/600	BD□HB3□	—	5-359
		2500	700	500	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	BF□HB1□	—	5-367
		2500	700	500	5/10/20	1200	1200	1200/600/300	BF□HB2□	—	5-369
		2500	700	500	10/20	1200	1200	1200/600	BF□HB3□	—	5-371
		3000	700	500	10/20	2500	2400	1200/600	BQ□HB3□	—	5-381
		3000	700	500	20	2500	2400	1200	BQ□HB4H	—	5-383
		3000	700	500	20	1250	1200	600	BQ□MB3M	—	5-385
		3000	700	500	36.4	1250	1200	600	BQ□MB4M	—	5-387
	NSA+IS(P)B（サーボモーター）3軸組合わせ	2250	700	500	10/12.9	2400	1200	1200/600	B1N□HB3□	—	5-393
		2250	700	500	10/20	1300	1200	1200/600	B1N□MB3□	—	5-395
		3000	700	500	10/12.9	2400	1200	1200/600	B2N□HB3□	—	5-397
		3000	700	500	10/20	1300	1200	1200/600	B2N□MB3□	—	5-399
	LSA+ISPA（サーボモーター）3軸組合わせ	4155	400	400	9/11.2	2500	1200	1200/600	B1L□HB3□	—	ホームページ

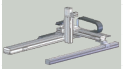


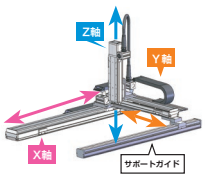
XYB+Z軸スライダー固定(ZS)

構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	700	400	300	4.3/11.3	480	480	480/240	BA□MS1□	—	5-401
		1000	400	300	4.3/8.1	1200	960	480/240	BB□HS1□	—	5-403
		1000	400	300	4.3/11.3	600	480	480/240	BB□MS1□	—	5-405
		1000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BC□HS1□	—	5-407
		1000	500	400	13.2	1200	1200	600	BC□HS3M	—	5-409
		1000	500	400	14.3	600	600	600	BC□MS3M	—	5-411
		1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BE□HS1□	—	5-417
		1000	700	400	14.3	1200	1200	600	BE□HS3M	—	5-419
		1000	700	500	12/25.1	2500	2400	1200/600	BP□HS4□	—	5-425
		1000	700	500	12/32	1250	1200	1200/600	BP□MS4□	—	5-427
		1000	700	500	12	2500	2400	1200	BM□HS4H	—	5-433
		1000	700	500	32	1250	1200	600	BM□MS4M	—	5-435
		2000	500	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BD□HS1□	—	5-413
		2000	500	400	13.2	1200	1200	600	BD□HS3M	—	5-415
		2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	BF□HS1□	—	5-421
		2500	700	400	14.3	1200	1200	600	BF□HS3M	—	5-423
		3000	700	500	12/25.1	2500	2400	1200/600	BQ□HS4□	—	5-429
		3000	700	500	12/32	1250	1200	1200/600	BQ□MS4□	—	5-431
	NSA+IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	2250	700	500	12.8	2400	1200	600	B1N□HS3M	—	5-437
		2250	700	500	14.3	1300	1200	600	B1N□MS3M	—	5-439
		3000	700	500	12.8	2400	1200	600	B2N□HS3M	—	5-441
		3000	700	500	14.3	1300	1200	600	B2N□MS3M	—	5-443
	LSA+ISPA(サーボモーター)3軸組合わせ	4155	400	300	11.5	2500	1200	600	B1L□HS3M	—	ホームページ



XYG+Z軸ベース固定(ZB)

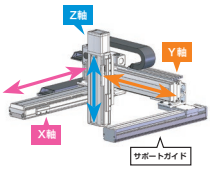
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	2500	700	600	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	G1J□HB1□	—	5-449
		2500	700	600	5/10/20	1200	1200	1200/600/300	G1J□HB2□	—	5-451
		2500	700	600	10/20	1200	1200	1200/600	G1J□HB3□	—	5-453
		2500	1200	600	3.5/7/14	1200	1200	960/480/240	G2J□HB1□	—	5-455
		2500	1200	600	5/10/20	1200	1200	1200/600/300	G2J□HB2□	—	5-457
		2500	1200	600	10/20	1200	1200	1200/600	G2J□HB3□	—	5-459



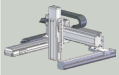
XYG+Z軸スライダー固定(ZS)

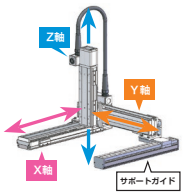
構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	2500	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G1J□HS1□	—	5-461
		2500	700	500	14.8	1200	1200	300	G1J□HS2L	—	5-463
		2500	700	500	14.3	1200	1200	600	G1J□HS3M	—	5-465
		2500	1200	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	G2J□HS1□	—	5-467
		2500	1200	500	14.8	1200	1200	300	G2J□HS2L	—	5-469
		2500	1200	500	14.3	1200	1200	600	G2J□HS3M	—	5-471

3軸組合わせ ラインナップ一覧

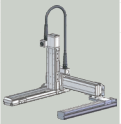


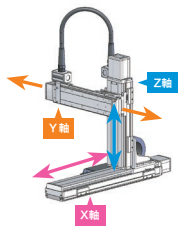
XYBG+Z軸ベース固定(ZB)

構成軸		最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
		X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	1100	600	300	7/7.6	1200	960	480/240	GB□HB1□	—	5-473
		1100	600	300	7/14	600	480	480/240	GB□MB1□	—	5-475
		1100	700	400	7/14	1200	1200	480/240	GC□HB1□	—	5-477
		1100	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GC□HB2□	—	5-479
		1100	700	400	10	1200	1200	1200	GC□HB3H	—	5-481
		1100	700	400	17.6	600	600	300	GC□MB2L	—	5-483
		1100	700	400	17.1	600	600	600	GC□MB3M	—	5-485
		1300	900	500	14	1200	1200	240	GE□HB1L	—	5-493
		1300	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GE□HB2□	—	5-495
		1300	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GE□HB3□	—	5-497
		2000	700	400	7/14	1200	1200	480/240	GD□HB1□	—	5-487
		2000	700	400	10/13	1200	1200	600/300	GD□HB2□	—	5-489
		2000	700	400	10	1200	1200	1200	GD□HB3H	—	5-491
		2500	900	500	14	1200	1200	240	GF□HB1L	—	5-499
		2500	900	500	10/20	1200	1200	600/300	GF□HB2□	—	5-501
		2500	900	500	10/20/31.8	1200	1200	1200/600/300	GF□HB3□	—	5-503

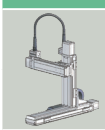


XYBG+Z軸スライダー固定(ZS)

構成軸		最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
		X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	1000	600	300	4.3/8	1200	960	480/240	GB□HS1□	—	5-505
		1000	600	300	4.3/11.3	600	480	480/240	GB□MS1□	—	5-507
		1000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GC□HS1□	—	5-509
		1000	700	400	13.1	1200	1200	600	GC□HS3M	—	5-511
		1000	700	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GC□MS1□	—	5-513
		1000	700	400	14.3	600	600	600	GC□MS3M	—	5-515
		1000	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GE□HS1□	—	5-521
		1000	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GE□HS3□	—	5-523
		1000	900	400	4.3/11.3	600	600	480/240	GE□MS1□	—	5-525
		1000	900	400	34.3	600	600	300	GE□MS3L	—	5-527
		2000	700	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GD□HS1□	—	5-517
		2000	700	400	13.1	1200	1200	600	GD□HS3M	—	5-519
		2500	900	400	4.3/11.3	1200	1200	480/240	GF□HS1□	—	5-529
		2500	900	400	14.3/32.9	1200	1200	600/300	GF□HS3□	—	5-531



XZ+Y軸スライダー固定(YS)

構成軸		最大ストローク(mm)			可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
		X軸	Y軸	Z軸		X軸	Y軸	Z軸			
	IS(P)B(サーボモーター)3軸組合わせ	1070	400	400	9.5	1200	960	600	Z3C□HS1H	—	5-445
		1270	500	500	16.5	1200	1200	600	Z3G□HS2H	—	5-447

4軸・6軸組合わせ ラインナップ一覧

4軸組合わせ 表の見方



※1 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。

XYB+ZRB(垂直/回転)



構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	最大ストローク(度) R軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	最高速度(度/s) R軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	RCP6+ZR(パルスモーター)4軸組合わせ	800	400	150	±360	5	210	280	400	1000	P6BBF□□□S	—	5-199
		1100	300	150	±360	3.5	300	280	400	1000	P6BBB□□□S	—	5-190
	IS(P)B+ZR(サーボモーター)4軸組合わせ	1100	400	150	±360	1	1200	960	1005	2200	BB□HZRS	—	5-535
		1300	700	200	±360	2	1200	1200	1256	2200	BE□HZRM	—	5-537

X軸マルチスライダー+Y軸ベース固定(XMYB)



構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	最大ストローク(度) R軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	最高速度(度/s) R軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	NSA+IS(P)B(サーボモーター)4軸組合わせ	2250	700	—	—	22.8	2400	1200	—	—	B3N1H	—	5-539
		2250	700	—	—	45	1300	1200	—	—	B3N1M	—	5-541
		2700	700	—	—	22.8	2400	1200	—	—	B4N1H	—	5-543
		2700	700	—	—	45	1300	1200	—	—	B4N1M	—	5-545
	LSA+ISPA(サーボモーター)4軸組合わせ	3835	400	—	—	21.2	2500	1200	—	—	B2L1H	—	ホームページ

6軸組合わせ 表の見方



※1 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させたときの値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は各製品ページをご参照ください。
※2 リード種類が複数あるものは、高リード/中リード/低リードの順に、
可搬質量・最高速度を記載しています。

XMYB+Z軸ベース固定(ZB)



構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	NSA+IS(P)B(サーボモーター)6軸組合わせ	2250	700	500	10/12.9	2400	1200	1200/600	B3N1HB3□	—	5-547
		2250	700	500	10/20	1300	1200	1200/600	B3N1MB3□	—	5-549
		2700	700	500	10/12.9	2400	1200	1200/600	B4N1HB3□	—	5-551
		2700	700	500	10/20	1300	1200	1200/600	B4N1MB3□	—	5-553
	LSA+ISPA(サーボモーター)6軸組合わせ	3835	400	400	9/11.2	2500	1200	1200/600	B2L1HB3□	—	ホームページ

XMYB+Z軸スライダー固定(ZS)



構成軸		最大ストローク(mm) X軸	Y軸	Z軸	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s) X軸	Y軸	Z軸	型式	価格帯(標準価格)	掲載ページ
	NSA+IS(P)B(サーボモーター)6軸組合わせ	2250	700	500	12.8	2400	1200	600	B3N1HS3M	—	5-555
		2250	700	500	14.3	1300	1200	600	B3N1MS3M	—	5-557
		2700	700	500	12.8	2400	1200	600	B4N1HS3M	—	5-559
		2700	700	500	14.3	1300	1200	600	B4N1MS3M	—	5-561
	LSA+ISPA(サーボモーター)6軸組合わせ	3835	400	300	11.5	2500	1200	600	B2L1HS3M	—	ホームページ

機種選定ガイド テーブルトップロボット

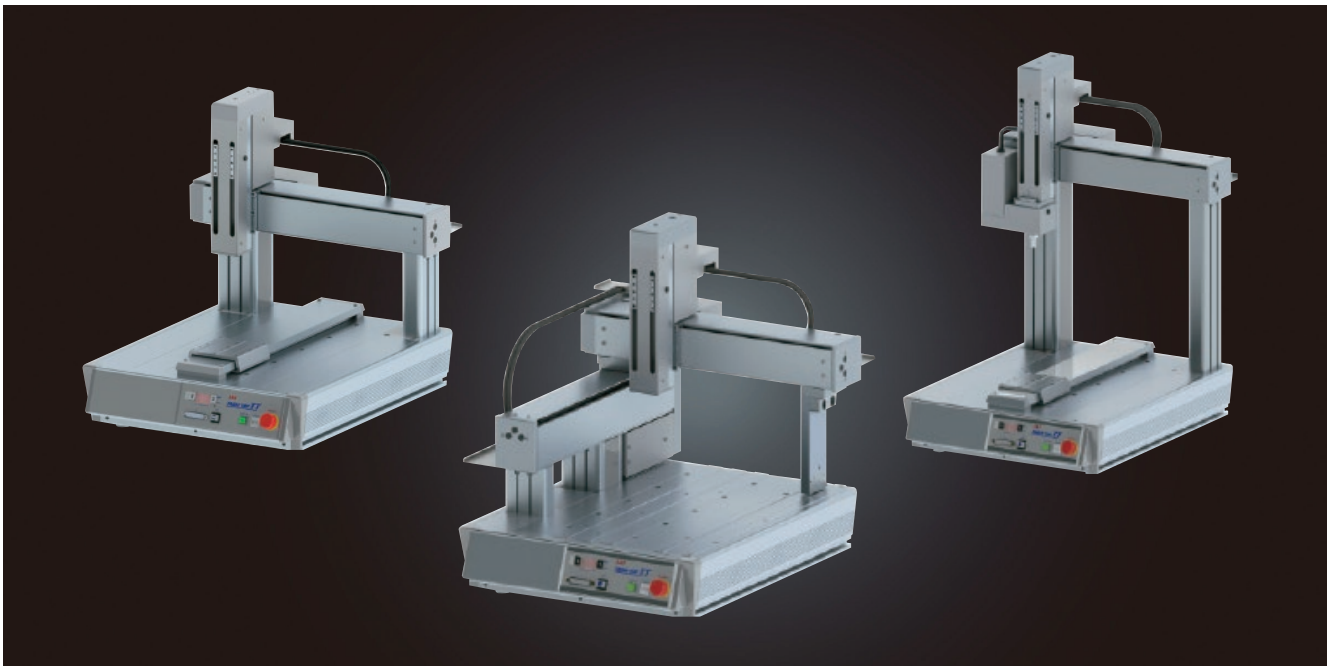
ユニット製品の特長 ②

テーブルトップロボット

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

セル生産の現場などで活躍する卓上型ロボット。高可搬、高速、高精度！

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載。サーボモーター仕様も登場し、さらにバリエーション拡充。



1. バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載

全機種にバッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しました。

原点復帰不要	非常停止後、装置停止後もその場から動作開始
バッテリーも不要なため、管理工数、購入費用はかかりません	

→ ・立上げ／調整時間短縮
・工数／コスト削減
・生産性向上

2. お求めやすい価格

機能、性能、精度がアップにも関わらず、価格は従来品よりお求めやすい価格になりました。

最大可搬質量 1.5倍アップ	繰返し位置決め精度向上 ±0.005mm
最高速度 1.5倍アップ	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載

3. 高性能、高精度

従来品のリニューアル、ACサーボモーター搭載機種追加により、性能が大幅に向上しました。
さらに、可搬質量重視の低リード仕様、速度重視の高リード仕様も追加し、目的に沿った仕様をお選びいただけます。

		TTA		
モーター種類		パルスモーター	サーボモーター	
			低リード	高リード
エンコーダー		バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		
最大可搬質量(kg)	ワーク側(X軸)	20	30	15
	ツール側(Z軸)	6	15	7
最高速度(mm/s)	X軸	800	600	1200
	Y軸	800	600	1200
	Z軸	400	170	400
繰返し位置決め精度(mm)		±0.01	±0.005	
ロストモーション(mm)		0.05以下	0.025以下	0.04以下
標準価格		ー	ー	

※数値は機種により異なります。詳細は各ページをご確認ください。

4. 豊富なバリエーション

パルスモーター仕様、サーボモーター仕様(高リード、低リード)に
それぞれ2軸、3軸、4軸(ZR軸)仕様、
ストローク200mm～500mmをラインナップ。

96種類 ➡ 全336種類

5. フィールドネットワーク対応

各種フィールドネットワークに対応しています。

フィールドネットワーク対応

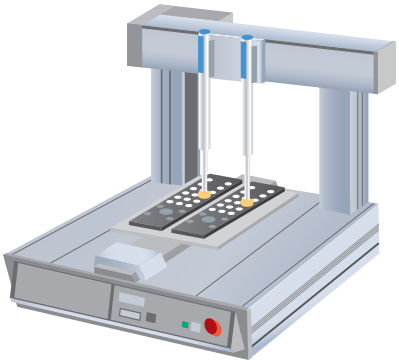
CC-Link DeviceNet PROFIBUS EtherNet/IP EtherCAT

機種選定ガイド テーブルトップロボット

アプリケーション例

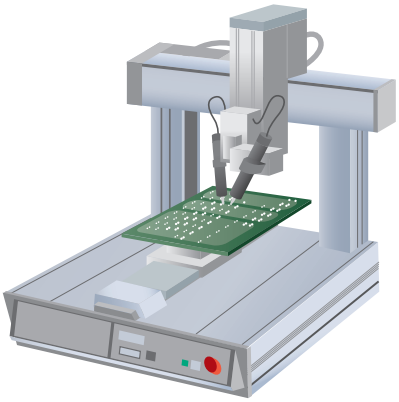
電子機器のスイッチ検査装置

マイクロシリンダーと組合わせて
電子機器のキーの動作試験を行います。



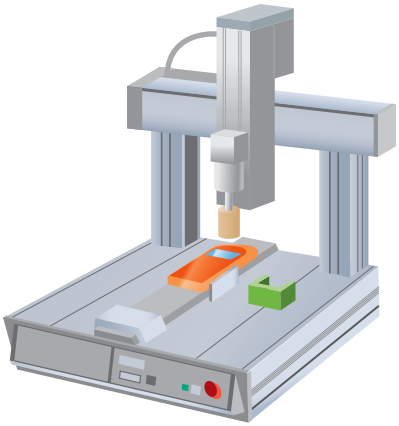
はんだ付け作業

最大3000ポジションの位置決めにより、
基板などのはんだ付け作業も対応できます。



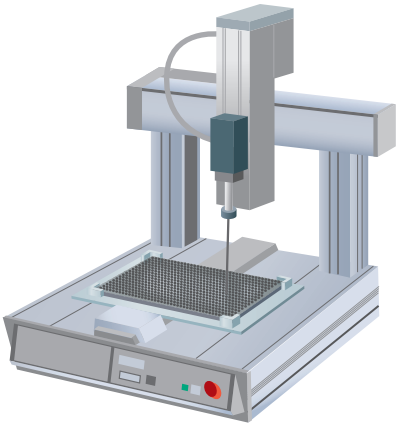
成型部品のバリ取り装置

樹脂成型部品の外周のバリを取る装置に使用。



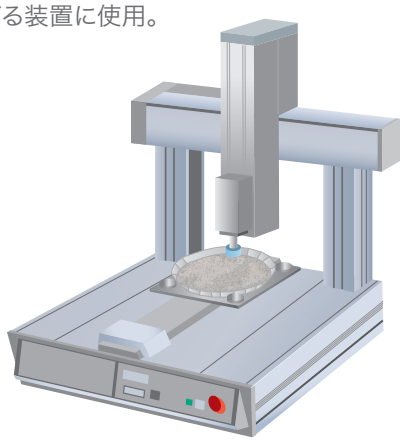
熱交換器の穴サイズ確認

熱交換器の穴サイズを確認する検査工程に使用。



スピーカーのカバーツメ折り曲げ装置

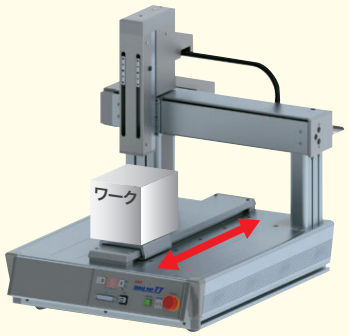
車載用のスピーカーのカバーのツメを
折り曲げる装置に使用。



検査、バリ取り、基板分割、はんだ付け、耐久試験機、ねじ締めなどの用途でご採用いただいております。
お客様のご要望に応じた柱の位置変更、追加軸（合計4軸まで）、クリーンルーム対応など特別仕様も承ります。

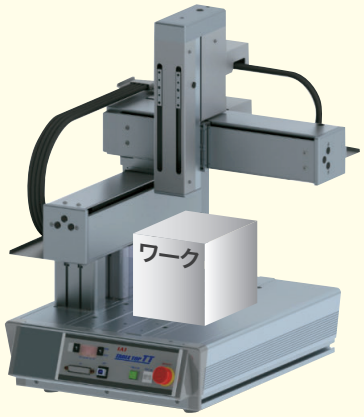
ワーク移動タイプ TTA-Aシリーズ

ワークをX軸に積載し、移動させて使うタイプ。
ワーク自身が移動します。



ワーク固定タイプ TTA-Cシリーズ

ワークをベースに積載して使うタイプ。
ワーク自身は移動しません。



軸構成	門型（TTA-Aシリーズ）	片持ち（TTA-Cシリーズ）
動作範囲	TTA-A：200×200 TTA-C：200×150	TTA-A：300×300 TTA-C：300×250
	TTA-A：400×400 TTA-C：400×450	TTA-A：500×500 TTA-C：500×450
軸数	2軸タイプ（XY軸）	3軸タイプ（XYZ軸）
		4軸タイプ（XY+ZR軸）
Z軸動作範囲		Z軸100mm Z軸150mm
		Z軸100mm Z軸150mm
R軸動作範囲		R軸±180° R軸±360°
モーター種類	サーボモーター搭載	パルスモーター搭載
CE対応安全カテゴリ（B～3）対応	安全カテゴリ	

→5-25 ページ
ラインナップ一覧表へ

機種選定ガイド テーブルトップロボット

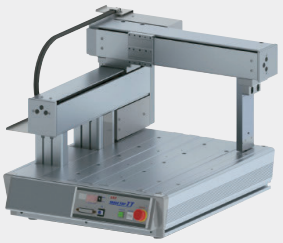
テーブルトッププロボットの選定

2軸タイプ（XY軸）

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード／低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

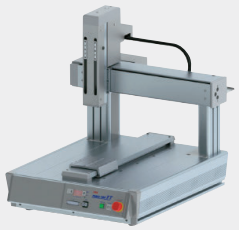
TTA ワーク移動タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク（mm）	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク（mm）	–				–			
最大可搬質量（kg）※	X軸：20 Y軸：10				X軸：15/30 Y軸：11/20			
最高速度（mm/s）※	X軸：800 Y軸：800				X軸：1000/600 Y軸：1000/600	X軸：1200/600 Y軸：1200/600		
繰返し位置決め精度（mm）	±0.01				±0.005			
標準価格	–	–	–	–	–	–	–	–
掲載ページ	5-583	5-587	5-591	5-595	5-583	5-587	5-591	5-595

TTA ワーク固定タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク（mm）	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク（mm）	–				–			
最大可搬質量（kg）※	Y軸：10				Y軸：15/20			
最高速度（mm/s）※	X軸：600 Y軸：540	X軸：700 Y軸：640	X軸：800 Y軸：800		X軸：700/600 Y軸：600/600	X軸：900/600 Y軸：800/600	X軸：1000/600 Y軸：1000/600	
繰返し位置決め精度（mm）	±0.01				±0.005			
標準価格	–	–	–	–	–	–	–	–
掲載ページ	5-631	5-635	5-639	5-643	5-631	5-635	5-639	5-643

3軸タイプ（XYZ軸）

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード／低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

TTA ワーク移動タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z軸: 6				X軸:15/30 Z軸: 7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170	
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	**5-599**	**5-603**	**5-607**	**5-611**	**5-599**	**5-603**	**5-607**	**5-611**

TTA ワーク固定タイプ								
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z軸:6				Z軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400		X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度(mm)	± 0.01				± 0.005			
標準価格	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	**5-647**	**5-651**	**5-655**	**5-659**	**5-647**	**5-651**	**5-655**	**5-659**

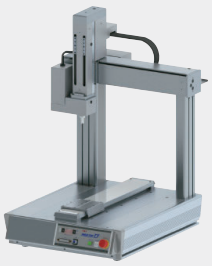
機種選定ガイド テーブルトップロボット

テーブルトップロボットの選定

4軸タイプ（XYZR軸）

TTAシリーズ ラインナップ

※リード種類が複数あるものは、高リード／低リードの順に、可搬質量・最高速度を記載しています。

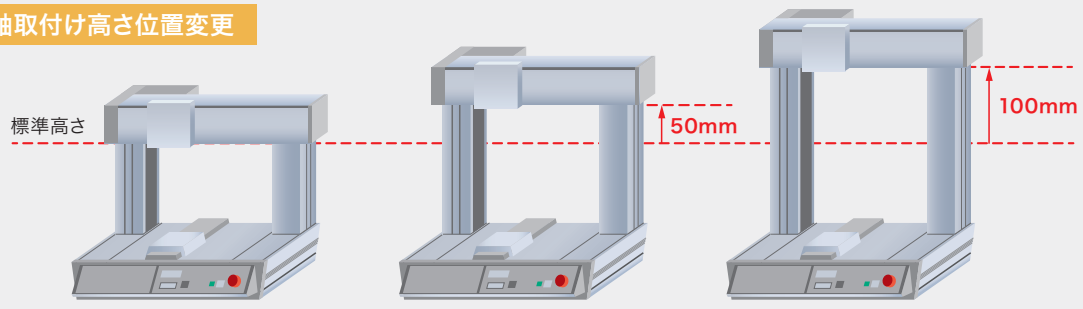
	TTA ワーク移動タイプ							
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク(mm)	200×200	300×300	400×400	500×500	200×200	300×300	400×400	500×500
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	X軸:20 Z・R軸: 6				X軸:15/30 Z・R軸: 7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400				X軸:1000/600 Y軸:700/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:900/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1050/600 Z軸:400/170	X軸:1200/600 Y軸:1200/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	**5-615**	**5-619**	**5-623**	**5-627**	**5-615**	**5-619**	**5-623**	**5-627**

	TTA ワーク固定タイプ							
外観								
搭載モーター	パルスモーター				サーボモーター			
X軸／Y軸ストローク(mm)	200×150	300×250	400×350	500×450	200×150	300×250	400×350	500×450
Z軸ストローク(mm)	100/150				100/150			
最大可搬質量(kg)※	Z・R軸:6				Z・R軸:7/15			
最高速度(mm/s)※	X軸:600 Y軸:540 Z軸:400	X軸:700 Y軸:640 Z軸:400	X軸:800 Y軸:800 Z軸:400		X軸:600/600 Y軸:600/600 Z軸:400/170	X軸:750/600 Y軸:800/600 Z軸:400/170	X軸:850/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170	X軸:1000/600 Y軸:1000/600 Z軸:400/170
繰返し位置決め精度	X、Y、Z軸:±0.01mm R軸:±0.01度				X、Y、Z軸:±0.005mm R軸:±0.008度			
標準価格	R軸動作範囲 ±180度				R軸動作範囲 ±180度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
	R軸動作範囲 ±360度				R軸動作範囲 ±360度			
	—	—	—	—	—	—	—	—
掲載ページ	**5-663**	**5-667**	**5-671**	**5-675**	**5-663**	**5-667**	**5-671**	**5-675**

オプション対応について

オプションで支柱高さや位置の変更にも対応

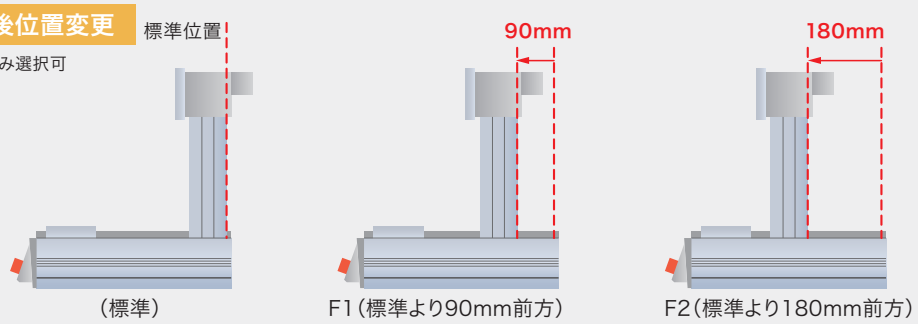
Y軸取付け高さ位置変更



→5-686 ページ

Y軸取付け前後位置変更

（TTA-Aタイプ）のみ選択可



→5-685 ページ

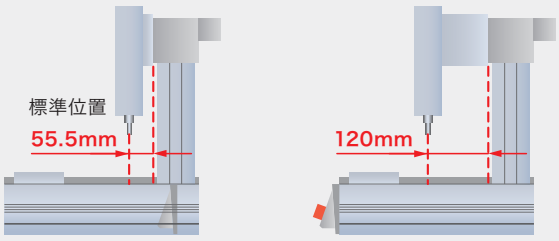
	標準	標準+50mmアップ	標準+100mmアップ
Y軸取付け高さ位置変更型式	–	H1	H2

	標準	標準+90mm前方	標準+180mm前方
Y軸取付け前後位置変更型式	–	F1	F2

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒にアルファベット順に記載してください。（例. AP-F1-FT-H2-OS）

※TTA-Cタイプは、Y軸取り付け前後位置変更オプションはお選びいただけませんのでご注意ください。

ZR軸取付け前後位置変更



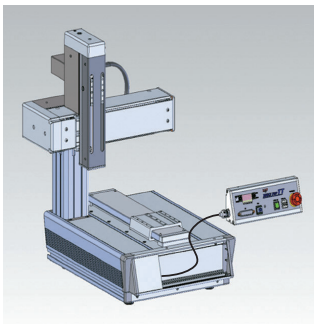
→5-685 ページ

	標準	標準+64.5mm前方
ZR軸取付け前後位置変更型式	–	FZ

操作部脱着可能オプション

製品本体から操作部のみ離せるため、手元操作が可能（ケーブル長：900mm）

→5-686 ページ



追加スイッチ

使用用途が設定できるスイッチを操作部に追加できます（最大4つ）



スイッチNo

スイッチNo.4は、カバー付き仕様のイメージ図です。

→5-687 ページ

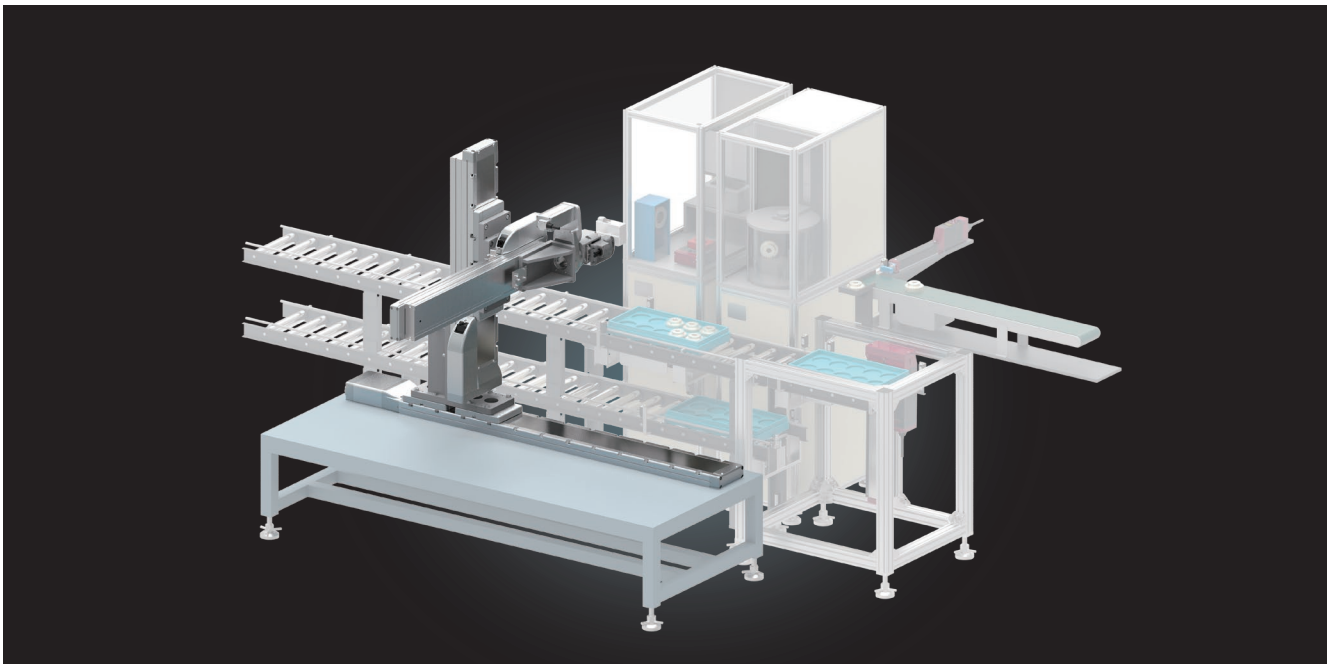
機種選定ガイド 直交型 6 軸ロボット

ユニット製品の特長 ③

直交型 6 軸ロボット

バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

直交3軸と回転3軸を組合わせた6自由度ロボットです。
回転、旋回を含めた自由度の高い動作が可能です。



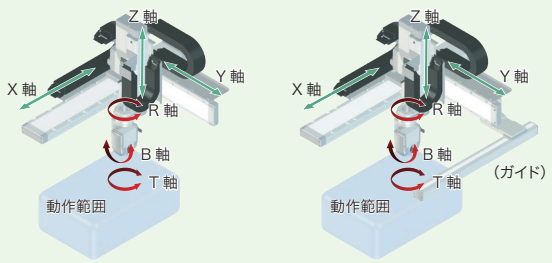
1. 多彩な組合わせバリエーションをご用意

全 10 種類の組合わせパターンを設定しました。
搬送質量や移動ストローク、設置スペースに合った組合わせ方向の選択が可能です。

ロボシリンダー
直交組合わせ（X,Y,Z 軸）
＋
中空ロータリー
RCP6-RTFML（R 軸）
＋
手首ユニット
WU-S/M（B,T 軸）

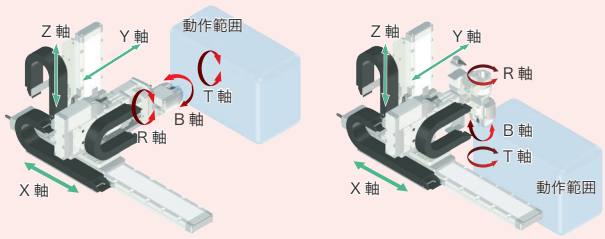
水平面（XY平面）に対して揺動・回転動作が可能

ガントリータイプ



壁面（YZ平面）に対して揺動・回転動作が可能

横方向アプローチ　下方向アプローチ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

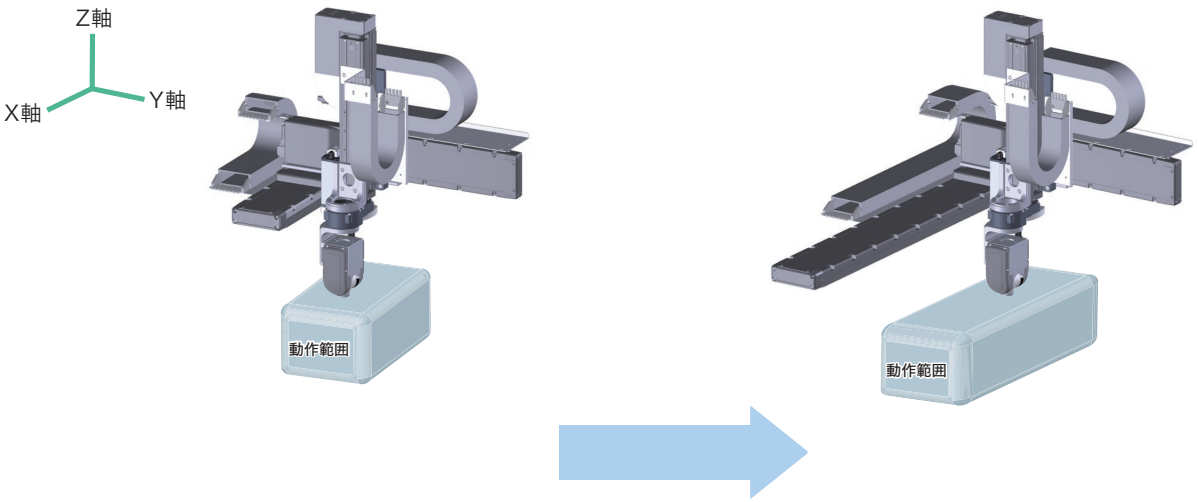
2. X軸、Y軸、Z軸は、１軸ごとにストロークの選択が可能

各軸ごとに設定ができるため、最適サイズの選択が可能です。
また、ストローク長による価格アップが少ないです。

（例）CRS-XBAのX軸のみを200mmから800mmに変更

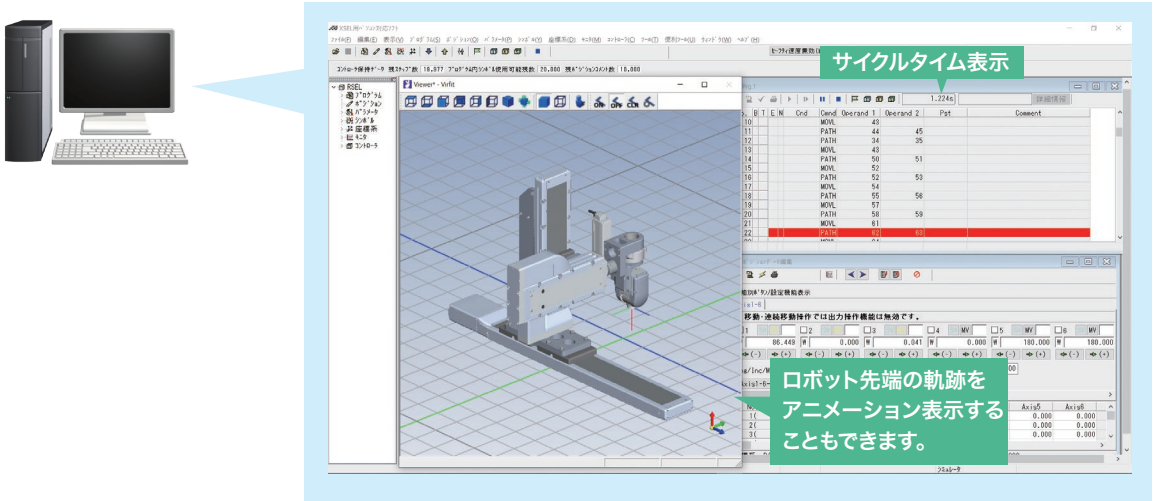
ストローク XYZ：**200**mm×300mm×190mm

ストローク XYZ：**800**mm×300mm×190mm



3. シミュレーションソフト

直交型6軸ロボット本体がなくても、XSEL用パソコン専用ティーチングソフトを使用して、ロボットの動きを確認できます。
さらに、サイクルタイムの計算もできます。



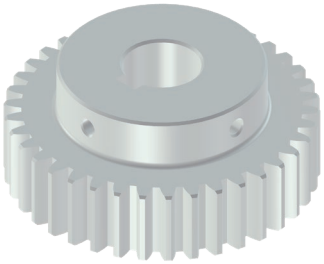
パソコン専用ティーチングソフトの対応バージョンはホームページをご確認ください。

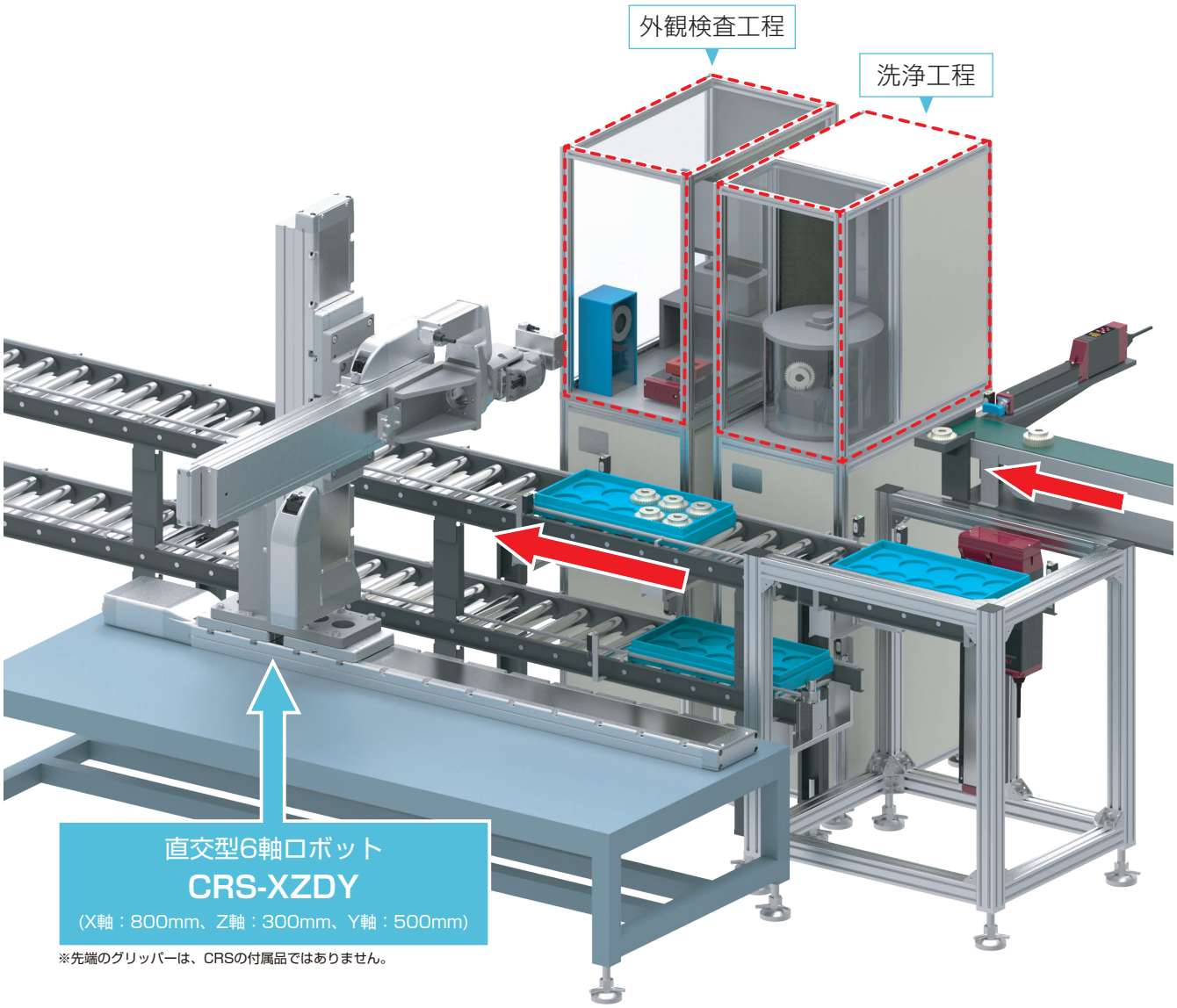
機種選定ガイド 直交型 6 軸ロボット

アプリケーション例

ギヤの洗浄機用ローダー・アンローダーと外観検査装置

加工されたギヤを洗浄し、外観検査を行う装置です。
直交型 6 軸ロボット (CRS-XZDY) を使用し、
洗浄機への投入と洗浄後の取出し、3 方向からの外観検査を行います。

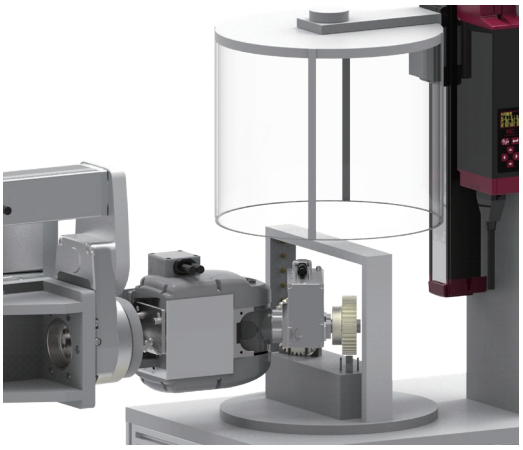




※先端のグリッパーは、CRSの付属品ではありません。

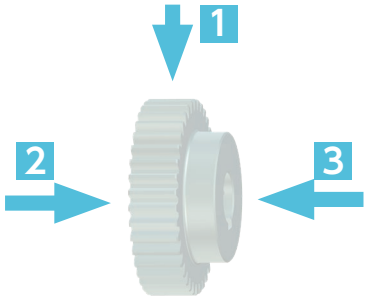
洗浄機への投入と洗浄後の取出し

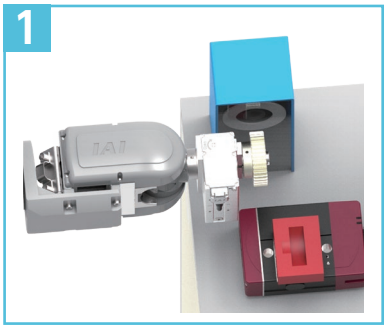
前工程から流れてきたギヤを洗浄機へ投入します。
洗浄後のギヤを取出し、外観検査工程へ移載します。

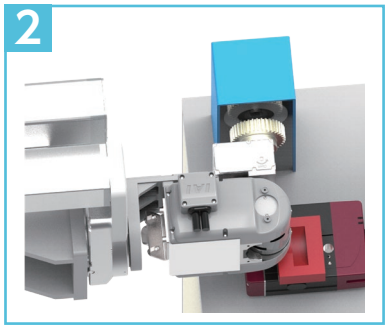


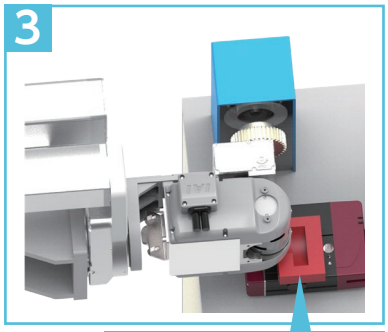
外観検査

右図のように３方向から検査を行うため、
検査用カメラの前でギヤの向きを変えます。





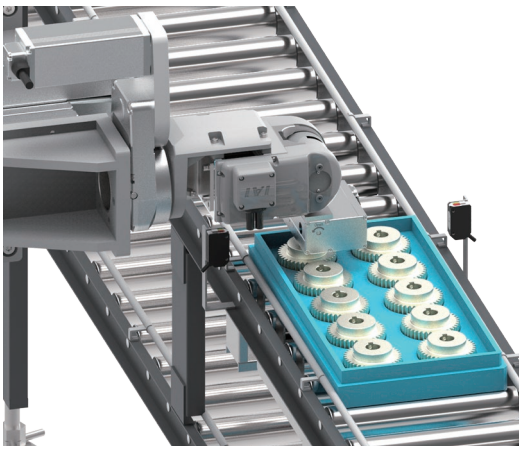




ロータリータイプ(EC-RTC)で
ギヤを反転しています。

パレットへの収納

検査が終了したギヤをパレットへ収納します。



機種選定ガイド 直交型 6 軸ロボット

ラインナップ一覧

エリア内で立体的な動作が可能

ピック & プレース
組立て、検査工程にオススメ

Y軸ロングストローク

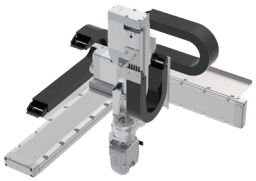
ガントリー組合わせ

X軸ロングストローク

高速・高可搬

型式：CRS-XBA

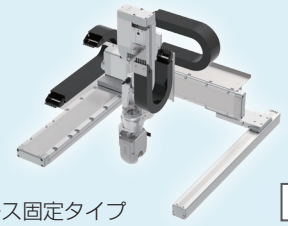
	X軸 Y軸 Z軸
最大可動範囲	800mm 300mm 190mm
最大可搬質量	1 kg
標準サイクルタイム	2.07 秒
位置繰返し精度	± 0.03 mm



Z 軸ベース固定タイプ 5-697

型式：CRS-XGA

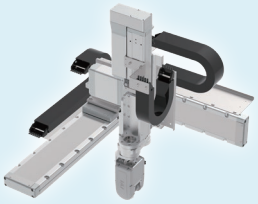
	X軸 Y軸 Z軸
最大可動範囲	800mm 600mm 190mm
最大可搬質量	1 kg
標準サイクルタイム	2.11 秒
位置繰返し精度	± 0.03 mm



Z 軸ベース固定タイプ 5-705

型式：CRS-XBB

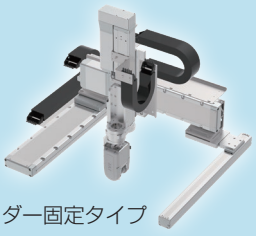
	X軸 Y軸 Z軸
最大可動範囲	1100mm 300mm 200mm
最大可搬質量	2 kg
標準サイクルタイム	1.66 秒
位置繰返し精度	± 0.03 mm



Z 軸スライダー固定タイプ 5-701

型式：CRS-XGB

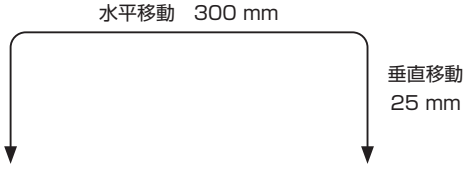
	X軸 Y軸 Z軸
最大可動範囲	1100mm 600mm 200mm
最大可搬質量	2 kg
標準サイクルタイム	1.66 秒
位置繰返し精度	± 0.04 mm



Z 軸スライダー固定タイプ 5-709

※標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。
ストロークや動作パターンにより、記載のサイクルタイムより長くなる場合があります。

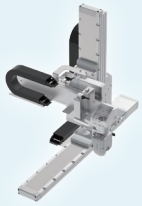
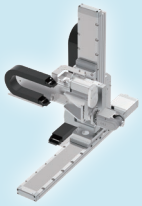
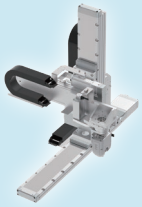


※最大可搬質量

最大可搬質量は、ワークやツールの重心位置などにより小さくなることがあります。

離れた領域へのアプローチが可能

ローダー・アンローダーにオススメ

	横方向アプローチ	下方向アプローチ
Y軸ロングストローク	型式：**CRS-XZCY** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 200mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：2.55 秒 位置繰返し精度：± 0.06 mm  Y軸ラジアルシリンダータイプ 5-713	型式：**CRS-XZCZ** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 200mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：2.55 秒 位置繰返し精度：± 0.06 mm  Y軸ラジアルシリンダータイプ 5-717
高速	型式：**CRS-XZDY** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 500mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：2.28 秒 位置繰返し精度：± 0.03mm  Y軸スライダータイプ 5-721	型式：**CRS-XZDZ** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 500mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：2.28 秒 位置繰返し精度：± 0.03mm  Y軸スライダータイプ 5-725
	型式：**CRS-XZEY** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 500mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：1.69 秒 位置繰返し精度：± 0.03mm  Y軸スライダータイプ 5-729	型式：**CRS-XZEZ** 最大可動範囲：X軸 800mm Z軸 300mm Y軸 500mm 最大可搬質量：1 kg 標準サイクルタイム：1.69 秒 位置繰返し精度：± 0.03mm  Y軸スライダータイプ 5-733

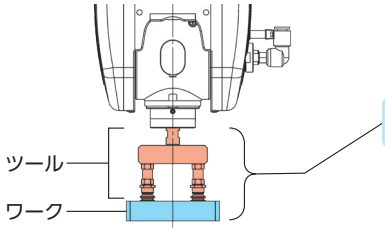
機種選定ガイド 直交型６軸ロボット

機種選定の流れ

手順１～４ に沿って、確認を行ってください。

手順１ 搬送物質量の確認

手首ユニットに取付ける搬送物質量を計算し、最大可搬質量以下であることを確認してください。



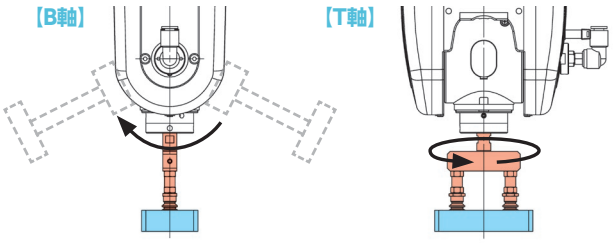
搬送物質量 ≦ 最大可搬質量

タイプ	搭載機種	最大可搬質量
CRS-XBA	WU-S	1kg
CRS-XBB	WU-M	2kg
CRS-XGA	WU-S	1kg
CRS-XGB	WU-M	2kg

タイプ	搭載機種	最大可搬質量
CRS-XZCY	WU-S	1kg
CRS-XZCZ		
CRS-XZDY		
CRS-XZDZ		
CRS-XZEY		
CRS-XZEZ		

手順２ 慣性モーメントの確認

B軸、T軸へ負荷トルクがかかる場合、その分だけ手首ユニットの許容慣性モーメントが低下します。
まず、負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。



「代表的形状の慣性モーメントの算出方法」を
5-38ページに掲載しています。

B軸、T軸への「負荷トルク」の有無を確認

「有」の場合

B軸、T軸にかかる慣性モーメント ≦ 小型タイプ・中型タイプの各補正許容慣性モーメント※

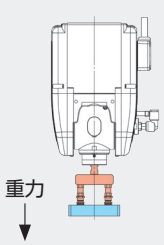
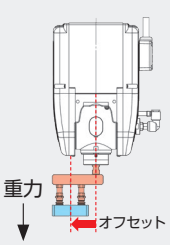
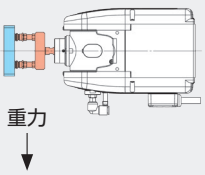
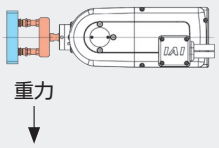
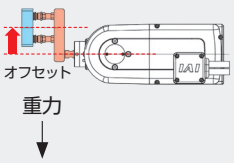
※速度と加減速度により変化します。

「無」の場合

B軸、T軸にかかる慣性モーメント ≦ 小型タイプ・中型タイプの各許容慣性モーメント※

※速度と加減速度により変化します。

■負荷トルクを受ける条件

	負荷トルクの有無				
設置姿勢	① 	② 	③ 	④ 	⑤ 
B軸	有り	有り	無し	有り	有り
T軸	無し	有り	無し	無し	有り

■ 負荷トルク「有」の場合

負荷トルク「有」

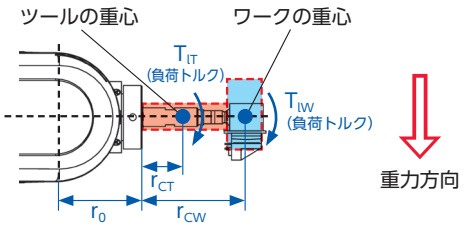
B軸、T軸にかかる慣性モーメント ＜ 小型タイプ・中型タイプの各補正許容慣性モーメント※

※速度と加減速度により変化します。

(1) 負荷トルクT_lの計算

B軸の場合

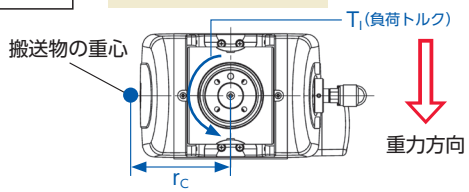
$$T_l = T_{lT} + T_{lW} = m_T \cdot g(r_0 + r_{CT}) \times 10^{-3} + m_W \cdot g(r_0 + r_{CW}) \times 10^{-3}$$



T_{lT}：ツールの重量による負荷トルク［N・m］
T_{lW}：ワークの重量による負荷トルク［N・m］
m_T：ツールの質量［kg］
m_W：ワークの質量［kg］
g：重力加速度［m/s^2］
r_0：取付面距離［mm］
r_{CT}：ツール重心の位置［mm］
r_{CW}：ワーク重心の位置［mm］

T軸の場合

$$T_l = m \cdot g \cdot r_C \times 10^{-3}$$



T_l：搬送物による負荷トルク［N・m］
m：搬送物の重量［kg］
g：重力加速度［m/s^2］
r_C：搬送物重心の距離［mm］

(2) 許容慣性モーメント補正係数C_jの計算

$$C_j = \frac{T_{max} - T_l}{T_{max}}$$

T_{max}：出力トルク（右表）［Nm］
T_l：負荷トルク（1）の計算結果

■速度別出力トルク［Nm］

WU-S：小型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900	0.45	0.45
1050	0.45	0.45
1200	0.45	0.45

WU-M：中型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050	0.96	0.96
1200	0.79	0.79

(3) 補正許容慣性モーメントJ_{tl}の計算

$$J_{tl} = J_{max} C_j \ (kgm^2)$$

J_{max}：許容慣性モーメント（右表）［kgm^2］
C_j：許容慣性モーメント補正係数　(2) の計算結果

■速度・加速度別許容慣性モーメント［kgm^2］

WU-S：小型タイプ

速度	B軸	T軸
	加減速度	
度/s	0.3G	0.3G
0	0.008	0.0035
150	0.008	0.0035
300	0.008	0.0035
450	0.008	0.0035
600	0.008	0.0035
750		0.0035
900		0.0035
1050		0.0035
1200		0.0025

WU-M：中型タイプ

速度	B軸	T軸
	加減速度	
度/s	0.3G	0.3G
0	0.0150	0.0126
150	0.0150	0.0126
300	0.0118	0.0072
450	0.0055	0.0054
600	0.0055	0.0054
750		0.0054
900		0.0036
1050		0.0036
1200		0.0036

(4) 搬送物慣性モーメントの確認

代表的な形状の慣性モーメント算出式(5-38ページ)にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、(3)で求めた補正許容慣性モーメント以下 (4) ≦ (3) であることを確認してください。

ポイント

ツールやワークなど、搬送物の形状は単純化して考えることで簡単に計算ができます。

機種選定ガイド 直交型６軸ロボット

機種選定の流れ

■ 負荷トルク「無」の場合

負荷トルク「無」

B軸、T軸にかかる慣性モーメント ＜ 小型タイプ・中型タイプの各許容慣性モーメント※

※速度と加減速度により変化します。

■速度・加速度別許容慣性モーメント［kgm²］

WU-S：小型タイプ

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

（単位はkg・m²）

WU-M：中型タイプ

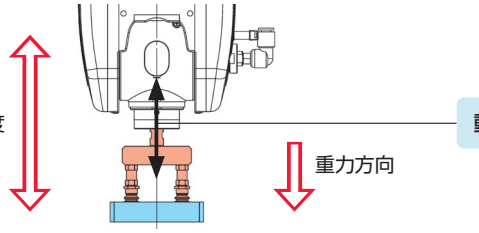
速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.015	0.0127	0.0165	0.009
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.009	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

（単位はkg・m²）

負荷トルクを受けない場合、代表的な形状の慣性モーメント算出式（5-38ページ）にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

手順３ 動的スラスト荷重の確認

スラスト荷重（取付面に対して垂直方向の荷重）が動的許容スラスト荷重以下であることを確認してください。



動的スラスト荷重：F ≦ 動的許容スラスト荷重

$F=(m_T+m_W)\cdot(a+g)\cdot 9.8\,[N]$

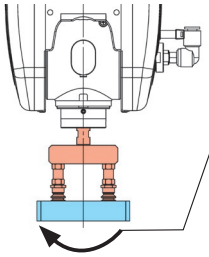
m_T：ツールの質量［kg］
m_W：ワークの質量［kg］
g：重力加速度　1.0［G］
a：移動加速度［G］

■動的許容スラスト荷重

	許容スラスト荷重
WU-S：小型タイプ	330N
WU-M：中型タイプ	450N

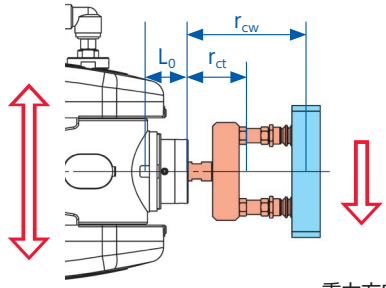
手順４　動的負荷モーメントの確認

負荷モーメントが動的許容モーメント以下であることを確認してください。



動的負荷モーメント：M　≦　動的許容負荷モーメント

$$M=m_T \cdot a \cdot 9.8(L_0+r_{CT}) \times 10^{-3}+m_W \cdot a \cdot 9.8(L_0+r_{CW}) \times 10^{-3} \quad [Nm]$$



a：移動加速度　　重力方向

m_T：ツールの質量［kg］
m_W：ワークの質量［kg］
a：移動加速度［G］
L_0：許容モーメントオフセット基準位置
　WU-S（小型）　17.5［mm］
　WU-M（中型）　21.5［mm］
r_{CT}：ツール重心の位置［mm］
r_{CW}：ワーク重心の位置［mm］

■動的許容負荷モーメント

	動的許容負荷モーメント
WU-S：小型タイプ	1.4Nm
WU-M：中型タイプ	4.2Nm

ここまでの 手順 1～4 で条件確認は完了です。

代表的形状の慣性モーメント算出方法

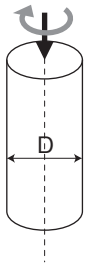
1. 回転軸が物体の中心を通る場合

(1) 円柱の慣性モーメント1

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times(D\times10^{-3})^2/8$

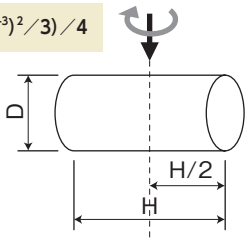
円柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）



(2) 円柱の慣性モーメント2

〈計算式〉$J=M\times((D\times10^{-3})^2/4+(H\times10^{-3})^2/3)/4$

円柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
円柱の長さ：H（mm）

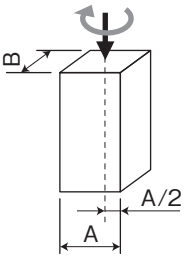


(3) 角柱の慣性モーメント1

※角柱の高さに関わらず（四方板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times((A\times10^{-3})^2+(B\times10^{-3})^2)/12$

角柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
角柱の質量：M（kg）
角柱の1辺：A（mm）
角柱の1辺：B（mm）



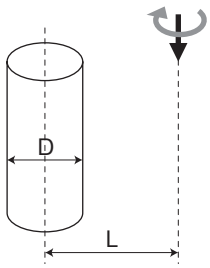
2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

(4) 円柱の慣性モーメント3

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times(D\times10^{-3})^2/8+M\times(L\times10^{-3})^2$

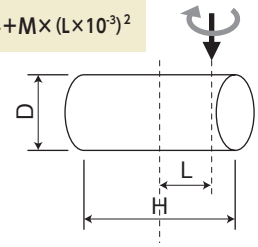
円柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）



(5) 円柱の慣性モーメント4

〈計算式〉$J=M\times((D\times10^{-3})^2/4+(H\times10^{-3})^2/3)/4+M\times(L\times10^{-3})^2$

円柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
円柱の長さ：H（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）

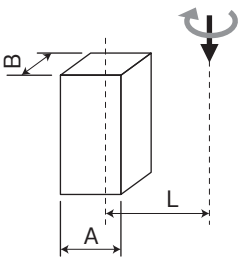


(6) 角柱の慣性モーメント2

※角柱の高さに関わらず（四方形の板）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times((A\times10^{-3})^2+(B\times10^{-3})^2)/12+M\times(L\times10^{-3})^2$

角柱の慣性モーメント：J（kg・m²）
角柱の質量：M（kg）
角柱の1辺：A（mm）
角柱の1辺：B（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）



機種選定ガイド スカラロボット

ユニット製品の特長④

スカラロボット(水平多関節ロボット)

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

高速性、省設置スペースが特長のスカラロボット。

業界最速の標準サイクルタイムで高速ピック&プレース動作が可能



IXPシリーズ

IXP シリーズはパルスモーター採用により一般的な AC サーボモーター搭載機種と比較し低価格を実現したスカラロボットです。

- 低価格、軽量、コンパクト
- バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載
- アーム長 180mm ～ 650mm
- 最大可搬質量 6kg
- 最高合成速度 2943mm/s

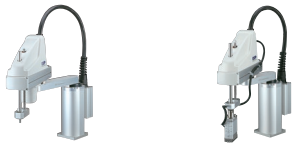
<ご注意> 押付け制御はできません。

IXA シリーズ

IXA シリーズはダブルアーム構造［特許出願中］で高剛性と業界最速標準サイクルタイムを実現しました。シミュレーションソフトによりオフライン動作も可能です。

- バッテリーアブソリュートエンコーダー標準搭載
- ケーブル内装［特許出願中］で低い空間に設置可能
- アーム長 180 mm～ 1200 mm
- 最大可搬質量 50kg
- 最高合成速度 9215 mm /s

低価格タイプ



4 軸仕様　　3 軸 + グリッパー付き仕様



3 軸仕様

標準タイプ

(アーム長 300)　(アーム長 450)　(アーム長 600)　(アーム長 800)　(アーム長 1000)



4 軸仕様 /3 軸仕様

高速タイプ

(アーム長 300)　(アーム長 450)　(アーム長 600)　(アーム長 800)　(アーム長 1000)



4 軸仕様 /3 軸仕様

高可搬タイプ

(アーム長 1000)　(アーム長 1200)



4 軸仕様

バリエーション

低価格タイプ



IXP シリーズ

24v パルスモーター

標準タイプ



IXA シリーズ

200v ACサーボモーター

高速タイプ



IXA シリーズ

200v ACサーボモーター

高可搬タイプ



IXA シリーズ

200v ACサーボモーター

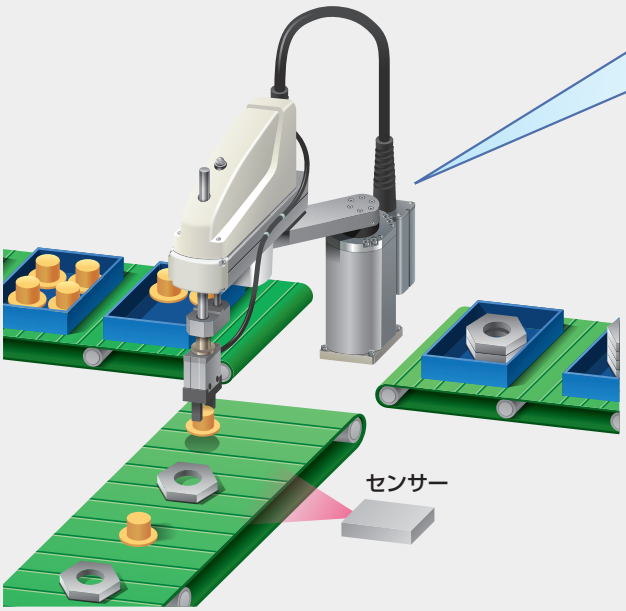
アーム長		標準環境	クリーン仕様	防塵・防滴仕様
180mm	型式	3N/4N1808		
	掲載ページ	5-747		
250mm	型式	3N/4N2508		
	掲載ページ	5-751		
350mm	型式	3N/4N35□□	3C/4C3515	3W/4W3515
	掲載ページ	5-757	7-353	7-653
450mm	型式	3N/4N45□□	3C/4C4515	3W/4W4515
	掲載ページ	5-765	7-359	7-659
550mm	型式	3N/4N55□□	3C/4C5520	3W/4W5520
	掲載ページ	5-773	7-365	7-665
650mm	型式	3N/4N65□□	3C/4C6520	3W/4W6520
	掲載ページ	5-781	7-371	7-669
180mm	型式	3NNN/4NNN1805		
	掲載ページ	5-791		
300mm	型式	3NNN/4NNN3015		
	掲載ページ	5-795		
450mm	型式	3NNN/4NNN45□□		
	掲載ページ	5-799		
600mm	型式	3NNN/4NNN60□□		
	掲載ページ	5-805		
800mm	型式	4NNN80□□		
	掲載ページ	5-811		
1000mm	型式	4NNN100□□		
	掲載ページ	5-817		
300mm	型式	3NSN/4NSN3015	4NSC3015	4NSW3015
	掲載ページ	5-823	7-377	7-675
450mm	型式	3NSN/4NSN45□□	4NSC45□□	4NSW45□□
	掲載ページ	5-827	7-381	7-679
600mm	型式	3NSN/4NSN60□□	4NSC60□□	4NSW60□□
	掲載ページ	5-833	7-387	7-685
800mm	型式	4NSN80□□		4NSW80□□
	掲載ページ	5-839		7-691
1000mm	型式	4NSN100□□		4NSW100□□
	掲載ページ	5-845		7-697
1000mm	型式	4NHN10040		
	掲載ページ	5-851		
1200mm	型式	4NHN12040		4NHW12040
	掲載ページ	5-857		7-703

機種選定ガイド スカラロボット

IXP アプリケーション例

部品の選別

2種類の大きさの部品をセンサーで判別し、
それぞれの箱に振り分ける作業。



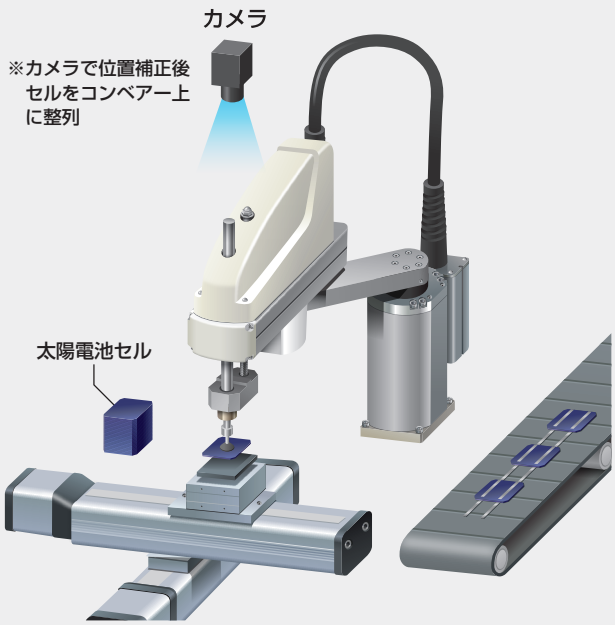
**専用グリッパーを搭載しているため、
手軽に搬送ロボットを構成することが可能です。**



グリッパー付き4軸仕様

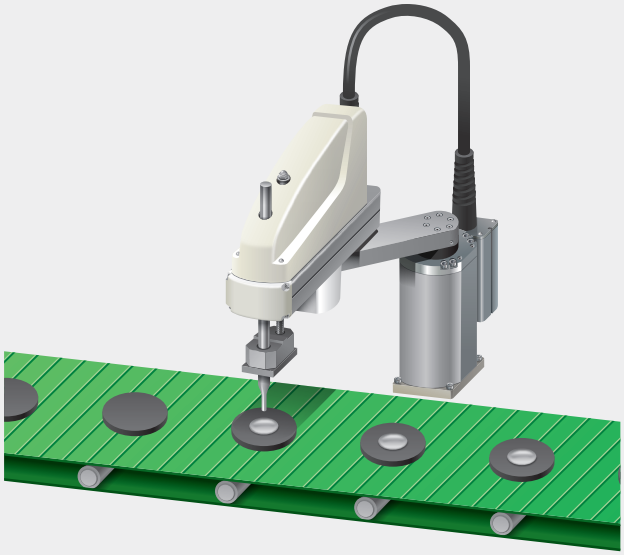
太陽電池モジュールのタブ付け装置

太陽電池モジュール用のセルに電極をはんだ付けするため、
セルの位置を補正しながら搬送する作業。



接着剤塗布

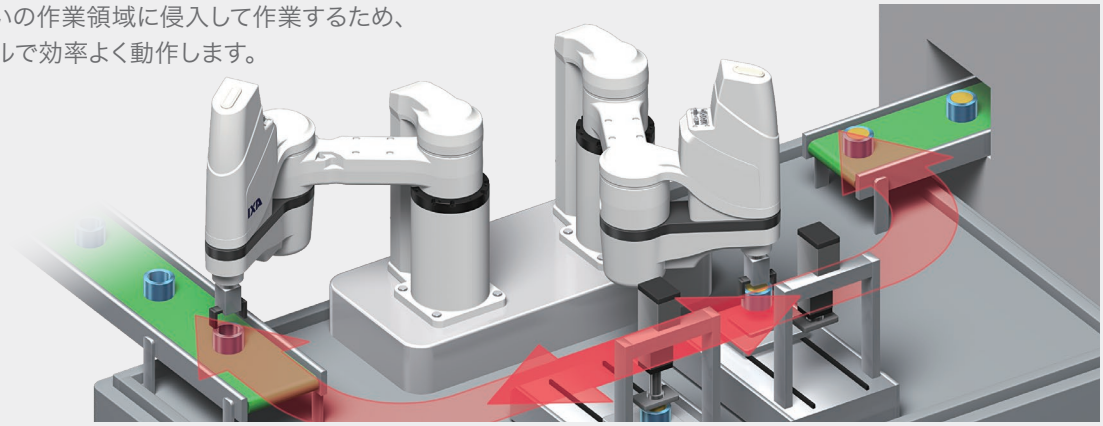
円形の部品へ接着剤を塗布する作業。



IXA アプリケーション例

部品の高速組立・搬送

2台のスカラが互いの作業領域に侵入して作業するため、
無駄のないサイクルで効率よく動作します。

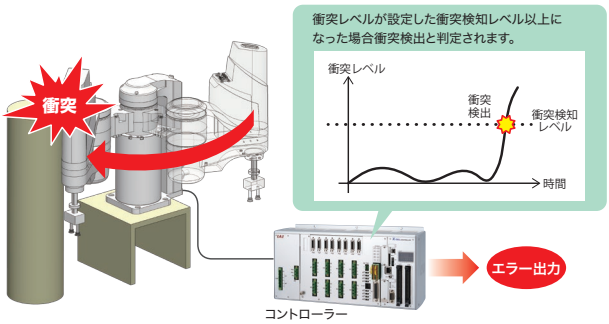


万一の場合に備え、保全機能があります。

■衝突検知機能

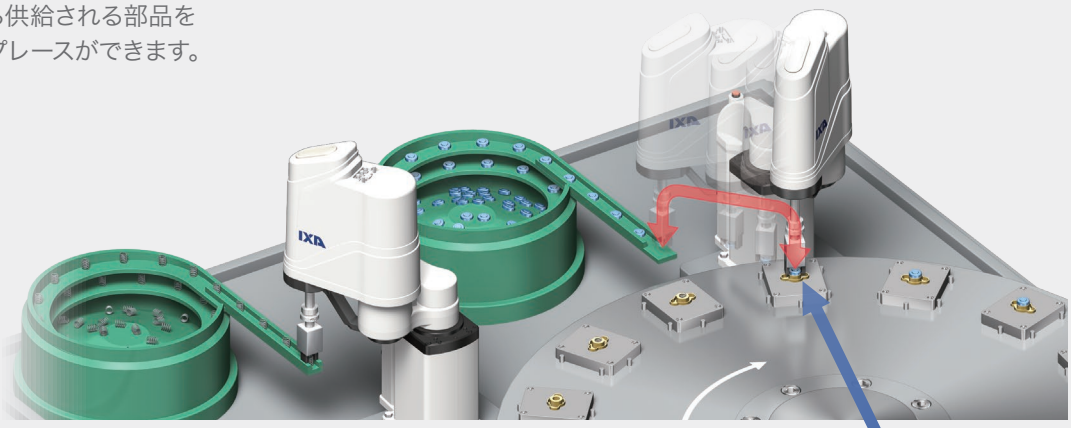
スカラロボットが物体に衝突したことを検出すると、
速やかに動作が停止します。
衝突時のハンドやワーク、ロボットの損傷を軽減します。
※アーム長180、防塵・防滴仕様は対応していません。

【注意事項】
- 人体に対する安全を保証するものではありません。
- 周辺機器などの損傷低減を目的とした補助機能です。損傷を100%防止する機能ではありません。



ラジエーターやチップの高速ピック&プレース

パーツフィーダーから供給される部品を
高速動作でピック&プレースができます。

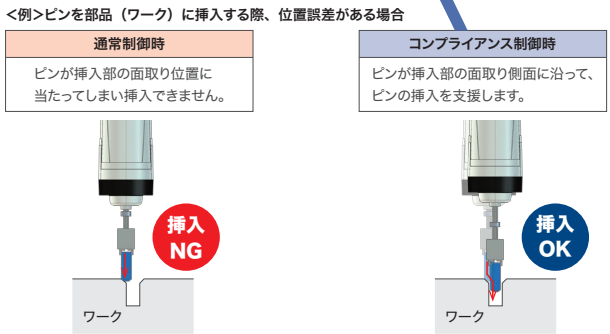


位置誤差の補正機能があります。

■コンプライアンス制御

外力にならうように柔らかくロボットを制御して
ワーク挿入などの接触力を低減し、ワークのはめあいを
補助 / 支援します。
※アーム長180、防塵・防滴仕様は対応していません。

【注意事項】
- 使用条件によって、ワークの挿入が行えない場合があります。
- Z軸に対する傾き方向には追従できません。
- ワークや挿入する穴の材質によっては、傷をつける場合があります。

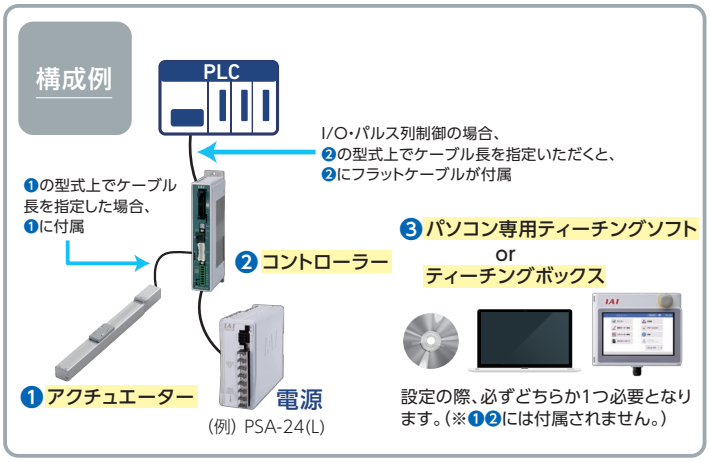


選定のポイント

手配方法

■ はじめに

弊社製品を制御する際には、
❶アクチュエーター
❷コントローラー
❸ティーチングツール（お持ちでない場合）を
それぞれ手配してください。
※ただし、テーブルトッププロボット（TTA）は
コントローラー一体型のため、②は不要です。



■ 手配型式

				①		①		②	③			
（例）	ICSB2	- BA1H -	WA	- 50AQNM	-	30AQB	-	T2	- 3L	- CT	-	CT

		BA□H	WA					T□			
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10～90 100mm～900mm〈70：700mm〉（50mmごと）	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	（オプション）

①オプション
アクチュエーターに装着されるオプションを表します。
オプションを複数選択いただく場合、アルファベット順に続けてご記入ください。

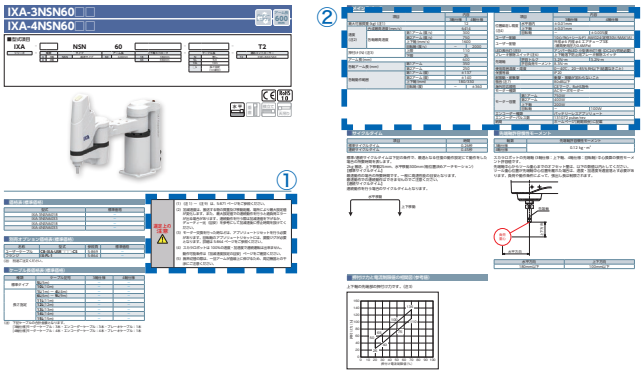
②適応コントローラー
接続可能なコントローラーのタイプを表します。
※コントローラーは付属しません。（TTAを除く）別途手配をお願いいたします。
コントローラーの詳細や手配型式については、8巻または巻末『コントローラー（抜粋）』にてご確認ください。
（例）直交ロボット　：ICSB2-BA1H-WA-50AQNM-30AQB-T2-3L-CT-CT
コントローラー：XSEL-RA-2-60WAI-60WAIB-ECC-EE-0-2

③ケーブル長
直交ロボットとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブル（ケーブルベア外）の長さを示します。長さ（『N』以外）を選択することで、モーター・エンコーダーケーブルが直交ロボットに付属されます。

選定時の留意点

■ カタログの見方

（例）IXA-3NSN60□□



①選定上の注意

各型式ごとに留意すべき事項があります。
必ず『選定上の注意』をご確認ください。

②メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、加減速度、押付け力は**それぞれの最大値を示しています。**
使用条件によって仕様値は低下します。
『メインスペック』以降に掲載されている表、グラフにて正確な仕様値をご確認ください。

よくあるお問合わせ

■ 直交ロボットについて

Q. カタログに掲載されていない構成軸の組合わせは対応可能ですか？

A. **特別仕様品にて検討させていただきます。**担当営業までご連絡ください。

■ テーブルトップロボットについて

Q. プログラムを使わず、外部から直接信号を送りたいのですが、可能ですか？

A. **追加スイッチオプションを選択いただくと、スイッチを押すことで、本体に組込まれた外部入力としての機能が使用できます。（ソフトウェアリセット、一時停止、一時停止解除、原点復帰など）**最大4つまで追加できます。

■ スカラロボットについて

Q. 上下軸先端に吸着ユニットやセンサーを取付けたいのですが、対応可能ですか？

A. 可能です。本体上面および背面（IXAの場合）に**ユーザー用の配管・配線が組込まれています。**



アイエイアイ
総合カタログ
2024
5

注意事項

機種の選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。
以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、
お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。
JIS B 8433（産業用ロボットのための安全要求事項）の安全規則とあわせて必ずお守りください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

⚠ 危　険	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される内容です。
⚠ 警　告	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される内容です。
⚠ 注　意	取扱いを誤ると、障害または物的損害の可能性が想定される内容です。
ⓘ お願い	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者など十分な知識と経験を持った人が必ず「カタログ」、「取扱説明書」を（特にその中の「安全ガイド」を）読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。
取扱説明書は本体、コントローラーなどの全ての機器の取扱説明書を読んでください。
当該製品とお客様のシステムとの適合性はお客様の方で検証と判断を行った上で、お客様の責任によるご使用をお願いします。
「カタログ」、「取扱説明書」などをお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができるところに、必ず保管してください。
「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取扱いを行ってください。

⚠ 危　険

全般

■下記の用途に使用しないでください。

1. 人命および身体の維持、管理などに関わる医療器具
2. 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
3. 機械装置の重要保安部品

当該製品は高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を保証できません。
また、保証の範囲は納入する当該製品だけです。

設置

■発火物、引火物、爆発物などの危険物が存在する場所では使用しないでください。発火、引火、爆発の恐れがあります。
動作中または動作できる状態のときはロボットの可動範囲に立ち入ることができない様な安全対策（安全防護柵など）を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。

■製品を取付ける際には、必ず確実な保持、固定（ワークを含む）を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作などによって、ケガをしたり、製品・ワークなどを破損する恐れがあります。

■本体、コントローラーに水滴、油滴などがかかる場所での使用は避けてください。

■製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断、再接続は絶対に行わないでください。火災の恐れがあります。

運転

■製品の動作中または動作できる状態のときは、機械の可動範囲に立ち入らないでください。
アクチュエーターが不意に動くなどして、ケガをする恐れがあります。

■ペースメーカーなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。
製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす恐れがあります。

■防滴仕様以外の製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用すると、異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

保守、点検、修理

■製品は絶対に改造しないでください。異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

■製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立ては行わないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。

⚠警　告

全般

■製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されますと、
製品の故障、機能停止や破損の原因となります。
また著しい寿命の低下を招きます。特に、最大積載重量や最大速度・加減速度は守ってください。

設置

■非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。

■感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制のため、アクチュエーター、コントローラーは必ず、D 種接地工事（旧第 3 種接地工事、接地抵抗 100 Ω以下）をしてください。
漏電した場合、感電や誤作動の恐れがあります。

■製品に電気を供給する前および動作させる前には、必ず機器の動作範囲の安全確認を行ってください。
不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする恐れがあります。

■製品の配線は「取扱説明書」を確認しながら誤配線がないように行ってください。
ケーブル、コネクターの接続は、抜けゆるみのないように確実に行ってください。製品の異常動作、火災の原因になります。

運転

■電源を入れた状態で、端子台、各種設定スイッチなどに触れないでください。
感電や異常動作の恐れがあります。

■製品の可動部を手で動かすとき（手動位置合わせなど）はサーボオフ（ティーチングツール使用で）していることを確認してから行ってください。
ケガの原因になります。

■ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作などの原因になります。

■停電したときは電源を切ってください。停電復旧時に製品が突然動き出し、ケガ、製品破損の原因になります。その際、ワークなどが落下しない対策を施してください。

■製品に異常な発熱、発煙、異臭が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。
そのまま使用すると製品の破損や火災の恐れがあります。

■異音が発生したり振動が非常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。
そのまま使用すると製品の破損、損傷による異常動作の原因になります。

■製品の保護装置（アラーム）がはたらいた場合は、ただちに電源を切ってください。
製品の異常動作によるケガ、製品の破損、損傷の恐れがあります。
電源を切った後、原因を調べ、その原因を取り除き、電源を再投入してください。

■電源を入れても製品の LED が点灯しないときはただちに電源を切ってください。

■製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。
転倒事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、異常動作などの原因となります。

■モーター出力、最大速度・加減速度、エンコーダーパルスなどに係るパラメーターを変更して使用しないでください。アクチュエーター構成部品の破損の原因になります。

保守、点検、修理

■製品に関わる保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行ってください。
なお、この時以下の事項を守ってください。

1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示を見やすい場所に掲げてください。
2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、主と従の関係を明確にし、電源の入り切り、軸の移動は必ず声をかけて安全を確認してから行ってください。

廃棄

■製品は火中に投じないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります。

注意事項

⚠ 注　意

設置

■大きな熱源からの輻射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ～ 40° Cの範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。

■直射日光（紫外線）のあたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
また製品の異常動作の恐れがあります。

■腐食ガス（硫酸や塩酸など）などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。

■以下の場所で使用する場合は、十分に遮蔽してください。遮蔽を行わない場合は、誤作動を起こす恐れがあります。

1. 大電流や高磁界が発生している場所
2. 溶接作業などアーク放電の生じる場所
3. 静電気などによるノイズが発生する場所
4. 放射線により被爆する可能性がある場所

■本体およびコントローラーは、ちり、ほこりの少ない場所、鉄粉のない場所に設置してください。
ちり、ほこりの多い場所、鉄粉のある場所に設置した場合には、誤作動を起こす恐れがあります。

■大きな振動や衝撃が伝わる場所 (4.9m/s² 以上) に設置しないでください。大きな振動や衝撃が伝わると誤作動を起こす恐れがあります。

■運転中になにか危険なことがあったとき直ちに非常停止が掛けられる位置に非常停止装置を設けてください。ケガの原因になります。

■製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。
スペースが確保されないと、日常点検やメンテナンスなどができなくなり、装置の停止、製品の破損や作業中のケガにつながります。

■製品の運搬、取付け時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行うなど、人身の安全を確保して十分に注意して行ってください。

■クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。

■荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。
また、吊具に損傷がないか確認してください。

■設置のとき、製品の可動部、ケーブルを持たないでください。ケガの原因になります。

■アクチュエーター、コントローラー間のケーブルは、必ず弊社の純正部品を使用してください。
なお、アクチュエーター、コントローラー、ティーチングツールなど各構成部品は弊社の純正部品の組合せで使用してください。

■ブレーキ機構は、垂直軸電源オフ時のスライダー、ロッドなどの落下防止用です。
安全ブレーキなど（制動用ブレーキ）に使用しないでください。

■据付・調整などの作業を行う場合は、不意に電源などが入らないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。
不意に電源などが入ると感電や突然のアクチュエーターの動作によりケガをする恐れがあります。

運転

■電源を投入するときは上位の機器から順に投入してください。製品が急に起動し、ケガ、製品破損の原因になります。

■製品の開口部に指や物を入れないでください。火災、感電、ケガの原因になります。

■製品の１メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

保守、点検、修理

■アクチュエーターのグリースを塗布するときは保護メガネを使用してください。
グリースが飛び、目に入ると目の炎症をおこします。

■万が一、グリースが目に入った場合は、直ちに専門医の適切な処置を受けてください。

■バッテリー交換などのため電源を切り、内部を開けたときは、電源を切った直後（30 秒以内）は製品のコンデンサー接続端子に触れないでください。
残留電圧により感電の原因になります。

■絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。
（ただし、DC 電源を使用する製品は絶縁耐圧試験を行わないでください。）

ⓘ お願い

全般

■「カタログ」、「取扱説明書」などに記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェイルセーフなどの安全対策に十分な配慮をしてください。なお必ず営業担当までご相談ください。

お願い

設置

■コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
■製品を垂直に取付けて使用する場合は、必ずブレーキ付きを使用してください。
■機械装置などの動作部分は、人体が直接触れることがないよう防護カバーなどで隔離してください。
■停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。機械装置の停電時や非常停止時における、スライダーやロッド、ワークなどの落下防止制御を構成してください。
■スライダー、テーブルなどの直進精度を上げ、ボールねじおよびリニアガイドの滑らかな運動を確保するために下記の事項に注意してください。
1. 本体の取付け面は平面度 0.05 mm以内に仕上げてください。
2. アクチュエーターの剛性を得るために、設置取付け面を十分とってください。
■アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
・直射日光があたらないこと。
・熱処理炉など、大きな熱源からの輻射熱が機械本体に加わらないこと。
・周囲温度は 0 ～ 40℃。
・湿度 85%以下、結露のないこと。
・腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
・通常の組立て作業環境であり、ちり、ほこりが多くないこと。（防塵・防滴仕様を除く。）
・オイルミスト、切削液がかからないこと。
・甚だしい電磁波、紫外線、放射線がないこと。
・本製品は耐薬品性の考慮はされておりません。
一般には作業者が保護具または保護着なしで作業できる環境です。
■製品に貼付されている製造番号シールをはがさないでください。お問合わせいただく際の重要な情報になります。

保管

■長期保管・保存では結露の発生がないようにしてください。結露により錆が発生し動作異常を起こす原因になります。
■保管・保存温度は短期間なら 60° Cまで耐えますが、1ヶ月以上の保管・保存の場合は 50° Cまでとしてください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
■保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

設置・運転・保守

■製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴などを着用して安全を確保してください。
■保守のとき、ボールねじ用グリースは指定のグリースを使用してください。特に、フッ素系グリースとリチウム系グリースが混ざるとグリース機能の低下を招き、機械に損傷を与えます。
■アクチュエーターの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要となります。
潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期破損の原因となりますので、以下の給油時期の目安を基に、定期的に給油を行ってください。
グリース給油時期の目安
・稼働状況は 1 日 8 時間の場合です。
・昼夜連続運転など、稼働率の高い場合は状況に応じ短縮してください。
・走行距離か月数のいずれか先に達した方を優先してください。

使用速度（mm/sec）	給油時期	
	走行距離	月数
0を超え750以下	625km	6ヶ月
750を超え1500以下	1,250km	
1500を超え2500以下	2,500km	

（注）アクチュエーターによっては、上の表の値が異なります。取扱説明書をご確認ください。

保証

■保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
・弊社出荷後 18 ヶ月
・ご指定場所に納入後 12 ヶ月
・稼動 2500 時間
上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件および環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。
また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、保証の対象から除かせていただきます。修理は引取り修理対応といたします。
詳細につきましては、取扱説明書をご確認ください。

廃棄

■製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。
■コントローラーにはバッテリーを使用している製品もありますので、廃棄する際にはバッテリーを取り外してください。処置については、営業担当にお問合わせください。

その他

■「安全上のご注意」全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負いません。
■製品に関してのお問合わせあるいは修理依頼は、営業担当までご連絡をお願いいたします。

製品取扱い上の注意点［全機種共通］

目次

1. 速度…… 5-51
2. 加速度／減速度…… 5-51
3. デューティー比 …… 5-52
4. すべりねじ仕様の製品について …… 5-52
5. 原点…… 5-52
6. エンコーダー種類 …… 5-52
7. エンコーダーパルス数 …… 5-53
8. モーター…… 5-53
9. 取付け姿勢…… 5-53
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション…… 5-54
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント …… 5-54
12. 張出し負荷長 …… 5-54
13. 寿命…… 5-55
14. 本体精度…… 5-55
15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ） …… 5-55
16. 垂直設置での使用について …… 5-55
17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル …… 5-56
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて …… 5-56
19. 海外規格への対応について …… 5-56

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダー（またはロッド、アーム、出力軸）を移動させるときの設定速度です。スライダーは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

ご注意ください

❶パルスモーター搭載機種（RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA）は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。
機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」（各機種掲載ページに掲載）をご参照ください。
❷ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
❸ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
❹RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
❺ポジションコントローラー（PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S）は最低速度がアクチュエーターごとに設定されています。
詳細は、各コントローラーの取扱説明書をご覧ください。
❻移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮する必要があります。詳細な移動時間はサイクルタイム計算ソフトを使用することで算出可能です。（サイクルタイム計算ソフトのダウンロードはこちらから→https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html

2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します（1G≒9807mm/s²）。

※ロータリーは1G≒9807度/s²

ご注意ください

●加速（減速）度は、数字を大きくすると急加速（急減速）となり移動時間は短縮しますが、可搬重量に合った加減速度以下でご使用ください。
●定格加速（減速）度は各機種の掲載ページをご覧ください。

3. デューティー比

デューティー比とはアクチュエーターの稼働率（1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間）を表します。アクチュエーターにかかる負荷、速度、加速度に対してデューティー比が高すぎると、過負荷エラーが発生する場合があります。条件に応じたデューティー比の範囲内でご使用ください。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間＋停止時間}} \%$$

〈パルスモーター〉

パルスモーターを使用したアクチュエーターに関しては、100%のデューティー比で動作可能です。
対象機種：EC※1、RCP2、RCP3、RCP4、RCP5、RCP6※1、WU、TTA、IXP
※1:RCP6S、EC一部機種はモーターの発熱を抑えるため、デューティー比に制限を設けています。詳しくは1-326ページをご参照ください。

〈サーボモーター〉

サーボモーターを使用したアクチュエーターに関しては、動作条件によってデューティー比が制限されます。サーボモーターにおけるデューティー算出方法は1-328ページをご参照ください。

4. すべりねじ仕様の製品について

すべりねじタイプのアクチュエーター（RCP3-SA2□□/RA2□□、RCA2-□□3NA/□□4NA、RCDシリーズ）をご使用になる場合は、以下の点についてご注意ください。

ご注意ください

●動作頻度の少ない用途に適しています。（目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合寿命は約5年となります）
●搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。（1kg以下）
●±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
●メンテナンスしやすい場所に設置してください。

5. 原点

原点はアクチュエーターが位置決めを行う際の座標の基準点です。原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意ください。

ご注意ください

❶原点復帰動作中は、可動部がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意ください。
❷原点は標準がモーター側（グリッパーは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側）です。オプションで原点を逆（反モーター側）にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却していただき調整が必要なケースもございますのでご注意ください。
❸オプションで原点逆仕様（記号NM）が設定されていない機種は原点逆仕様ができませんのでご注意ください。
❹原点復帰動作はメカエンドを基準として原点を決めています。このため原点復帰動作中に外的要因で動作できなくなった場合、メカエンドから阻害された距離だけずれる可能性があります。

6. エンコーダー種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダーは、以下の4種類があります。

■インクリメンタルタイプ　原点位置データを保持しないため、電源投入ごとに原点復帰動作が必要なタイプです。

■アブソリュートタイプ　電源を落としても原点位置データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作ができなくなりますので注意が必要です。バッテリー寿命の目安については1-255（メンテナンス部品リスト_交換用バッテリー）をご確認ください。

■擬似アブソリュートタイプ　電源投入ごとに原点復帰動作が必要です。
原点復帰指令を行うと、スライダーの現在位置から約16mm 移動して現在位置を確認し、その位置から動作が可能となります。電源オフ時は位置データを保持しないため、アブソバッテリーは不要です。

■バッテリーレスアブソリュートタイプ　電源を落としてもバッテリーレスアブソリュートエンコーダー（特許取得済）が原点位置データを保持していますので、電源投入時に原点復帰動作を行う必要はありません。また、原点位置データ保持用のバッテリーも不要です。

ご注意ください

上記4タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」があります。これはインクリメンタルタイプのエンコーダーを搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データーを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。
したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター（エンコーダー）は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意ください。

7. エンコーダーパルス数

エンコーダーのパルス数はアクチュエーターによって異なります。各アクチュエーターのパルス数は以下の表をご参照ください。

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
RCP6	全機種	8192
RCP5	全機種	800
RCP4		
RCP3		
RCP2		
RCA2	□□3NA/□□4NA	1048
	上記機種以外	800
RCA	インクリメンタルタイプ	800
	アブソリュートタイプ	16384
RCD	RA1DA/GRSNA	480
RCS4	全機種	16384
RCS3		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072
	インクリメンタルタイプ	16384
	アブソリュートタイプ	
SSPA	全機種	16384
ISA		
ISDA		
IF/IFA		
RS		
NSA	全機種	131072
NS	S□M□(インクリメンタル)	2400
	上記機種以外	16384
LSA LSAS	全機種	分解能0.001mm
DD/DDA	□18S	131072
	□18P	1048576
IXA-NNN IXA-NSW	全機種	16384
IXA-NSN IXA-NHN IXA-NSC	全機種	131072
IX IXP	全機種	16384 8192

ご注意ください

RCP6、TTA、IXPの移動時の速度は800パルスで制御しますが、位置決め時は8192パルスで制御します。
RCP6をパルス列制御する場合の電子ギアは、8192パルスで計算してください。

8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

- **■RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2/WU/TTA/IXP:パルスモーター**
- **■RCD:DCブラシレスモーター**
- **■RCA/RCA2/TTA-S:サーボモーター(DC24V)**
- **■RCS4/RCS3/RCS2/ISB/ISDB(CR)/ISA/ISDA(CR)/NS/NSA/IF/RS/DDA/IX/IXA:サーボモーター(AC200V)**
- **■LSA/LSAS:リニアサーボモーター(AC200V)**

ご注意ください

パルスモーター(RCP6を除く)と24Vサーボモーターは、電源投入後、初回のサーボON時に振動が発生する場合があります。

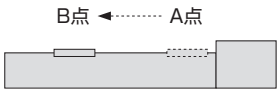
9. 取付け姿勢

取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-307ページをご参照ください。

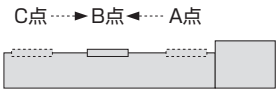
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

あらかじめ記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

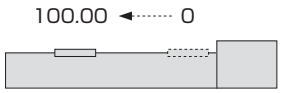
〈繰返し位置決め精度〉
同一のポイントへ同一方向から
繰返し位置決めを行った場合の
停止位置精度のばらつき。



〈ロストモーション〉
同一のポイントへ正と負の方向から
繰返し位置決めを行った場合の
停止位置精度のばらつき。



〈絶対位置決め精度〉
座標値で指定された任意の
位置決めポイントに、位置決めを
行った場合の、座標値と実測値の差。



ご注意ください

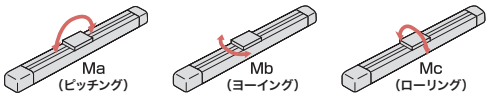
下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。
❶繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
❷ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。（スカラロボット）
❸ティーチング時と異なる腕系（右腕系・左腕系）でティーチングポイントへ動作させた場合。（スカラロボット）
❹周囲温度環境が著しく変化する場合。
❺アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
❻動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント（Ma、Mb、Mc）

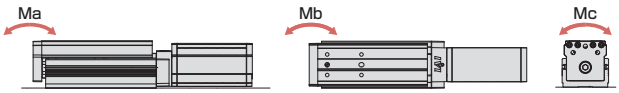
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-275ページの技術資料をご参照ください。

※走行寿命の設定は機種によって異なります。詳細は各機種の掲載ページをご参照ください。

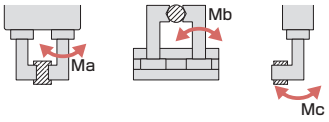
〈スライダータイプモーメント方向〉



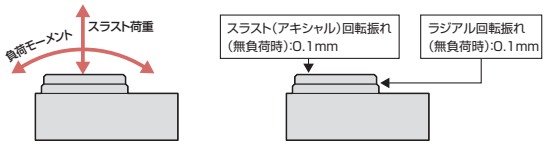
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

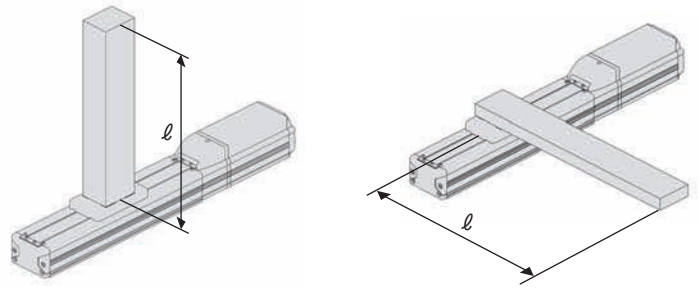


〈ロータリータイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長（ℓ）

ワークやブラケットなどをアクチュエーターのスライダーからオフセットして取付けた場合に、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。目安となる長さを大きく超えた場合、振動などで故障に至る可能性があります。目安となる長さ以内でご使用ください。詳細な数値は各機種の掲載ページをご覧ください。

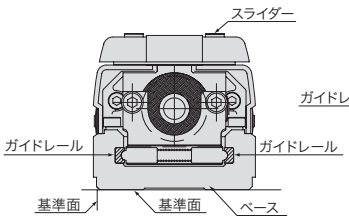


13. 寿命

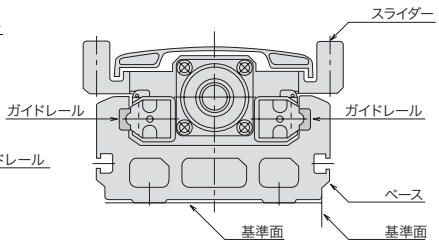
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント（1-275ページ参照）が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。
余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

14. 本体精度

スライダータイプの本体精度は以下の通りです（回転軸は除く）。
また、本体のベース側面と下面はスライダーの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。

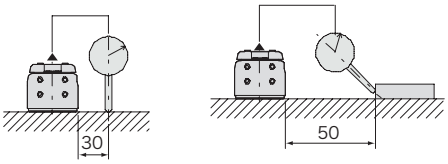


RCシリーズ断面図



ISシリーズ断面図

フレーム取付け時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）
RCP3-SA2AC/SA2BC　上下0.5mm/全ストローク
左右0.1mm/全ストローク
RCP4W 0.1～0.18mm以下
(ストロークにより平行度が異なります。
詳細は取扱い説明書をご覧ください。)
上記以外の機種　0.05mm/m以下



条件　・上記値は20℃における値です。
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押当てて取付けた場合。
＊詳細はアクチュエーターの取扱説明書をご参照ください。

※1 平面度0.05mm以下。

15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ）

ガイドなしロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません（アクチュエーター仕様に記載されているロッド不回転精度は工場出荷時の初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります）。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、また直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用してください。
ガイド付ロッドタイプ：RCP6-RRA/WRA、RCP5-RA、RCP4-RA、RC□□-RGS/RGD/SRGS/SRGD

ご注意ください

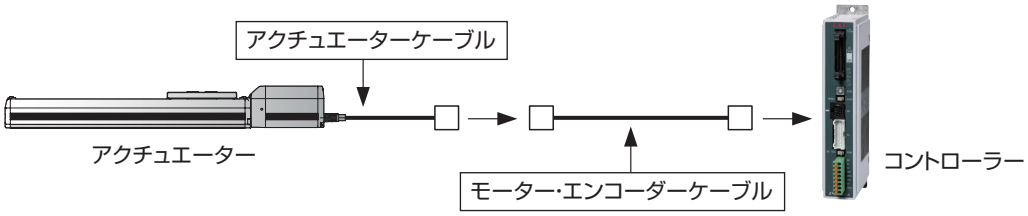
ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ（回り止めロッドタイプ）はリジットで固定する事を推奨いたします。
詳細は1-299ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

16. 垂直設置での使用について

アクチュエーターを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合に可動部が下降して装置を壊さないように、ブレーキ（オプション）をご指定ください。ただしブレーキ付タイプは、コントローラーと接続してブレーキ解除を行わないと可動部が動きませんので、ご注意ください。

17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

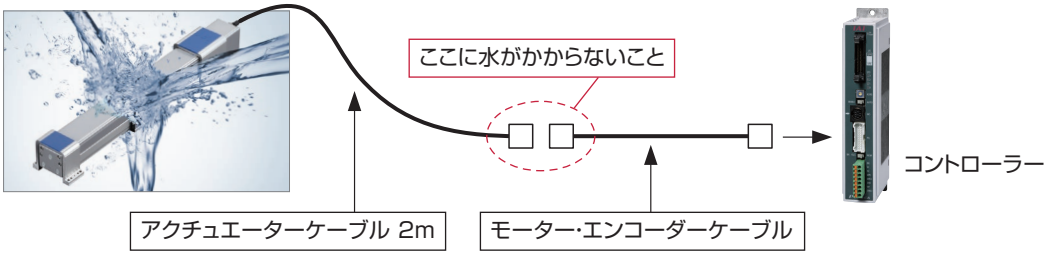
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルベアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください（最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています）。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、1-81ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

保護等級はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていませんので、保護構造の対象とはなりません（ISWAシリーズは除く）。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。



19. 海外規格への対応について

海外規格対応品については1-283ページの「改正RoHS/CEマーク/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉

CE規格　RoHS指令

UL規格

直交ロボット

ロボシリンダー 2 軸組合わせ

IK2 パルスモーター X-Y 2 軸組合わせ

IK2-P6XBD1□□S	5-65
IK2-P6XBD2□□S	5-67
IK2-P6XBD3□□S	5-69
IK2-P6XBC1□□S	5-71
IK2-P6XBC2□□S	5-73
IK2-P6XBC3□□S	5-75
IK2-P6XBB1□□S	5-77
IK2-P6XBB2□□S	5-79
IK2-P6XBB3□□S	5-81
IK2-P6XBF1□□S	5-83
IK2-P6XBF2□□S	5-85
IK2-P6XBF3□□S	5-87
IK2-P6XBE1□□S	5-89
IK2-P6XBE2□□S	5-91
IK2-P6XBE3□□S	5-93



IK2 パルスモーター Y-Z 2 軸組合わせ

IK2-P6YBD1□□S	5-95
IK2-P6YBD2□□S	5-97
IK2-P6YBD3□□S	5-99
IK2-P6YBC1□□S	5-101
IK2-P6YBC2□□S	5-103
IK2-P6YBC3□□S	5-105
IK2-P6YBB1□□S	5-107
IK2-P6YBB2□□S	5-109
IK2-P6YBB3□□S	5-111
IK2-P6YBI1□□S	5-113
IK2-P6YBI2□□S	5-115
IK2-P6YBI3□□S	5-117
IK2-P6YBH1□□S	5-119
IK2-P6YBH2□□S	5-121
IK2-P6YBH3□□S	5-123
IK2-P6YBG1□□S	5-125
IK2-P6YBG2□□S	5-127
IK2-P6YBG3□□S	5-130



ロボシリンダー 3 軸組合わせ

IK3 パルスモーター X-Y-Z 3 軸組合わせ

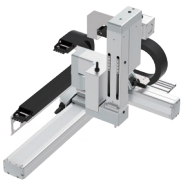
IK3-P6BBC1□□S	5-133
IK3-P6BBC2□□S	5-136
IK3-P6BBC3□□S	5-139
IK3-P6BBB1□□S	5-142
IK3-P6BBB2□□S	5-145
IK3-P6BBB3□□S	5-148
IK3-P6BBF1□□S	5-151
IK3-P6BBF2□□S	5-154
IK3-P6BBF3□□S	5-157
IK3-P6BBE1□□S	5-160
IK3-P6BBE2□□S	5-164
IK3-P6BBE3□□S	5-168
IK3-P6BBH1□□S	5-172
IK3-P6BBH2□□S	5-175
IK3-P6BBH3□□S	5-178
IK3-P6BBG1□□S	5-181
IK3-P6BBG2□□S	5-184
IK3-P6BBG3□□S	5-187



ロボシリンダー 4 軸組合わせ

IK4 パルスモーター X-Y-Z-R 4 軸組合わせ

IK4-P6BBB1□□S	5-190
IK4-P6BBB2□□S	5-193
IK4-P6BBB3□□S	5-196
IK4-P6BBF1□□S	5-199
IK4-P6BBF2□□S	5-202
IK4-P6BBF3□□S	5-205



単軸ロボット２軸組合わせ

ICSB2 / ICSPB2
X-Y
２軸組合わせ

ICSB2/ICSPB2-BA□H	5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M	5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H	5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M	5-217
ICSB2/ICSPB2-BC□H	5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M	5-221
ICSB2/ICSPB2-BD□H	5-223
ICSB2/ICSPB2-BE□S	5-225
ICSB2/ICSPB2-BE□H	5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M	5-229
ICSB2/ICSPB2-BF□S	5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H	5-233
ICSB2/ICSPB2-BG□S	5-235
ICSB2/ICSPB2-BH□S	5-237
ICSB2/ICSPB2-BP□H	5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M	5-241
ICSB2/ICSPB2-BQ□H	5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M	5-245
ICSB2/ICSPB2-BM□H	5-247
ICSB2/ICSPB2-BM□M	5-249
ICSB2/ICSPB2-B1N□H	5-251
ICSB2/ICSPB2-B1N□M	5-253
ICSB2/ICSPB2-B2N□H	5-255
ICSB2/ICSPB2-B2N□M	5-257
ICSB2/ICSPB2-SA□H	5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□M	5-261
ICSB2/ICSPB2-S1C□H	5-263
ICSB2/ICSPB2-S1C□M	5-265
ICSB2/ICSPB2-S2C□H	5-267
ICSB2/ICSPB2-SG□S	5-269
ICSB2/ICSPB2-SG□H	5-271





単軸ロボット２軸組合わせ

ICSB2 / ICSPB2
X-Z
２軸組合わせ

ICSB2/ICSPB2-ZA□H	5-273
ICSB2/ICSPB2-ZA□M	5-275
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H	5-277
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M	5-279
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H	5-281
ICSB2/ICSPB2-ZD□H	5-283
ICSB2/ICSPB2-ZG□S	5-285
ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-287



ICSB2 / ICSPB2
Y-Z
２軸組合わせ

ICSB2/ICSPB2-YSA□H	5-289
ICSB2/ICSPB2-YSA□M	5-291
ICSB2/ICSPB2-YSC□H	5-293
ICSB2/ICSPB2-YSC□M	5-295
ICSB2/ICSPB2-YSG□H	5-297
ICSB2/ICSPB2-YBA□H	5-299
ICSB2/ICSPB2-YBA□M	5-301
ICSB2/ICSPB2-YBC□H	5-303
ICSB2/ICSPB2-YBC□M	5-305
ICSB2/ICSPB2-YBG□S	5-307
ICSB2/ICSPB2-YBG□H	5-309



ICSB2 / ICSPB2
X-Y
Y 軸ガントリー
２軸組合わせ

ICSB2/ICSPB2-G1J□H	5-311
ICSB2/ICSPB2-G2J□H	5-313
ICSB2/ICSPB2-GB□H	5-315
ICSB2/ICSPB2-GB□M	5-317
ICSB2/ICSPB2-GC□H	5-319
ICSB2/ICSPB2-GC□M	5-321
ICSB2/ICSPB2-GD□H	5-323
ICSB2/ICSPB2-GE□H	5-325
ICSB2/ICSPB2-GE□M	5-327
ICSB2/ICSPB2-GF□H	5-329
ICSB2/ICSPB2-GG□H	5-331
ICSB2/ICSPB2-GG□M	5-333
ICSB2/ICSPB2-GH□H	5-335



次ページへ続く

直交ロボット

単軸ロボット３軸組合わせ

ICSB3 ICSPB3 X-Y-Z 3軸組合わせ

ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-339
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-341
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□	5-343
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	5-345
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	5-347
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	5-349
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□	5-351
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□	5-353
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□	5-355
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□	5-357
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□	5-359
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□	5-361
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□	5-363
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□	5-365
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□	5-367
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□	5-369
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□	5-371
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□	5-373
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H	5-375
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M	5-377
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M	5-379
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□	5-381
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H	5-383
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M	5-385
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M	5-387
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H	5-389
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M	5-391
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□	5-393
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□	5-395
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□	5-397
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□	5-399



ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□	5-401
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□	5-403
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□	5-405
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□	5-407
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M	5-409
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M	5-411



単軸ロボット３軸組合わせ

ICSB3 ICSPB3 X-Y-Z 3軸組合わせ

ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□	5-413
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M	5-415
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□	5-417
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M	5-419
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□	5-421
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M	5-423
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□	5-425
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4H□	5-427
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□	5-429
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□	5-431
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H	5-433
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M	5-435
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3□	5-437
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3□	5-439
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3□	5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3□	5-443



ICSB3 ICSPB3 X-Z-Y 3軸組合わせ

ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	5-445
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H	5-447



ICSB3 ICSPB3 X-Y-Z Y軸水平ガントリー 3軸組合わせ

ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□	5-449
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	5-451
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□	5-453
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□	5-455
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□	5-457
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□	5-459
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□	5-461
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L	5-463
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M	5-465
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	5-467
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L	5-469
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M	5-471





単軸ロボット３軸組合わせ

ICSB3 ICSPB3
X-Y-Z
Y 軸横立て
ガントリー
３軸組合わせ

ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□	5-473
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□	5-475
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□	5-477
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□	5-479
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H	5-481
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L	5-483
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M	5-485
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□	5-487
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□	5-489
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H	5-491
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L	5-493
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□	5-495
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□	5-497
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L	5-499
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□	5-501
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□	5-503
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□	5-505
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□	5-507
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□	5-509
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M	5-511
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□	5-513
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M	5-515
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□	5-517
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M	5-519
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□	5-521
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□	5-523
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	5-525
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L	5-527
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□	5-529
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□	5-531





単軸ロボット４軸組合わせ

ICSB4 ICSPB4
X-Y-Z-R
４軸組合わせ

ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS	5-535
ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM	5-537



ICSB4 ICSPB4
X-Y-X-Y
４軸組合わせ

ICSB4/ICSPB4-B3N1H	5-539
ICSB4/ICSPB4-B3N1M	5-541
ICSB4/ICSPB4-B4N1H	5-543
ICSB4/ICSPB4-B4N1M	5-545



単軸ロボット６軸組合わせ

ICSB6 ICSPB6
X-Y-Z-
X-Y-Z
６軸組合わせ

ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□	5-547
ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□	5-549
ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□	5-551
ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□	5-553
ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M	5-555
ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M	5-557
ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M	5-559
ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M	5-561





オプション／資料	5-563
直交ロボット 選定上の注意事項	5-573

総合カタログ2024非掲載機種

下記機種は、2024 年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

Web製品情報
https://www.iai-robot.co.jp/product/series/multiaxes.html/

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
直交ロボット	ICSB2/ICSPB2-BK□H	総合カタログ 2021	○
	ICSB2/ICSPB2-BK□M		
	ICSB2/ICSPB2-BL□H		
	ICSB2/ICSPB2-BL□M		
	ICSA2/ICSPA2-BP□H		
	ICSA2/ICSPA2-BP□M		
	ICSA2/ICSPA2-BQ□H		
	ICSA2/ICSPA2-BQ□M		
	ICSPA2-B1NA□H		
	ICSPA2-B1NA□M		
	ICSPA2-B2NA□H		
	ICSPA2-B2NA□M		
	ICSPA2-B1L□H		
	ICSB3/ICSPB3-BK□HB3□		
	ICSB3/ICSPB3-BK□HB4H		
	ICSB3/ICSPB3-BK□MB3M		
	ICSB3/ICSPB3-BK□MB4M		
	ICSB3/ICSPB3-BL□HB3□		
	ICSB3/ICSPB3-BL□HB4H		
	ICSB3/ICSPB3-BL□MB3M		
	ICSB3/ICSPB3-BL□MB4M		
	ICSB3/ICSPB3-BK□HS4□		
	ICSB3/ICSPB3-BK□MS4□		
	ICSB3/ICSPB3-BL□HS4□		
	ICSB3/ICSPB3-BL□MS4□		
	ICSPA3-B1NA□HB3□		
	ICSPA3-B1NA□MB3□		
	ICSPA3-B2NA□HB3□		
	ICSPA3-B2NA□MB3□		
	ICSPA3-B1L□HB3□		
	ICSPA3-B1NA□HS3M		
	ICSPA3-B1NA□MS3M		
	ICSPA3-B2NA□HS3M		
	ICSPA3-B2NA□MS3M		
	ICSPA3-B1L□HS3M		
	ICSPA4-B2L1H		
	ICSPA6-B2L1HB3□		
	ICSPA6-B2L1HS3M		
	ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS	総合カタログ 2022	○
	ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM		
	ICSPA4-B3NA1H		
	ICSPA4-B3NA1M		
	ICSPA6-B3NA1HB3□		
	ICSPA6-B3NA1MB3□		
	ICSPA6-B3NA1HS3M		
	ICSPA6-B3NA1MS3M		

IK2 / IK3 / IK4

ロボシリンダー 2 軸組合わせ

IK2

パルスモーター X-Y 2 軸組合わせ	PCR6 組合わせ	IK2-P6XBD1□□S	5-65
		IK2-P6XBD2□□S	5-67
		IK2-P6XBD3□□S	5-69
		IK2-P6XBC1□□S	5-71
		IK2-P6XBC2□□S	5-73
		IK2-P6XBC3□□S	5-75
		IK2-P6XBB1□□S	5-77
		IK2-P6XBB2□□S	5-79
		IK2-P6XBB3□□S	5-81
		IK2-P6XBF1□□S	5-83
		IK2-P6XBF2□□S	5-85
		IK2-P6XBF3□□S	5-87
		IK2-P6XBE1□□S	5-89
		IK2-P6XBE2□□S	5-91
		IK2-P6XBE3□□S	5-93



パルスモーター Y-Z 2 軸組合わせ	PCR6 組合わせ	IK2-P6YBD1□□S	5-95
		IK2-P6YBD2□□S	5-97
		IK2-P6YBD3□□S	5-99
		IK2-P6YBC1□□S	5-101
		IK2-P6YBC2□□S	5-103
		IK2-P6YBC3□□S	5-105
		IK2-P6YBB1□□S	5-107
		IK2-P6YBB2□□S	5-109
		IK2-P6YBB3□□S	5-111
		IK2-P6YBI1□□S	5-113
		IK2-P6YBI2□□S	5-115
		IK2-P6YBI3□□S	5-117
		IK2-P6YBH1□□S	5-119
		IK2-P6YBH2□□S	5-121
		IK2-P6YBH3□□S	5-123
		IK2-P6YBG1□□S	5-125
		IK2-P6YBG2□□S	5-127
		IK2-P6YBG3□□S	5-130



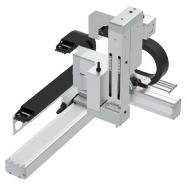
ロボシリンダー 3 軸組合わせ

IK3	パルスモーター X-Y-Z 3 軸組合わせ	PCR6 組合わせ	IK3-P6BBC1□□S	5-133
			IK3-P6BBC2□□S	5-136
			IK3-P6BBC3□□S	5-139
			IK3-P6BBB1□□S	5-142
			IK3-P6BBB2□□S	5-145
			IK3-P6BBB3□□S	5-148
			IK3-P6BBF1□□S	5-151
			IK3-P6BBF2□□S	5-154
			IK3-P6BBF3□□S	5-157
			IK3-P6BBE1□□S	5-160
			IK3-P6BBE2□□S	5-164
			IK3-P6BBE3□□S	5-168
			IK3-P6BBH1□□S	5-172
			IK3-P6BBH2□□S	5-175
			IK3-P6BBH3□□S	5-178
			IK3-P6BBG1□□S	5-181
			IK3-P6BBG2□□S	5-184
			IK3-P6BBG3□□S	5-187



ロボシリンダー 4 軸組合わせ

IK4	パルスモーター X-Y-Z-R 4 軸組合わせ	PCR6 組合わせ	IK4-P6BBB1□□S	5-190
			IK4-P6BBB2□□S	5-193
			IK4-P6BBB3□□S	5-196
			IK4-P6BBF1□□S	5-199
			IK4-P6BBF2□□S	5-202
			IK4-P6BBF3□□S	5-205



IK2-P6XBD1□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA6R(折返し)
Y軸：SA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6XBD1			S -	WA								

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4 5-9ページ タイプの種類説明 参照	SS X超高速・Y超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 〜 50 (50mmごと)	下記 オプション表 参照

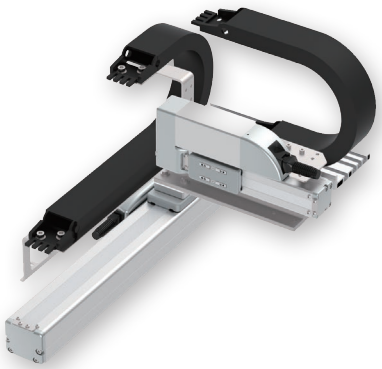
ストローク	オプション
5 〜 50 (50mmごと)	下記 オプション表 参照

コントローラー
PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50〜150 (50mmごと)	200〜300 (50mmごと)
0.1	3	
0.3	3	
0.5	2	
0.7	1	−

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
50	−	−	−	−	−	−
100	−	−	−	−	−	−
150	−	−	−	−	−	−
200	−	−	−	−	−	−
250	−	−	−	−	−	−
300	−	−	−	−	−	−
350	−	−	−	−	−	−
400	−	−	−	−	−	−
450	−	−	−	−	−	−
500	−	−	−	−	−	−
550	−	−	−	−	−	−
600	−	−	−	−	−	−
650	−	−	−	−	−	−
700	−	−	−	−	−	−
750	−	−	−	−	−	−
800	−	−	−	−	−	−

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	−	−
	3L	3m	−	−
	5L	5m	−	−
	6L 〜 10L	6m 〜 10m	−	−
	11L 〜 15L	11m 〜 15m	−	−

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	−	−
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		−	−
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		−	−
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		−	−
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTXL		−	選択不可

(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸
構成軸	RCP6-SA6R	RCP6-SA4R
ストローク(50mmごと)	50〜800mm	50〜300mm
最高速度(注1)	640mm/s	560mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	16mm
駆動方式	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ	B	5-563	−	−
原点逆仕様	NM	5-565	−	−
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	−	−

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

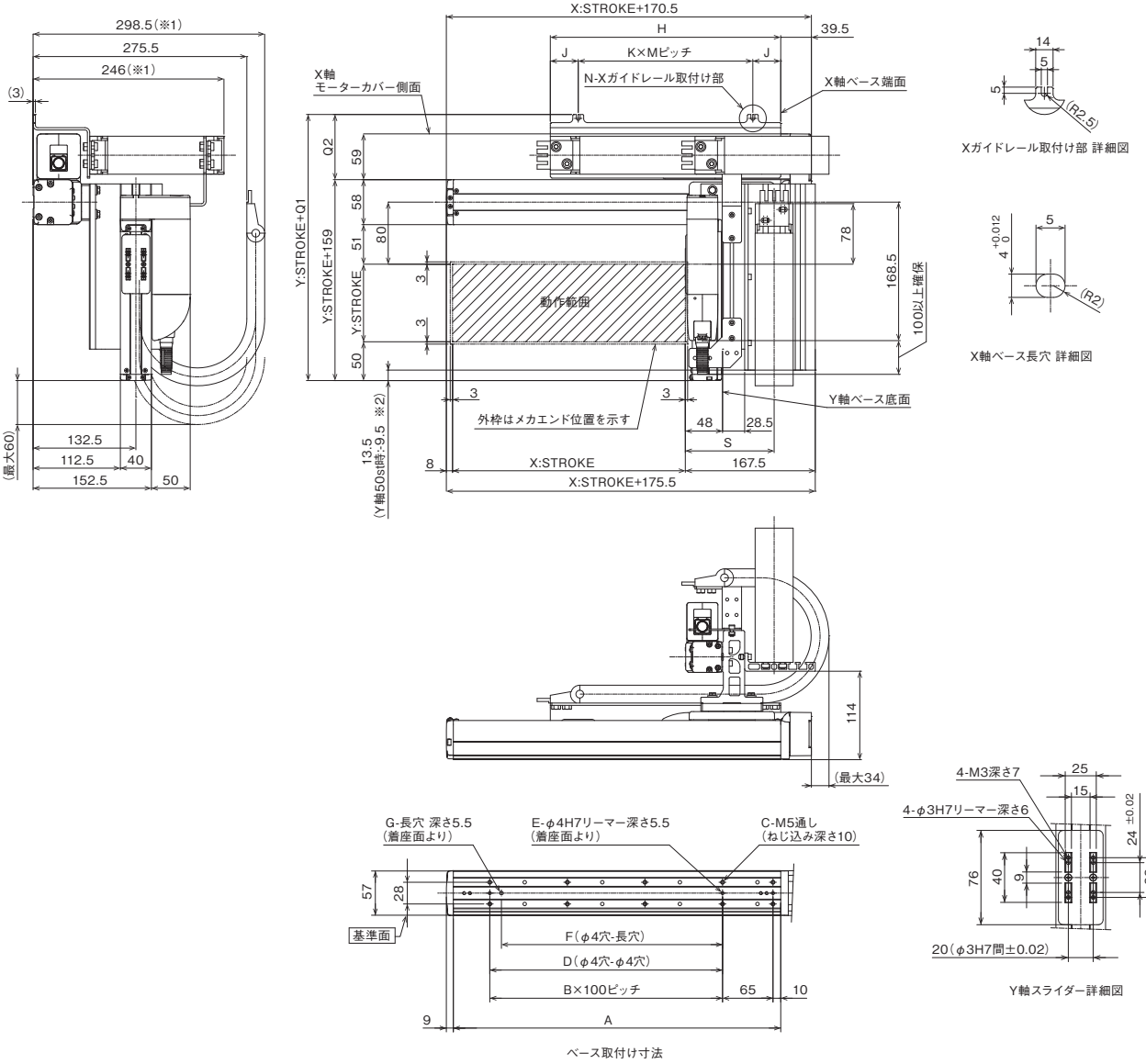
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA6R Y軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 Y軸50st時は、アクチュエーター先端よりYガイドレールが張出します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397	422	447	472	497	522	547
J	23.5	36	23.5	36	23.5	36	61	23.5	36	48.5	26	23.5	36	48.5	61	48.5
K	1	1	1	1	1	1	1	3	3	2	2	2	2	2	2	3
M	125	125	175	175	225	225	200	100	100	150	185	200	200	200	200	150
N	2	2	2	2	2	2	2	4	4	3	3	3	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	243	256	269	286
Q2	84	97	110	127
S	114.5	121	127.5	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBD2□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA6C(ストレート)
Y軸：SA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2	P6XBD2		S	WA									

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4 5-9ページタイプの種類説明参照	SS X超高速・Y超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと)	下記 オプション表 ①参照

ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと)	下記 オプション表 ①参照

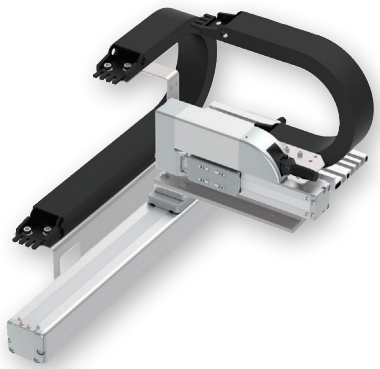
コントローラー
PM1 下記
PM2 適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

オプション
下記 オプション表 ②参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2)「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～150(50mmごと)	200～300(50mmごと)
0.1	3	
0.3	3	
0.5	2	
0.7	1	–

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸
構成軸	RCP6-SA6C	RCP6-SA4R
ストローク(50mmごと)	50～800mm	50～300mm
最高速度(注1)	640mm/s	560mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	16mm
駆動方式	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

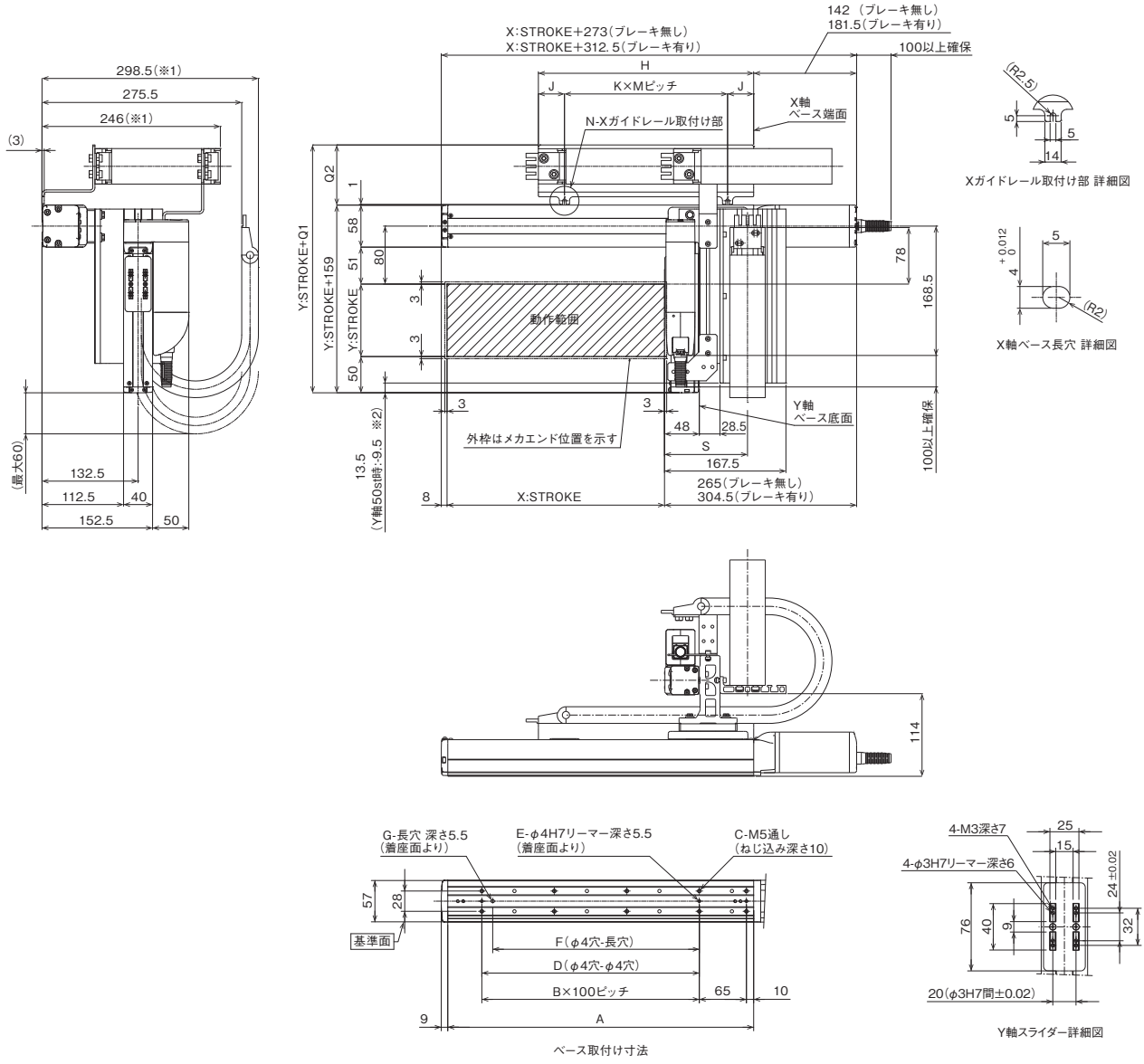
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA6C Y軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 Y軸50st時は、アクチュエーター先端よりYガイドレールが張出します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397	422	447	472	497	522	547
J	23.5	36	23.5	36	23.5	36	61	23.5	36	48.5	26	23.5	36	48.5	61	48.5
K	1	1	1	1	1	1	1	3	3	2	2	2	2	2	2	3
M	125	125	175	175	225	225	200	100	100	150	185	200	200	200	200	150
N	2	2	2	2	2	2	2	4	4	3	3	3	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	242	255	268	285
Q2	83	96	109	126
S	114.5	121	127.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBD3□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA6C(ストレート)
Y軸：SA4C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2	P6XBD3		S	WA									

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4 5-9ページタイプの種類説明参照	SS X超高速・Y超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと) 50mm	下記 オプション表 ①参照

ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと) 50mm	下記 オプション表 ①参照

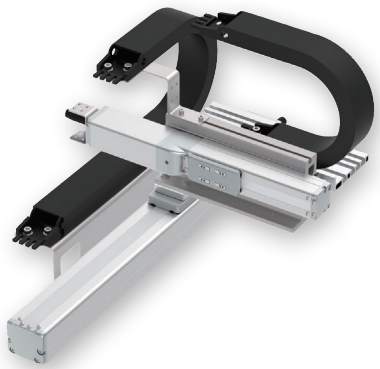
コントローラー
PM1 下記 PM2 適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

オプション
下記 オプション表 ②参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2)「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)	200～300 (50mmごと)
0.1	3	
0.3	3	
0.5	2	
0.7	1	–

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸
構成軸	RCP6-SA6C	RCP6-SA4C
ストローク(50mmごと)	50～800mm	50～300mm
最高速度(注1)	640mm/s	560mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	16mm
駆動方式	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

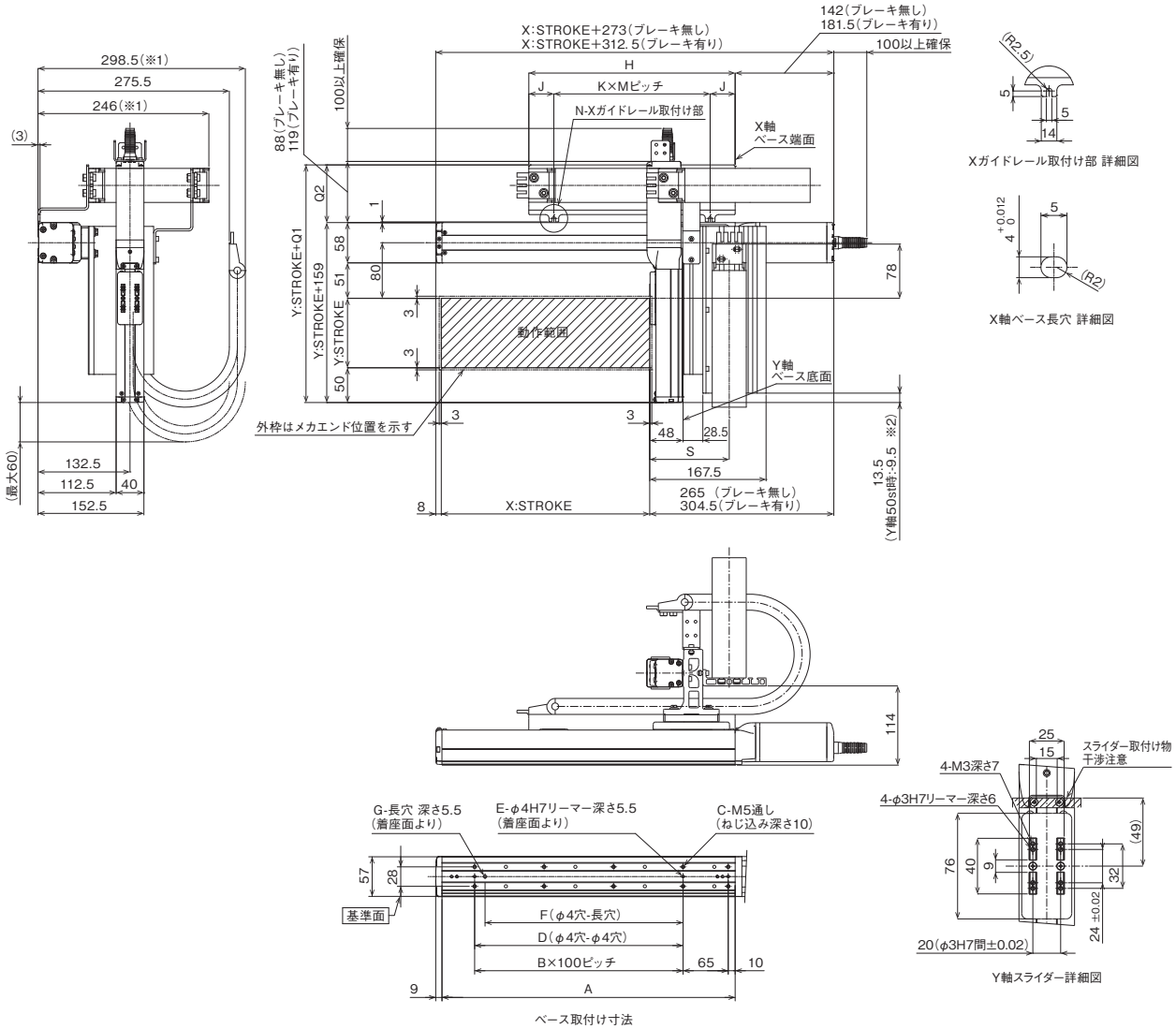
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA6C Y軸：SA4C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 Y軸50st時は、アクチュエーター先端よりYガイドレールが張出します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397	422	447	472	497	522	547
J	23.5	36	23.5	36	23.5	36	61	23.5	36	48.5	26	23.5	36	48.5	61	48.5
K	1	1	1	1	1	1	1	3	3	2	2	2	2	2	2	3
M	125	125	175	175	225	225	200	100	100	150	185	200	200	200	200	150
N	2	2	2	2	2	2	2	4	4	3	3	3	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	242	255	268	285
Q2	83	96	109	126
S	114.5	121	127.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBC1□□S

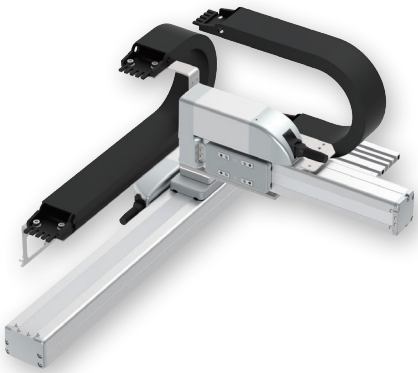
RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA7R(折返し)
Y軸：SA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6XBC1			S - WA								

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-9ページ タイプの種類説明 参照
- 速度タイプ：MM X中速・Y中速 / HH X高速・Y高速 / SS X超高速・Y超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5 ～ (50mmごと)
- オプション：下記 オプション表 参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表 参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線：下記ケーブルベア表参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250～400 (50mmごと)
0.1	9	8	6	
0.3	9	8	6	
0.5	7		6	
0.7	6			–
1	4			–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	5	
0.3	5	
0.5	4	
0.7	2	–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50	100～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	4		
0.3	4		
0.5	3	2.5	
0.7	2	1.5	–
1	1		–

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTXL		–	選択不可

(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	280mm/s	400mm/s
	HH	560mm/s	680mm/s
	SS	640mm/s	800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	6mm
	HH	16mm	12mm
	SS	24mm	20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ	B	5-563	–	–
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

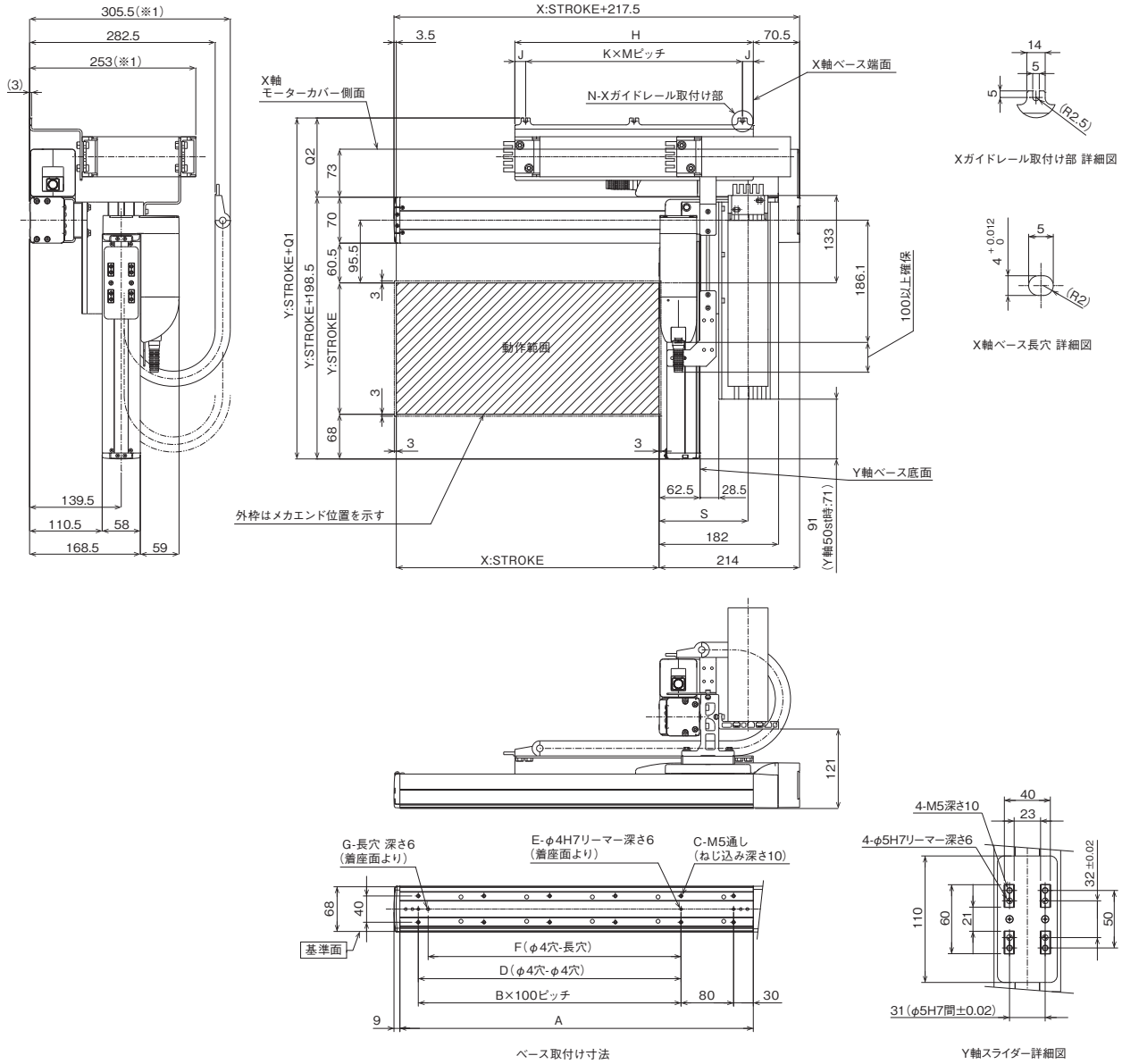
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7R Y軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	306	319	332	349
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S	129	135.5	142	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBC2□□S

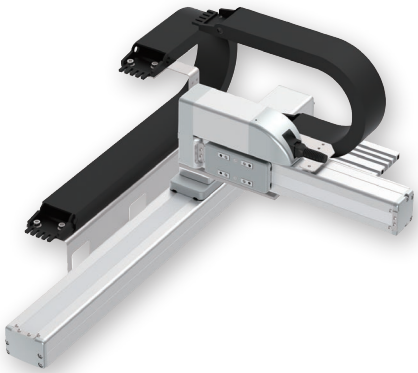
RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2 - P6XBC2			S - WA									

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-9ページ タイプの種類説明 参照
- 速度タイプ：MM X中速・Y中速 / HH X高速・Y高速 / SS X超高速・Y超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5 ～ (50mmごと)
- オプション：下記オプション表 ①参照
- ストローク：5 ～ (50mmごと)
- オプション：下記オプション表 ①参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線：下記ケーブルベア表参照
- オプション：下記オプション表 ②参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250～400 (50mmごと)
0.1	9	8	6	
0.3	9	8	6	
0.5	7		6	
0.7	6			–
1	4			–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	5	
0.3	5	
0.5	4	
0.7	2	–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50	100～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	4		
0.3	4		
0.5	3	2.5	
0.7	2	1.5	–
1	1		–

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	280mm/s	400mm/s
	HH	560mm/s	680mm/s
	SS	640mm/s	800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	6mm
	HH	16mm	12mm
	SS	24mm	20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

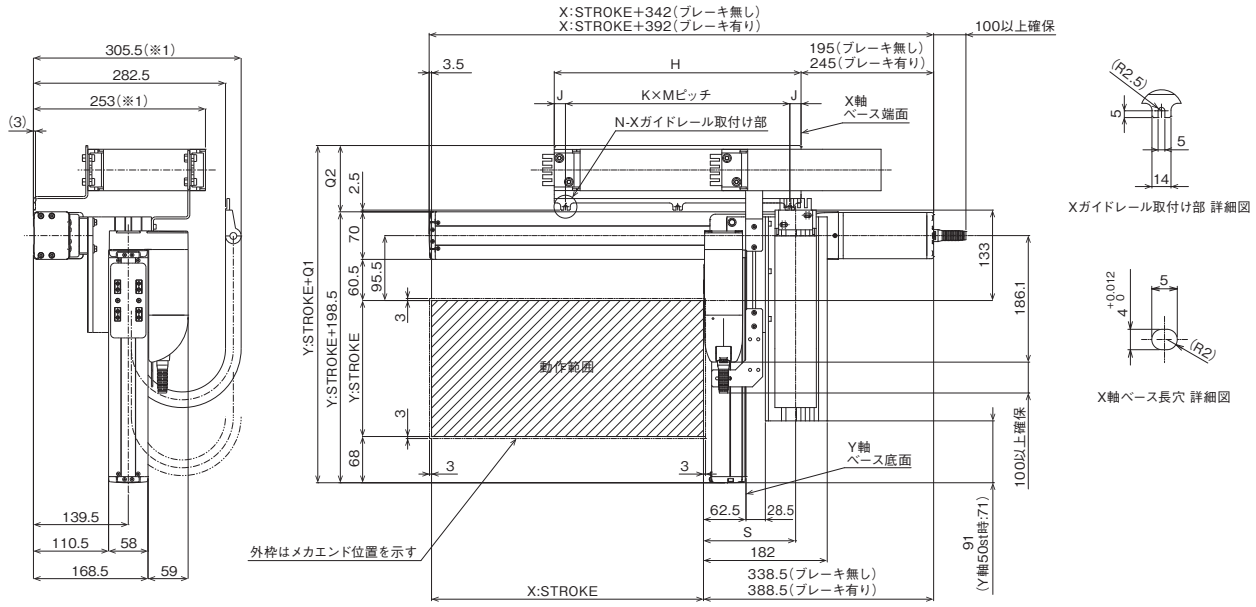
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

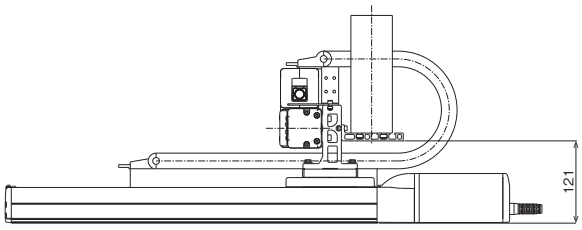
(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

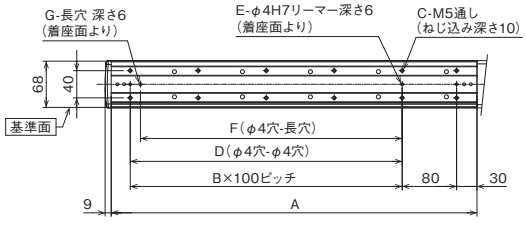
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

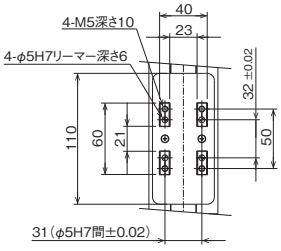
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD







ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S	129	135.5	142	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBC3□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2 - P6XBC3			S -	WA									

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-9ページ タイプの種類説明 参照	MM	X中速・Y中速
2		HH	X高速・Y高速
3		SS	X超高速・Y超高速
4			

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(50mmごと)	①参照	

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(50mmごと)	①参照	

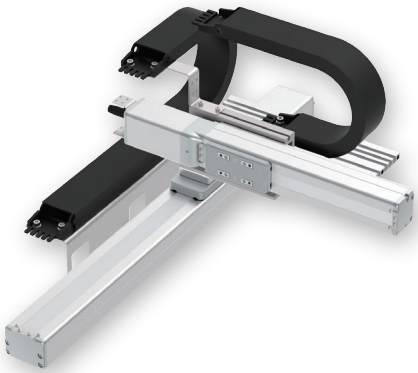
コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

オプション	
下記	
オプション表	
②参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250～400 (50mmごと)
0.1	9	8	6	
0.3	9	8	6	
0.5	7		6	
0.7	6			–
1	4			–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	5	
0.3	5	
0.5	4	
0.7	2	–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50	100～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	4		
0.3	4		
0.5	3	2.5	
0.7	2	1.5	–
1	1		–

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6C
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	280mm/s	400mm/s
	HH	560mm/s	680mm/s
	SS	640mm/s	800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	6mm
	HH	16mm	12mm
	SS	24mm	20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

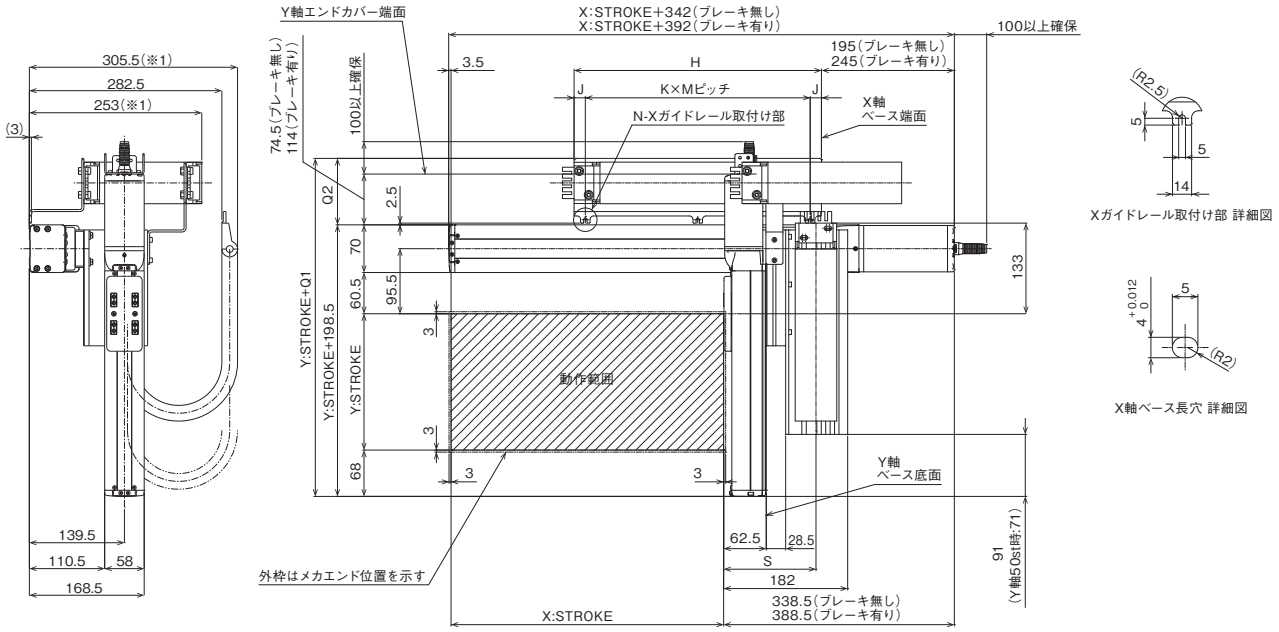
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S	129	135.5	142	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBB1□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA8R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6XBB1		S	WA								

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-9ページ タイプの種類説明 参照	MM	X中速・Y中速
2		HH	X高速・Y高速
3		SS	X超高速・Y超高速
4			

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	オプション表 参照
≀	≀ (50mmごと)		

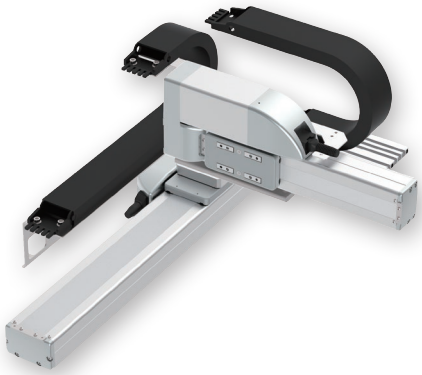
ストローク		オプション	
5	50mm	下記	オプション表 参照
≀	≀ (50mmごと)		

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	16	15	12.5	9	8
0.3	16	15	12.5	9	8
0.5	10			9	8
0.7	6		5.5		–
1	6		5.5		–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～150 (50mmごと)	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	11	10.5	9	8
0.3	8			
0.5	5			
0.7	4			–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	3
0.3	1.5

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注)　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可

(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA8R	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	300mm/s	280mm/s
	HH	400mm/s	560mm/s
	SS	650mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	10mm	8mm
	HH	20mm	16mm
	SS	30mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ	**B**	5-563	–	–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

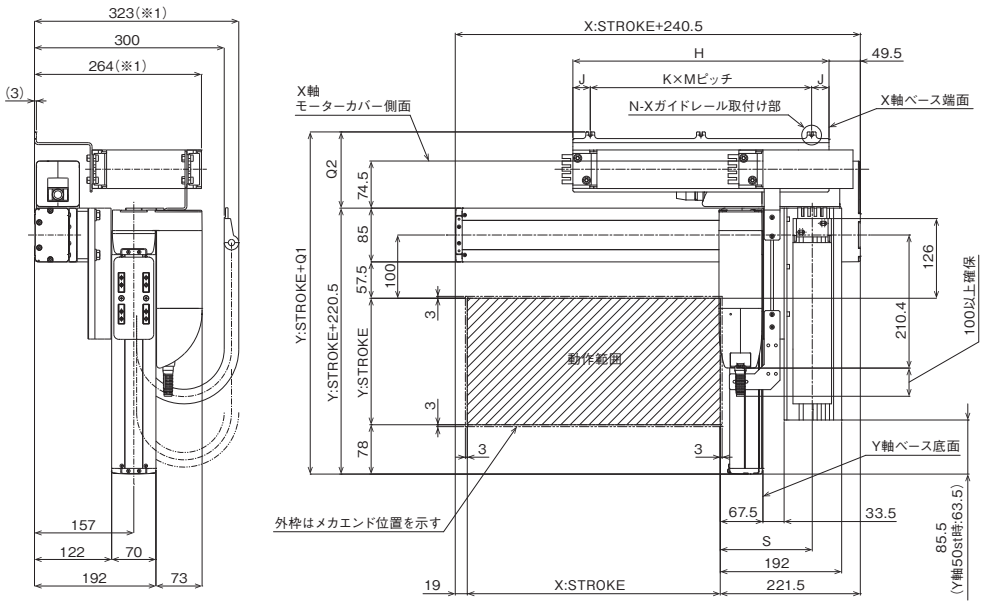
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R	RCON-PC	

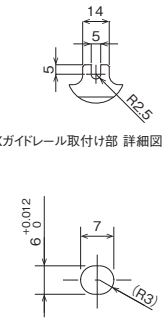
(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

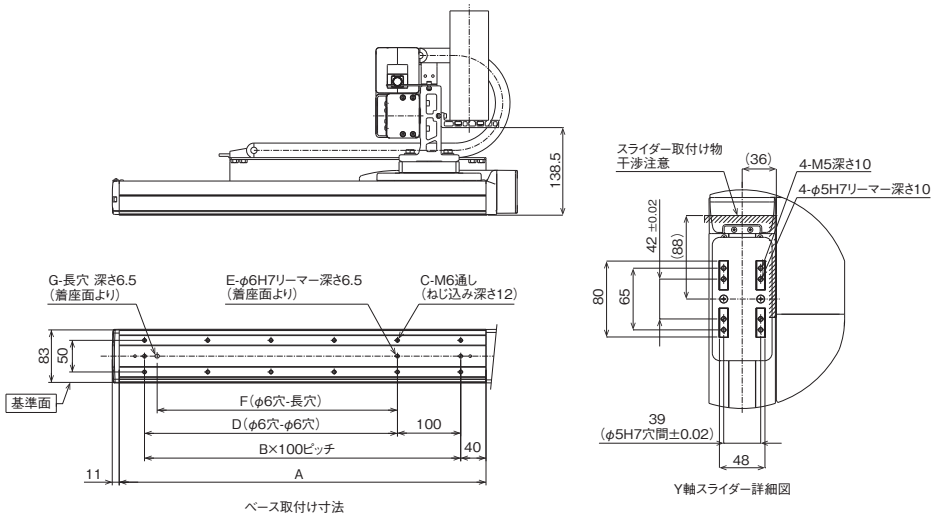
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD







■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	328	341	354	371
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBB2□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2	P6XBB2	□	□ S	WA	□	□	□	□	□	□	□	□	□

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-9ページ タイプの種類説明 参照	MM	X中速・Y中速
2		HH	X高速・Y高速
3		SS	X超高速・Y超高速
4			

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

第1軸(X軸)：ストローク 5～ 50mm～(50mmごと)／オプション 下記オプション表①参照

第2軸(Y軸)：ストローク 5～ 50mm～(50mmごと)／オプション 下記オプション表①参照

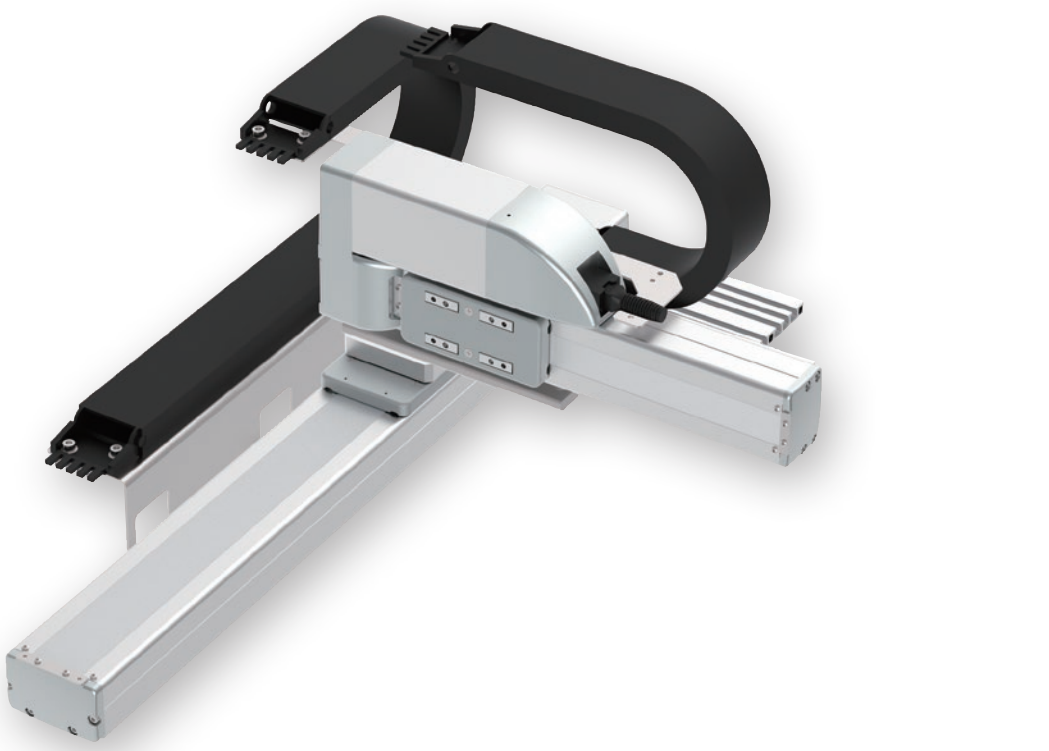
コントローラー	
PM1	下記 適応コントローラー表 参照
PM2	

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線／第2配線：下記ケーブルベア表参照

オプション：下記オプション表②参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	16	15	12.5	9	8
0.3	16	15	12.5	9	8
0.5	10			9	8
0.7	6		5.5		–
1	6		5.5		–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～150 (50mmごと)	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	11	10.5	9	8
0.3	8			
0.5	5			
0.7	4			–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	3
0.3	1.5

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注)　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			第1配線 (X軸横)	第2配線 (Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	**CTXL**		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	300mm/s	280mm/s
	HH	400mm/s	560mm/s
	SS	650mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	10mm	8mm
	HH	20mm	16mm
	SS	30mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
			X軸	Y軸
ブレーキ(注2)	**B**	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–

(注2) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

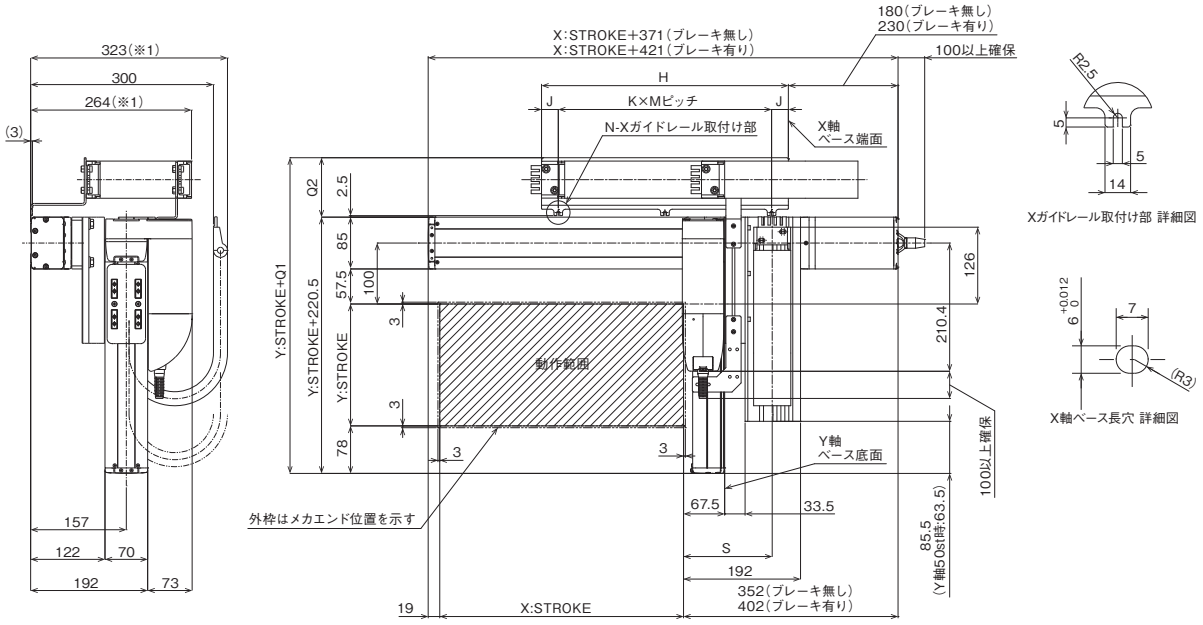
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R	RCON-PC	

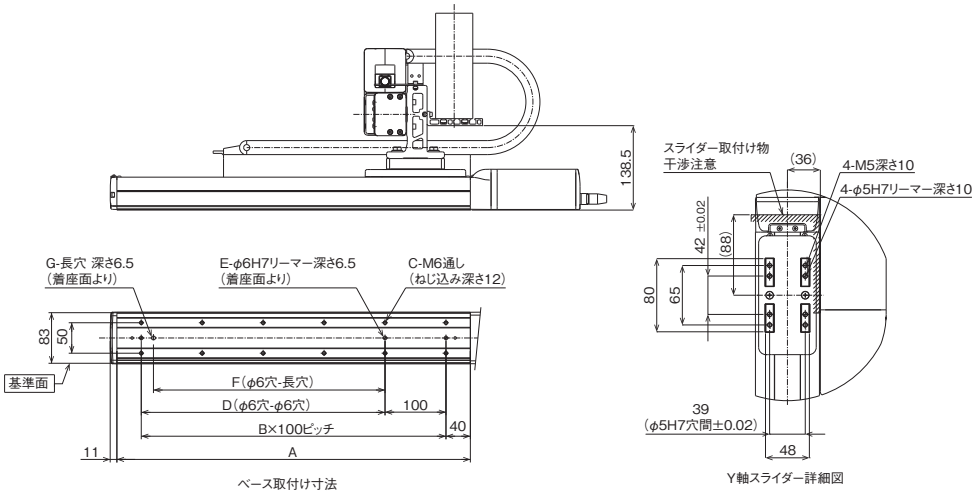
(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD





■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBB3□□S

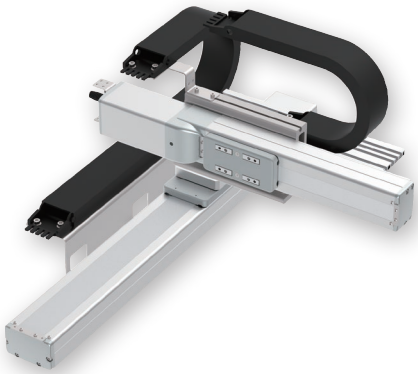
RCP6　2軸組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル			オプション
IK2 - P6XBB3			S - WA									

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-9ページ タイプの種類説明 参照
- 速度タイプ：MM X中速・Y中速 / HH X高速・Y高速 / SS X超高速・Y超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5 ～ (50mmごと)
- オプション：下記 オプション表 ①参照
- ストローク：5 ～ (50mmごと)
- オプション：下記 オプション表 ①参照
- コントローラー：PM1 / PM2 下記 適応コントローラー表 参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線：下記ケーブルベア表参照
- オプション：下記 オプション表 ②参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～100 (50mmごと)	150	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	16	15	12.5	9	8
0.3	16	15	12.5	9	8
0.5	10			9	8
0.7	6		5.5		–
1	6		5.5		–

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～150 (50mmごと)	200	250	300～400 (50mmごと)
0.1	11	10.5	9	8
0.3	8			
0.5	5			
0.7	4			–

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	3
0.3	1.5

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注)　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7C
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	300mm/s	280mm/s
	HH	400mm/s	560mm/s
	SS	650mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	10mm	8mm
	HH	20mm	16mm
	SS	30mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

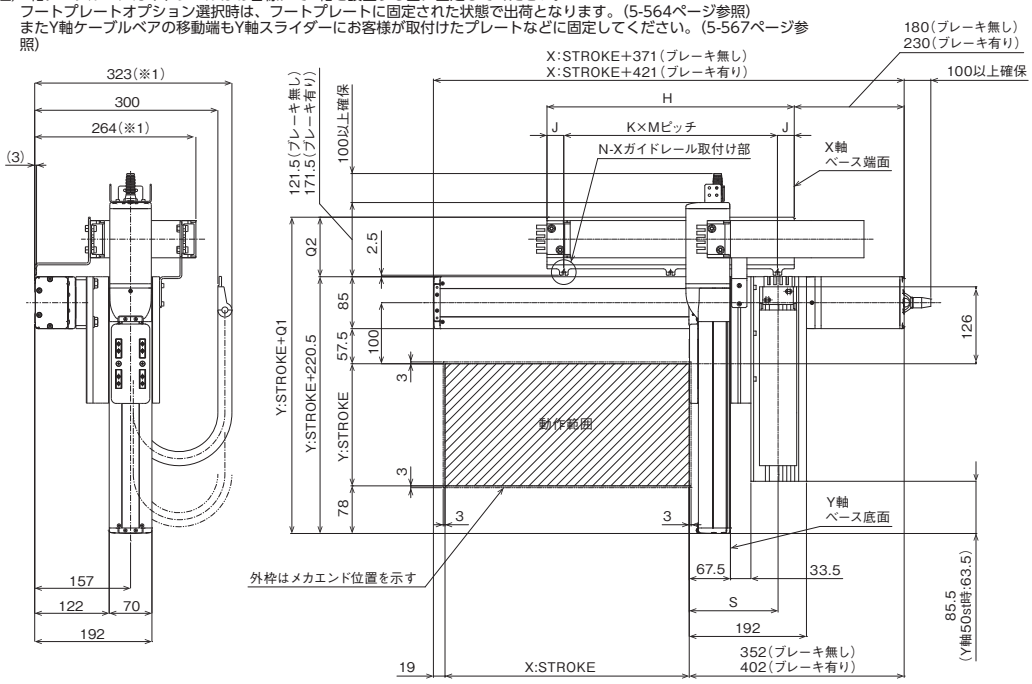
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7C	RCON-PC	

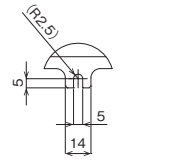
(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

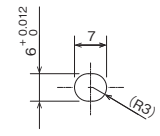
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

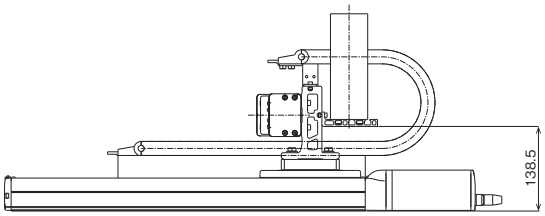


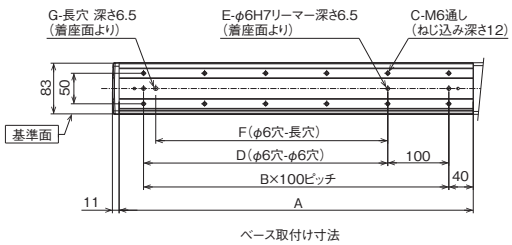


Xガイドレール取付け部 詳細図

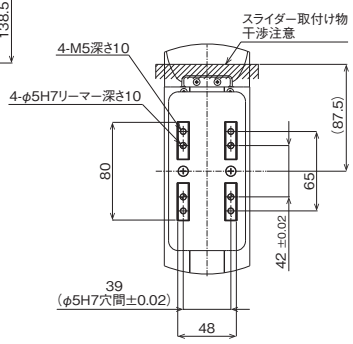


X軸ベース長穴 詳細図





ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBF1□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA14R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ – タイプ – エンコーダー種類 – 第1軸(X軸) – 第2軸(Y軸) – コントローラー – ケーブル

IK2 - P6XBF1 □□ S - WA – □□ – □□ – □□ – □ – □ – □

組合わせ方向		速度タイプ	
1 2 3 4	5-9ページ タイプの種類説明 参照	MM HH SS	X中速・Y中速 X高速・Y高速 X超高速・Y超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5 ～	50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表 参照	

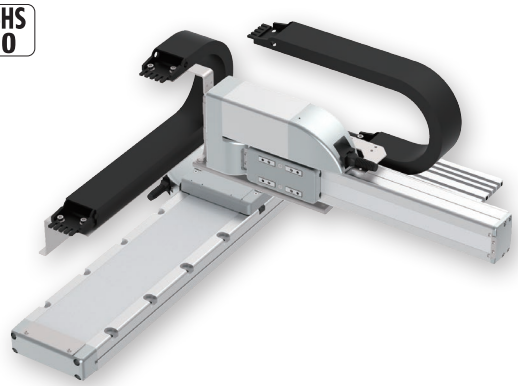
ストローク		オプション	
5 ～	50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表 参照	

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

Y軸ストローク(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)	350	400
0.1	16	15	12.5	12	10.5
0.3	16	15	12.5	12	10.5
0.5	12				10.5
0.7	9.5				

■HHタイプ：X高速・Y高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～300 (50mmごと)	350～400 (50mmごと)
0.1	8		7.5
0.3	8		7.5
0.5	5	4.5	4
0.7	3	2.5	2

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～300 (50mmごと)	350～400 (50mmごと)
0.1	6	5.5	5
0.3	5.5	5	4.5
0.5	3	2.5	2

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm)	Y軸ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可

(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA14R	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	210mm/s	280mm/s
	HH	420mm/s	560mm/s
	SS	560mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	8mm
	HH	16mm	16mm
	SS	24mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸
ブレーキ	**B**	5-563	–	–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

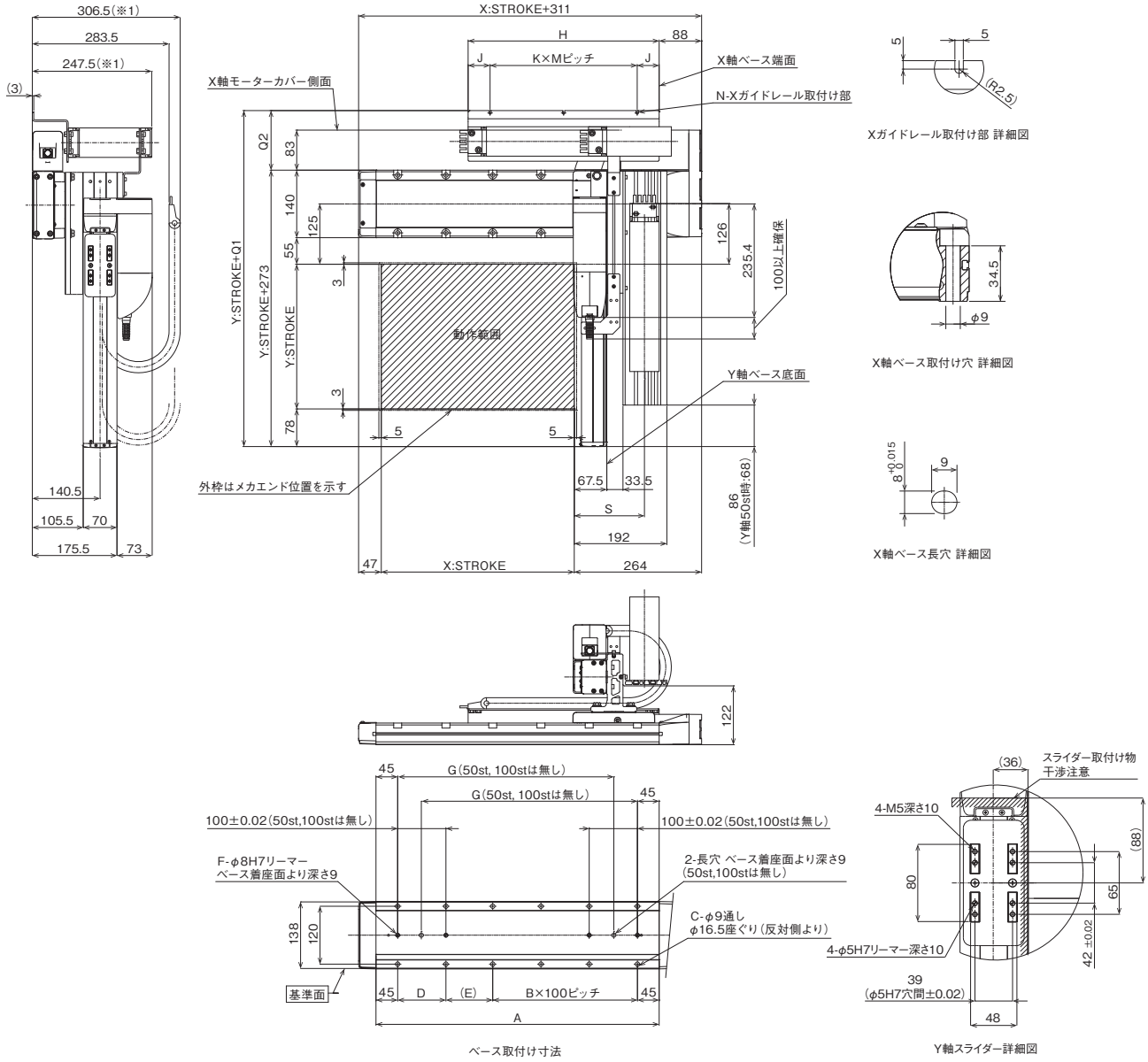
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14R Y軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596
J	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	43	48	45.5	43	43	45.5	43
K	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4
M	130	155	90	102.5	115	127.5	140	152.5	110	120	125	135	145	115	120	127.5
N	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	383.5	396.5	409.5	426.5
Q2	110.5	123.5	136.5	153.5
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBF2□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA14C（ストレート）
Y軸：SA7R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（X軸）		第2軸（Y軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6XBF2			S	WA							

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4	5-9ページ タイプの種類説明 参照
MM	X中速・Y中速
HH	X高速・Y高速
SS	X超高速・Y超高速

エンコーダー種類
WA　バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 〜	50mm 〜 （50mmごと）
	下記 オプション表 参照

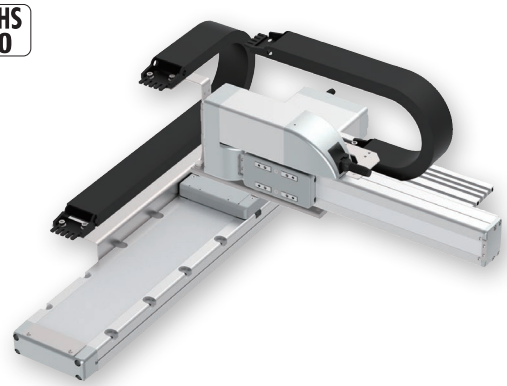
ストローク	オプション
5 〜	50mm 〜 （50mmごと）
	下記 オプション表 参照

コントローラー
PM1　下記
PM2　適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

Y軸ストローク（mm）／加減速度（G）	50〜100（50mmごと）	150〜200（50mmごと）	250〜300（50mmごと）	350	400
0.1	16	15	12.5	12	10.5
0.3	16	15	12.5	12	10.5
0.5	12				10.5
0.7	9.5				

■HHタイプ：X高速・Y高速

Y軸（mm）／加減速度（G）	50〜100（50mmごと）	150〜300（50mmごと）	350〜400（50mmごと）
0.1	8		7.5
0.3	8		7.5
0.5	5	4.5	4
0.7	3	2.5	2

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

Y軸（mm）／加減速度（G）	50〜100（50mmごと）	150〜300（50mmごと）	350〜400（50mmごと）
0.1	6	5.5	5
0.3	5.5	5	4.5
0.5	3	2.5	2

ストローク別価格表（標準価格）

X軸ストローク（mm）／Y軸ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L 〜 **10L**	6m 〜 10m	–	–
	11L 〜 **15L**	11m 〜 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（X軸横）	標準価格 第2配線（Y軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	**CTXL**		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA14C	RCP6-SA7R
ストローク（50mmごと）		50〜800mm	50〜400mm
最高速度（注1）	MM	210mm/s	280mm/s
	HH	420mm/s	560mm/s
	SS	560mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	8mm
	HH	16mm	16mm
	SS	24mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ（注2）	**B**	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–

（注2）X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

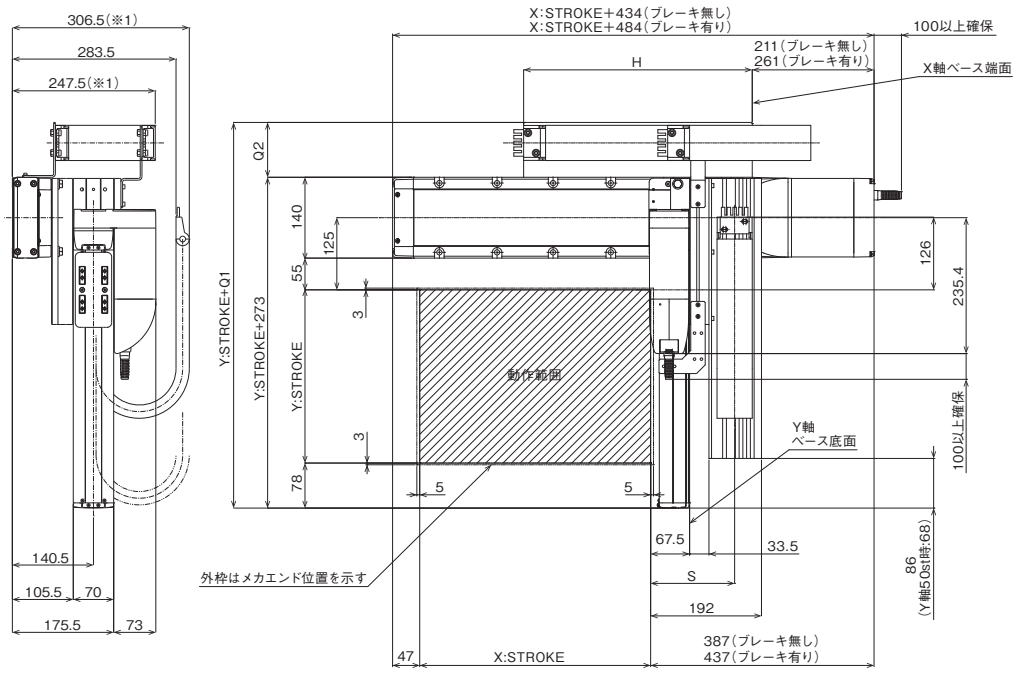
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

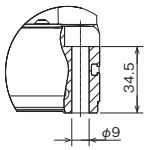
（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

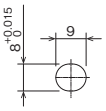
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはX軸本体に固定されます。
またY軸ケーブルベアの移動端はY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

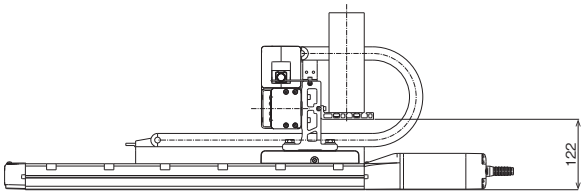


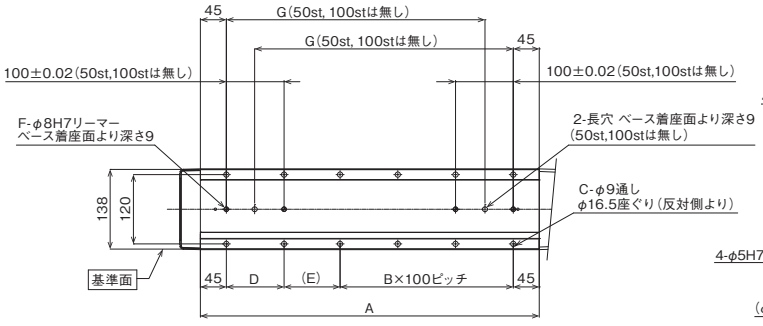


X軸ベース取付け穴 詳細図

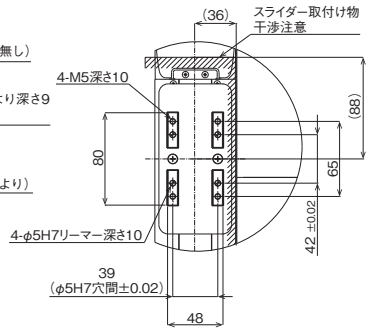


X軸ベース長穴 詳細図





ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	356	368	383	401
Q2	83	95	110	128
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBF3□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA14C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ – タイプ – エンコーダー種類 – 第1軸(X軸) – 第2軸(Y軸) – コントローラー – ケーブル

IK2 - P6XBF3 □ □ S - WA – □ □ – □ □ – □ □ – □ – □ – □

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4 5-9ページ タイプの種類説明参照	MM X中速・Y中速 / HH X高速・Y高速 / SS X超高速・Y超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表参照

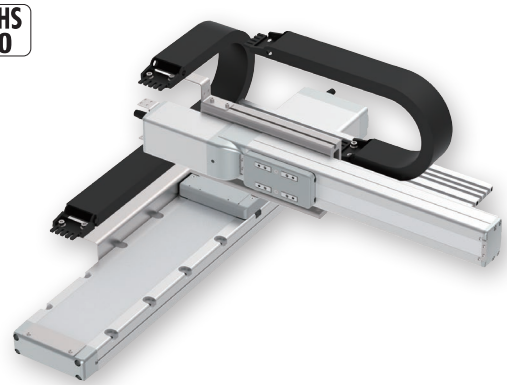
ストローク	オプション
5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表参照

コントローラー
PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

Y軸ストローク(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)	350	400
0.1	16	15	12.5	12	10.5
0.3	16	15	12.5	12	10.5
0.5	12				10.5
0.7	9.5				

■HHタイプ：X高速・Y高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～300 (50mmごと)	350～400 (50mmごと)
0.1	8		7.5
0.3	8		7.5
0.5	5	4.5	4
0.7	3	2.5	2

■SSタイプ：X超高速・Y超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～100 (50mmごと)	150～300 (50mmごと)	350～400 (50mmごと)
0.1	6	5.5	5
0.3	5.5	5	4.5
0.5	3	2.5	2

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
50	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	**CTXL**		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA14C	RCP6-SA7C
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm
最高速度(注1)	MM	210mm/s	280mm/s
	HH	420mm/s	560mm/s
	SS	560mm/s	640mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MM	8mm	8mm
	HH	16mm	16mm
	SS	24mm	24mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	**B**	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–

(注2) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

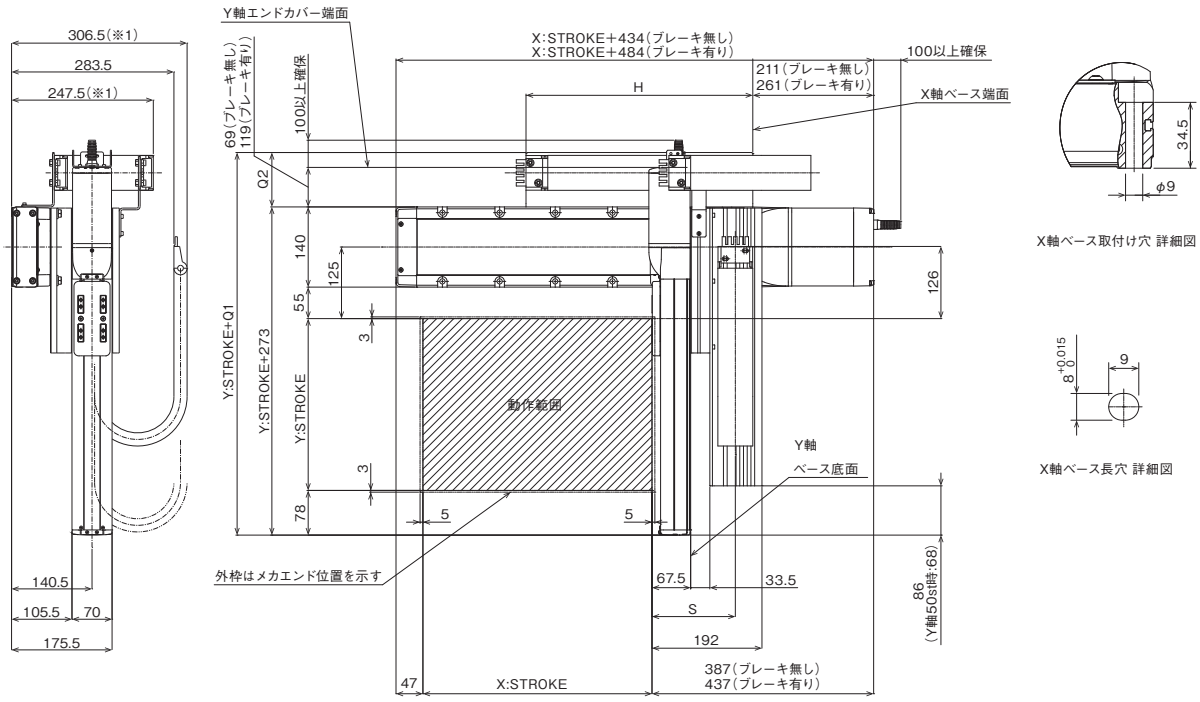
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

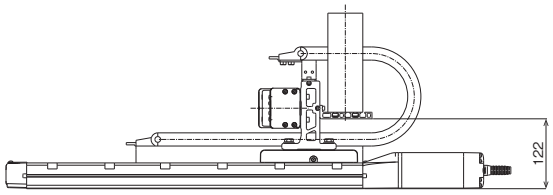
(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

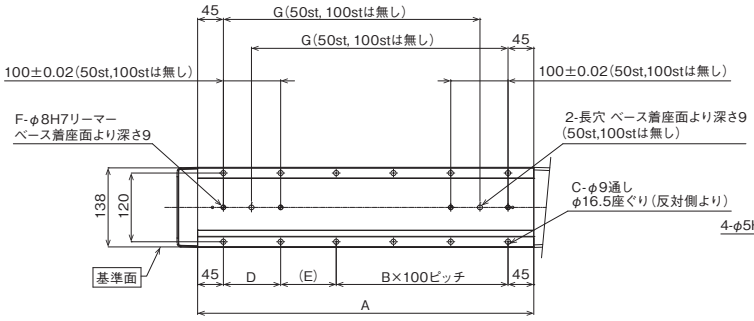
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはX軸本体に固定されます。
またY軸ケーブルベアの移動端はY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

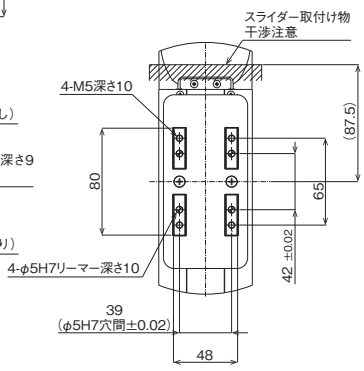
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD







ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	356	368	383	401
Q2	83	95	110	128
S	139	145.5	152	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBE1□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA16R（折返し）
Y軸：SA8R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸（X軸）		第2軸（Y軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6XBE1		S	- WA								

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4	MH：X中速・Y高速 HH：X高速・Y高速
5-9ページ タイプの種類説明 参照	

エンコーダー種類
WA：バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 〜 （50mmごと）	50mm 〜 下記 オプション表 参照

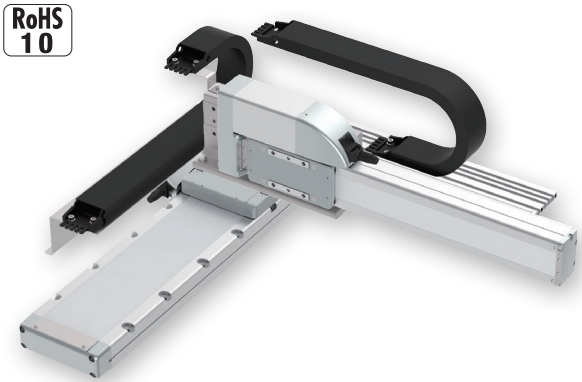
ストローク	オプション
5 〜 （50mmごと）	50mm 〜 下記 オプション表 参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHタイプ：X中速・Y高速

Y軸ストローク（mm） / 加減速度（G）	50〜100（50mmごと）	150〜200（50mmごと）	250〜300（50mmごと）	350〜400（50mmごと）	450	500
0.1	17	16	15	14	12	10
0.3	17	16	15	14	12	10
0.5	11		10.5		10	

■HHタイプ：X高速・Y高速

Y軸ストローク（mm） / 加減速度（G）	50〜100（50mmごと）	150〜250（50mmごと）	300〜400（50mmごと）	450〜500（50mmごと）
0.1	10	9.5	9	8.5
0.3	9	8.5	8	7.5
0.5	4	3.5	3	2.5

ストローク別価格表（標準価格）

X軸ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L 〜 10L	6m 〜 10m	–	–
	11L 〜 15L	11m 〜 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
（注）　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（X軸横）	標準価格 第2配線（Y軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注2）	CTXL		–	選択不可

（注2）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA16R	RCP6-SA8R
ストローク（50mmごと）		50〜1100mm	50〜500mm
最高速度（注1）	MH	210mm/s	400mm/s
	HH	365mm/s	650mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター
ボールねじリード	MH	10mm	20mm
	HH	20mm	
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ	B	5-563	–	–
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

適応コントローラー

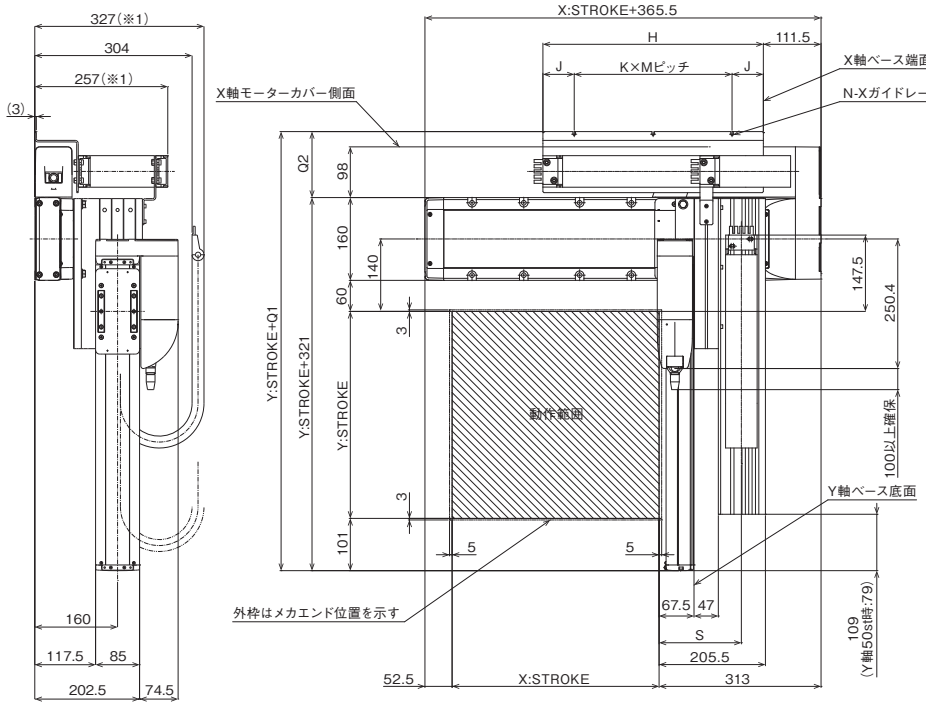
コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

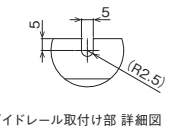
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16R Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
PM2		RCON-PCF	8-57

寸法図

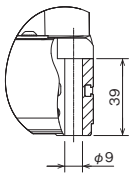
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またY軸ケーブルベアの移動端はY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

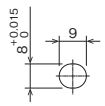




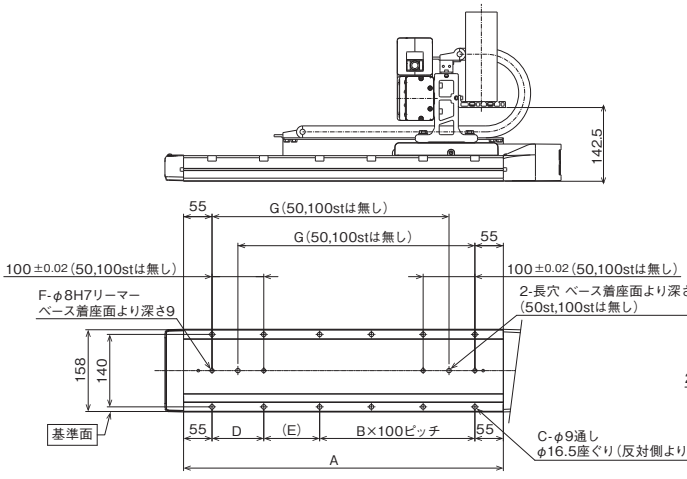
Xガイドレール取付け部 詳細図



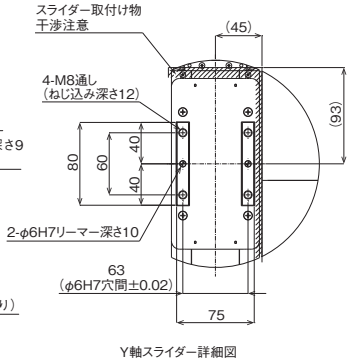
X軸ベース取付け穴 詳細図



X軸ベース長穴 詳細図



ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776
J	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	58	63	60.5	58	58	60.5	58	60.5	58	60.5	63	63	63
K	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5
M	130	155	90	102.5	115	127.5	140	152.5	110	120	125	135	145	115	120	127.5	132.5	140	145	120	125	130
N	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	6	6	6

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	448.5	448.5	448.5	465.5
Q2	127.5	127.5	127.5	144.5
S	152.5	159	165.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBE2□□S

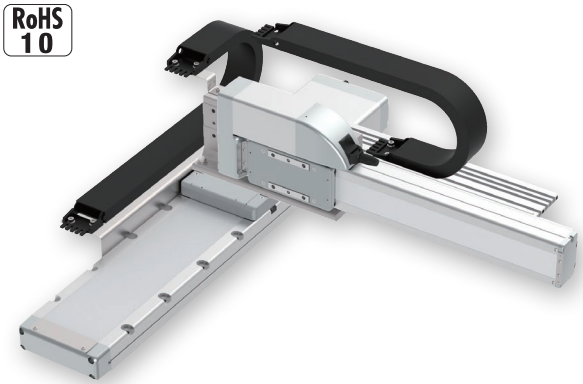
RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA16C（ストレート）
Y軸：SA8R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸（X軸）		第2軸（Y軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6XBE2			S - WA								

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-9ページ タイプの種類説明 参照
- 速度タイプ：MH 中速・Y高速 / HH 高速・Y高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストロック：5 ～ 50mm ～ （50mmごと）
- オプション：下記 オプション表 参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表 参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線：下記ケーブルベア表参照

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHタイプ：X中速・Y高速

加減速度（G） ＼ Y軸ストローク（mm）	50～100（50mmごと）	150～200（50mmごと）	250～300（50mmごと）	350～400（50mmごと）	450	500
0.1	17	16	15	14	12	10
0.3	17	16	15	14	12	10
0.5	11		10.5		10	

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度（G） ＼ Y軸ストローク（mm）	50～100（50mmごと）	150～250（50mmごと）	300～400（50mmごと）	450～500（50mmごと）
0.1	10	9.5	9	8.5
0.3	9	8.5	8	7.5
0.5	4	3.5	3	2.5

ストローク別価格表（標準価格）

X軸ストローク（mm） ＼ Y軸ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
（注）　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（X軸横）	標準価格 第2配線（Y軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA16C	RCP6-SA8R
ストローク（50mmごと）		50～1100mm	50～500mm
最高速度（注1）	MH	210mm/s	400mm/s
	HH	365mm/s	650mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター
ボールねじリード	MH	10mm	20mm
	HH	20mm	
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

（注2）X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

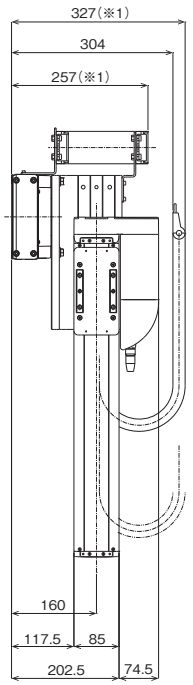
コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

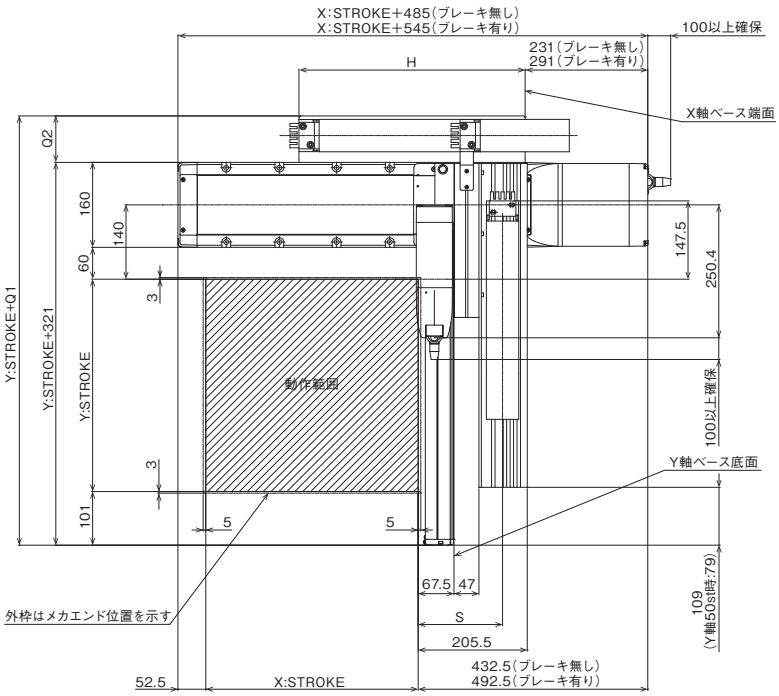
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16C Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
PM2		RCON-PCF	8-57

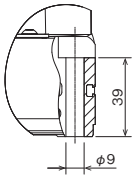
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはX軸本体に固定されます。
またY軸ケーブルベアの移動端はY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

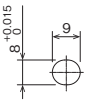
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



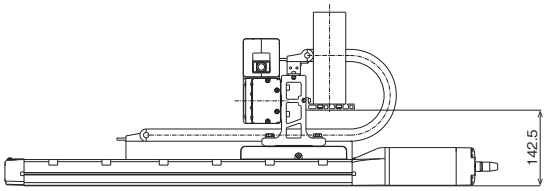


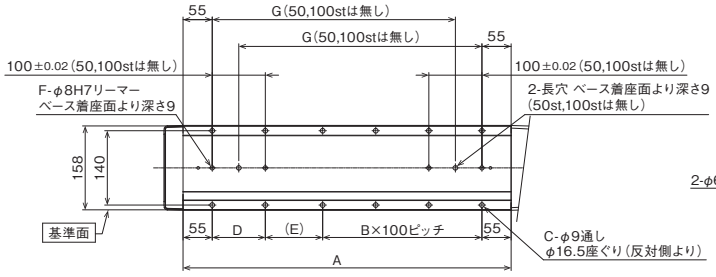


X軸ベース取付け穴 詳細図

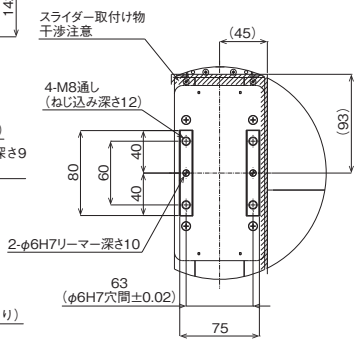


X軸ベース長穴 詳細図





ベース取付け寸法



Y軸スライダー詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	396.5	408.5	423.5	441.5
Q2	75.5	87.5	102.5	120.5
S	152.5	159	165.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6XBE3□□S

RCP6　2軸組合わせ
X軸：WSA16C(ストレート)
Y軸：SA8C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6XBE3			S -	WA								

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4 5-9ページ タイプの種類説明 参照	MH X中速・Y高速 HH X高速・Y高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 〜 (50mmごと) 50mm	下記 オプション表 参照

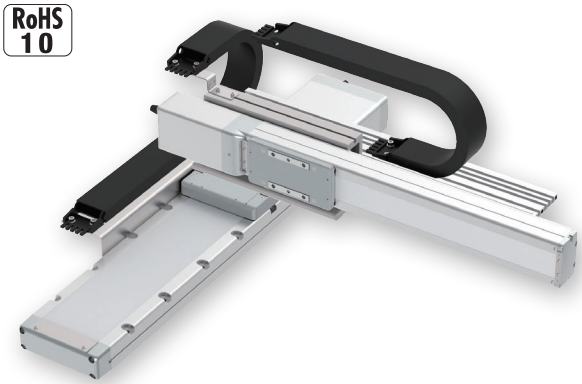
ストローク	オプション
5 〜 (50mmごと) 50mm	下記 オプション表 参照

コントローラー
PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-9ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHタイプ：X中速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50〜100 (50mmごと)	150〜200 (50mmごと)	250〜300 (50mmごと)	350〜400 (50mmごと)	450	500
0.1	17	16	15	14	12	10
0.3	17	16	15	14	12	10
0.5	11		10.5		10	

■HHタイプ：X高速・Y高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50〜100 (50mmごと)	150〜250 (50mmごと)	300〜400 (50mmごと)	450〜500 (50mmごと)
0.1	10	9.5	9	8.5
0.3	9	8.5	8	7.5
0.5	4	3.5	3	2.5

ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L 〜 10L	6m 〜 10m	–	–
	11L 〜 15L	11m 〜 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注)　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸
構成軸		RCP6-WSA16C	RCP6-SA8C
ストローク(50mmごと)		50〜1100mm	50〜500mm
最高速度(注1)	MH	210mm/s	400mm/s
	HH	365mm/s	650mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター
ボールねじリード	MH	10mm	20mm
	HH	20mm	
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

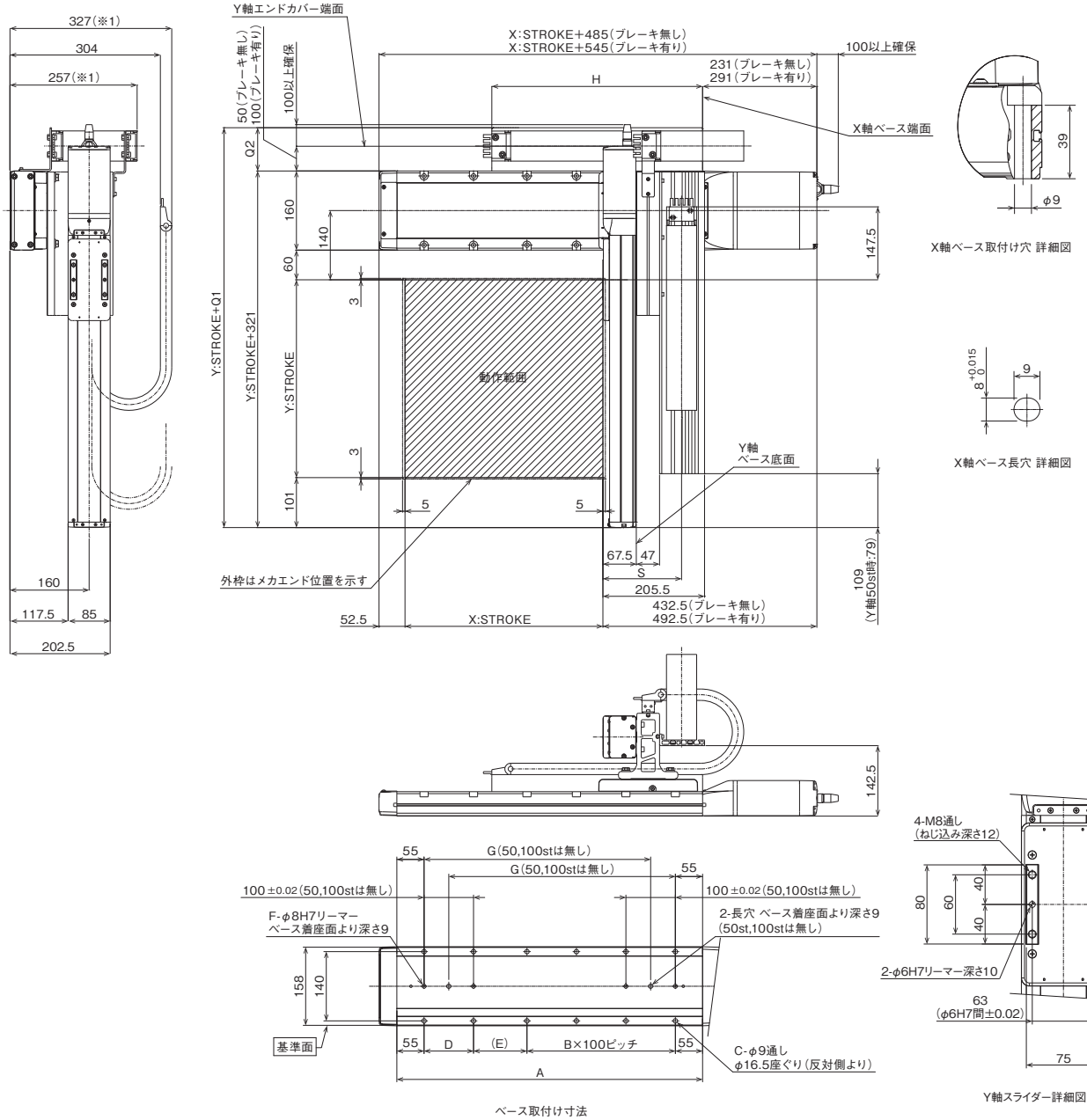
コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16C Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
PM2		RCON-PCF	8-57

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはX軸本体に固定されます。
またY軸ケーブルベアの移動端はY軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。(5-567ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	396.5	408.5	423.5	441.5
Q2	75.5	87.5	102.5	120.5
S	152.5	159	165.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、Sの寸法が変わります。

IK2-P6YBD1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA6R（折返し）
Z軸：SA4R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー		ケーブル		
IK2 - P6YBD1			S -	WA				B					

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SM	Y超高速・Z中速
2	タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(50mmごと)	参照	

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(50mmごと)	参照	

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150
50	–	–	–
100	–	–	–
150	–	–	–
200	–	–	–
250	–	–	–
300	–	–	–
350	–	–	–
400	–	–	–
450	–	–	–
500	–	–	–
550	–	–	–
600	–	–	–
650	–	–	–
700	–	–	–
750	–	–	–
800	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA6R	RCP6-SA4R
ストローク（50mmごと）		50～800mm	50～150mm
最高速度（注1）	SM	800mm/s	350mm/s
	SH		610mm/s
モーターサイズ		42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	SM	20mm	5mm
	SH		10mm
駆動方式		ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

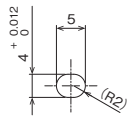
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6R Z軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

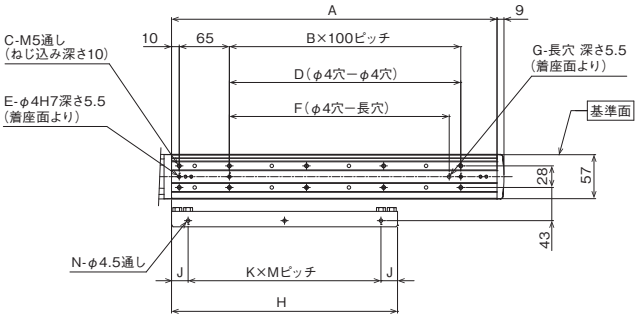
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

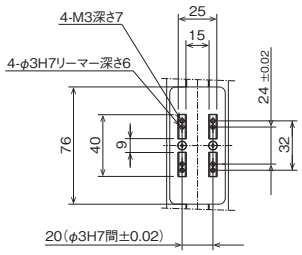
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



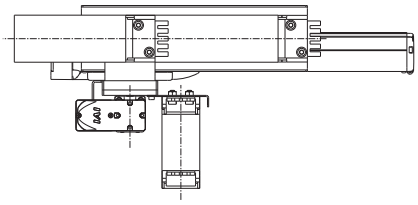
Y軸ベース長穴 詳細図

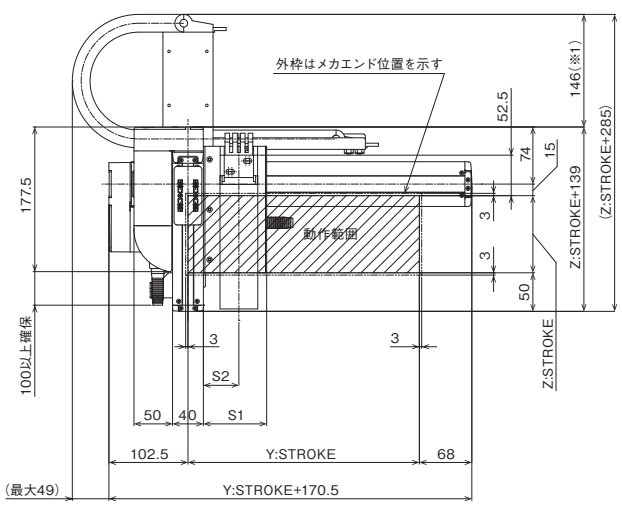


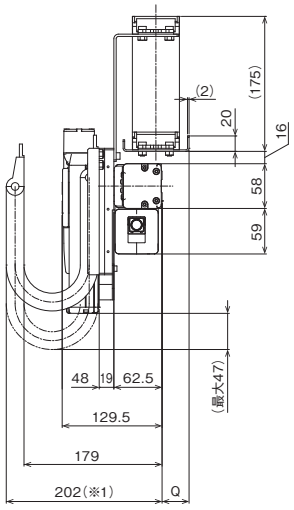
ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図







■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBD2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA6C(ストレート)
Z軸：SA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBD2		S	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SM	Y超高速・Z中速
2	タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
	(50mmごと)	参照

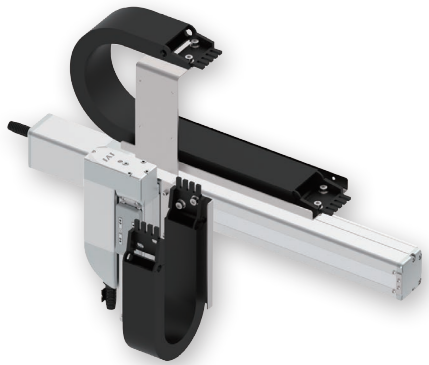
ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
	(50mmごと)	参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2)「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150
50	–	–	–
100	–	–	–
150	–	–	–
200	–	–	–
250	–	–	–
300	–	–	–
350	–	–	–
400	–	–	–
450	–	–	–
500	–	–	–
550	–	–	–
600	–	–	–
650	–	–	–
700	–	–	–
750	–	–	–
800	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA6C	RCP6-SA4R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～150mm
最高速度(注1)	SM	800mm/s	350mm/s
	SH		610mm/s
モーターサイズ		42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	SM	20mm	5mm
	SH		10mm
駆動方式		ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

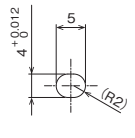
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6C Z軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

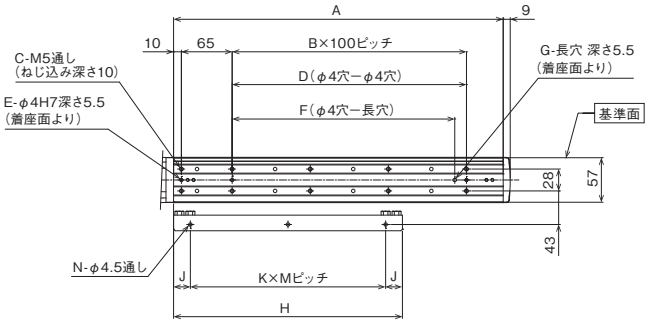
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

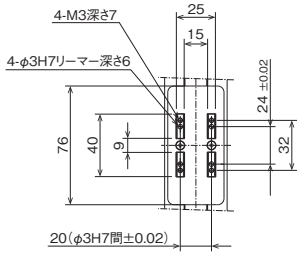
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



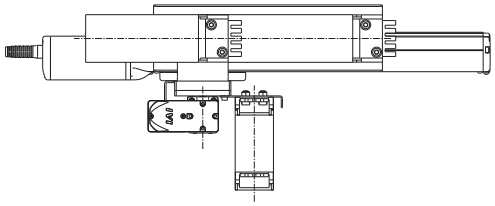
Y軸ベース長穴 詳細図

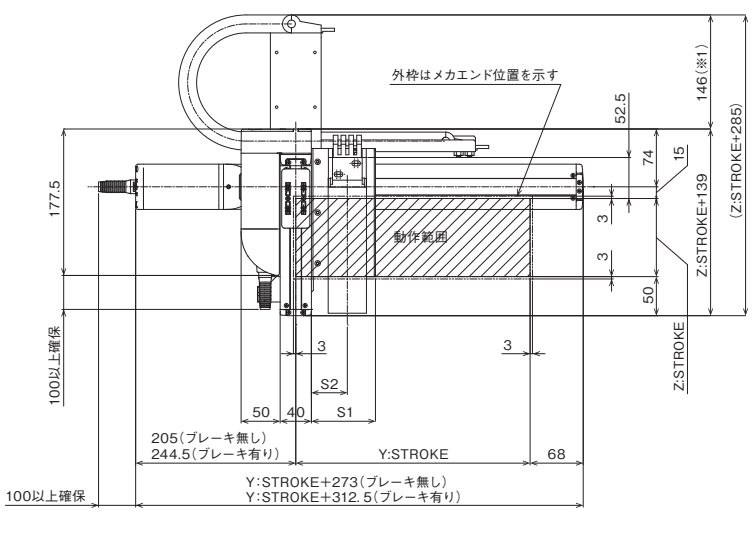


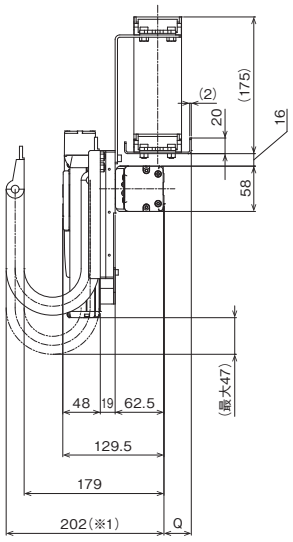
ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図







■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBD3□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA6C(ストレート)
Z軸：SA4C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー		ケーブル		
IK2	P6YBD3		S	WA				B					

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ タイプの種類説明参照	SM	Y超高速・Z中速
2		SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	参照
	(50mmごと)		

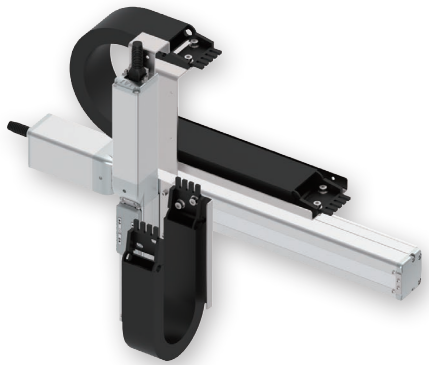
ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	参照
	(50mmごと)		

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150
50	–	–	–
100	–	–	–
150	–	–	–
200	–	–	–
250	–	–	–
300	–	–	–
350	–	–	–
400	–	–	–
450	–	–	–
500	–	–	–
550	–	–	–
600	–	–	–
650	–	–	–
700	–	–	–
750	–	–	–
800	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA6C	RCP6-SA4C
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～150mm
最高速度(注1)	SM	800mm/s	350mm/s
	SH		610mm/s
モーターサイズ		42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	SM	20mm	5mm
	SH		10mm
駆動方式		ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

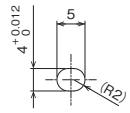
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6C Z軸：SA4C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

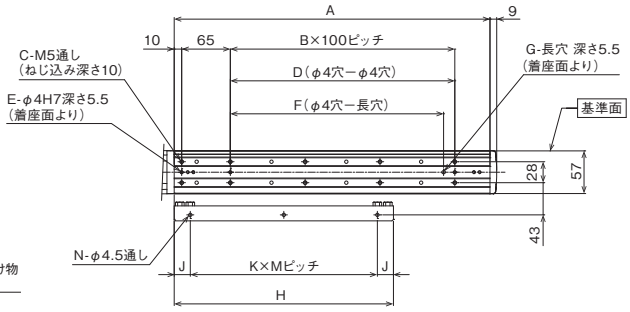
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

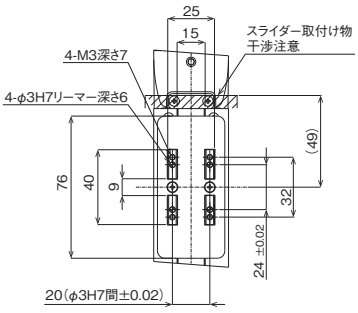
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



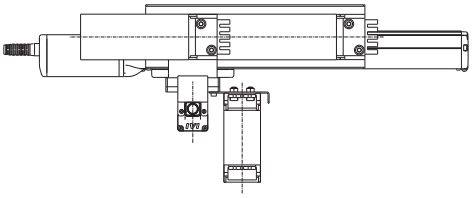
Y軸ベース長穴 詳細図

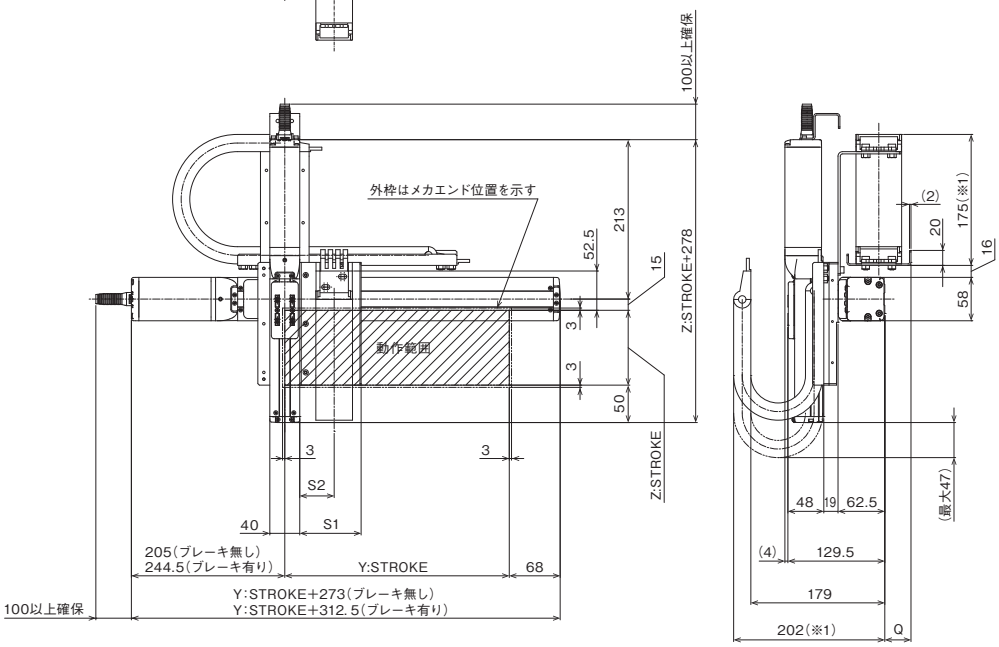


ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	−
S2	46	52.5	59	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBC1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7R（折返し）
Z軸：SA6R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBC1			S -	WA	-		-	B	-	-	-	-

組合わせ方向		速度タイプ	
1 2	5-10ページ タイプの種類説明参照	SL SM SH SS	Y超高速・Z低速 Y超高速・Z中速 Y超高速・Z高速 Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5 ～	50mm ～ （50mmごと）		下記 オプション表 参照

ストローク		オプション	
5 ～	50mm ～ （50mmごと）		下記 オプション表 参照

コントローラー	
PM1 PM2	下記 適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SLタイプ：Y超高速・Z低速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	3
0.3	3
0.5	2.5

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–
350	–	–	–	–
400	–	–	–	–
450	–	–	–	–
500	–	–	–	–
550	–	–	–	–
600	–	–	–	–
650	–	–	–	–
700	–	–	–	–
750	–	–	–	–
800	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク（50mmごと）		50～800mm	50～200mm
最高速度（注1）	SL	640mm/s	170mm/s
	SM		340mm/s
	SH		680mm/s
	SS		800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SL	24mm	3mm
	SM		6mm
	SH		12mm
	SS		20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

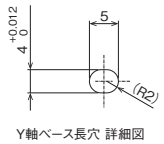
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7R Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

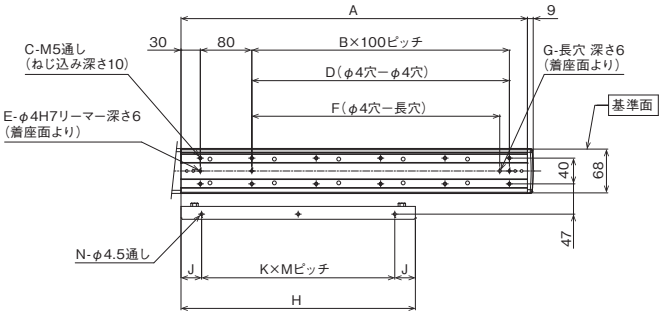
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

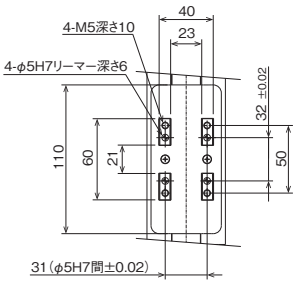
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



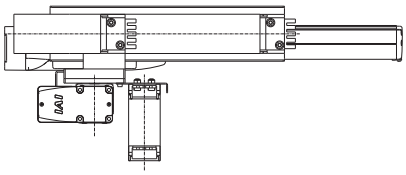
Y軸ベース長穴 詳細図

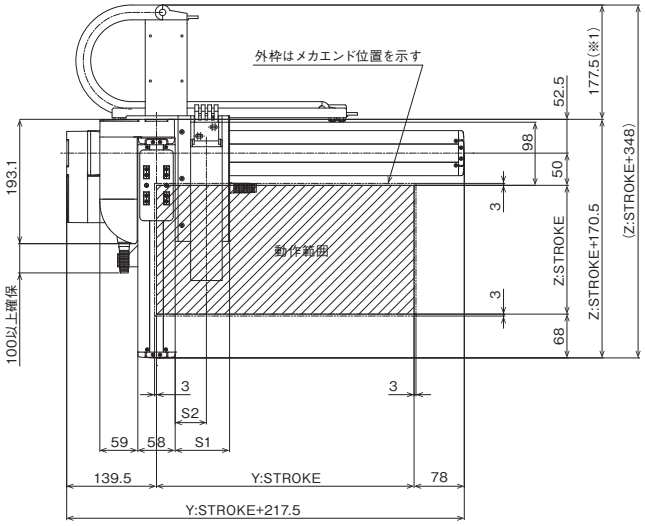


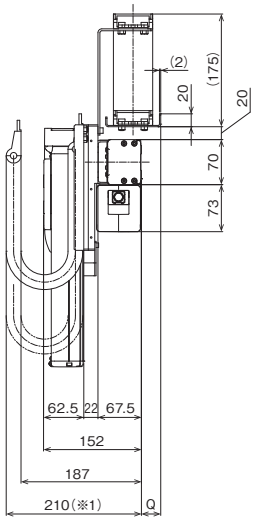
ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図







■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	−
S2	48.5	55	61.5	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBC2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7C（ストレート）
Z軸：SA6R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBC2		S	WA			B				

- 組合わせ方向：1 5-10ページ参照／2 タイプの種類説明参照
- 速度タイプ：SL Y超高速・Z低速／SM Y超高速・Z中速／SH Y超高速・Z高速／SS Y超高速・Z超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5～（50mmごと）
- オプション：下記オプション表参照
- ストローク：5～（50mmごと）
- オプション：下記オプション表参照
- コントローラー：PM1 下記／PM2 適応コントローラー表参照
- ケーブル長：1L 1m／3L 3m／5L 5m／□L □m
- 第1配線／第2配線：下記ケーブルベア表参照

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加速速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SLタイプ：Y超高速・Z低速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	3
0.3	3
0.5	2.5

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200（50mmごと）
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表（標準価格）

Z軸ストローク(mm) ＼ Y軸ストローク(mm)	50	100	150	200
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–
350	–	–	–	–
400	–	–	–	–
450	–	–	–	–
500	–	–	–	–
550	–	–	–	–
600	–	–	–	–
650	–	–	–	–
700	–	–	–	–
750	–	–	–	–
800	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6R
ストローク（50mmごと）		50～800mm	50～200mm
最高速度（注1）	SL	640mm/s	170mm/s
	SM		340mm/s
	SH		680mm/s
	SS		800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SL	24mm	3mm
	SM		6mm
	SH		12mm
	SS		20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

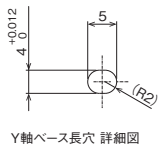
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7C Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

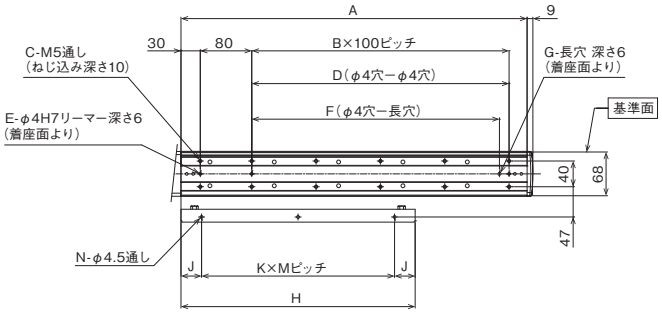
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

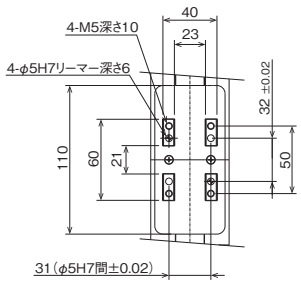
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



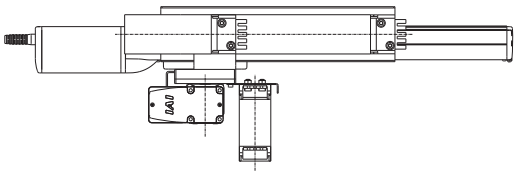
Y軸ベース長穴 詳細図

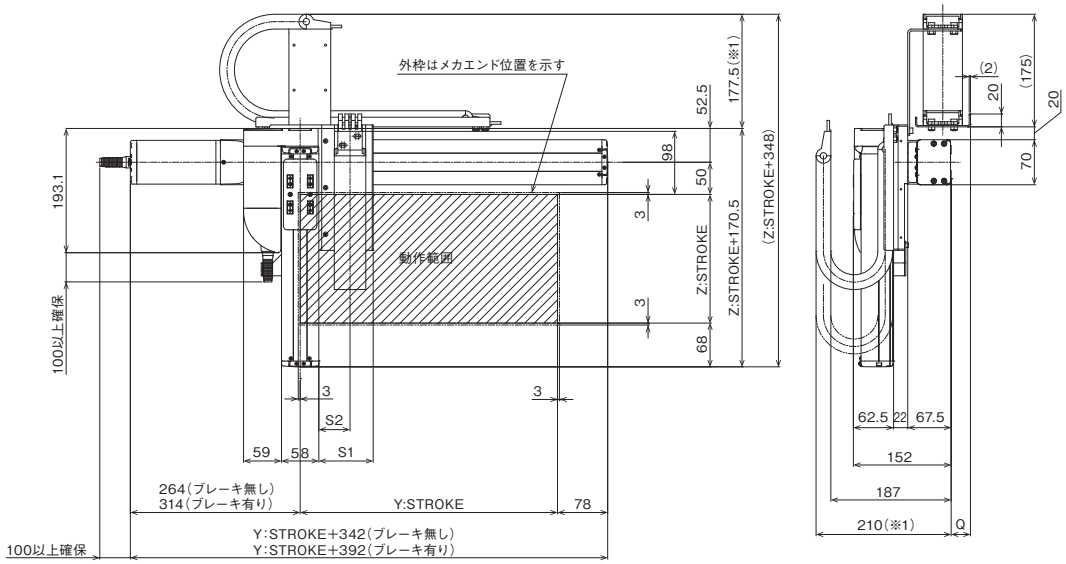


ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	–
S2	48.5	55	61.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBC3□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7C(ストレート)
Z軸：SA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBC3		S	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SL	Y超高速・Z低速
2	タイプの種類説明参照	SM	Y超高速・Z中速
		SH	Y超高速・Z高速
		SS	Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm		下記
～	～		オプション表
	(50mmごと)		参照

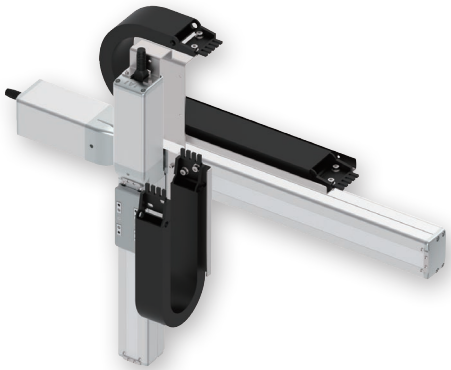
ストローク		オプション	
5	50mm		下記
～	～		オプション表
	(50mmごと)		参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2)「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SLタイプ：Y超高速・Z低速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)
0.1	3
0.3	3
0.5	2.5

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–
350	–	–	–	–
400	–	–	–	–
450	–	–	–	–
500	–	–	–	–
550	–	–	–	–
600	–	–	–	–
650	–	–	–	–
700	–	–	–	–
750	–	–	–	–
800	–	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6C
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～200mm
最高速度(注1)	SL	640mm/s	170mm/s
	SM		340mm/s
	SH		680mm/s
	SS		800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SL	24mm	3mm
	SM		6mm
	SH		12mm
	SS		20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

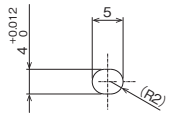
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7C Z軸：SA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

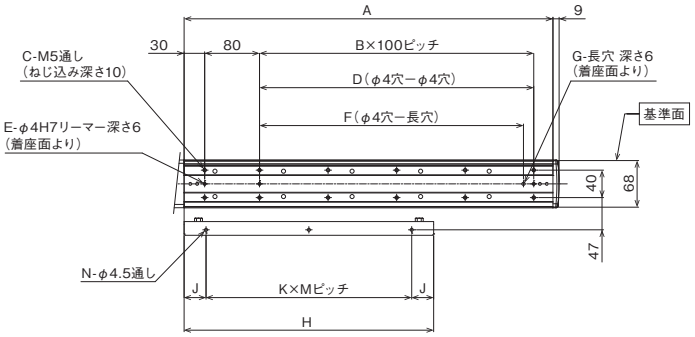
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

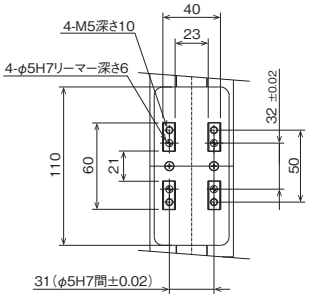
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



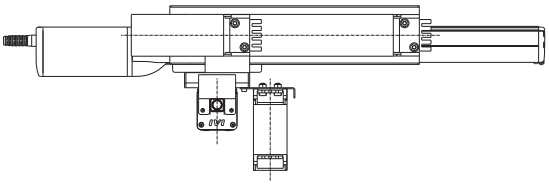
Y軸ベース長穴 詳細図

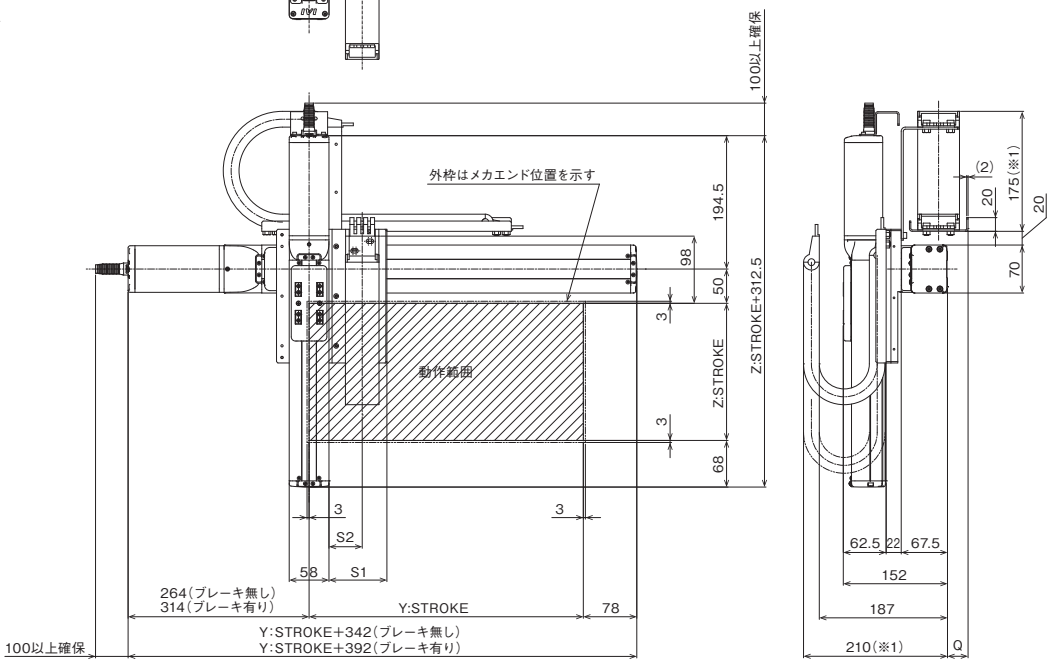


ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	–
S2	48.5	55	61.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBB1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8R(折返し)
Z軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBB1			S -	WA	-		-	B	-	-	-	-

- 組合わせ方向：1 5-10ページ 2 タイプの種類説明参照
- 速度タイプ：HL Y高速・Z低速 / HM Y高速・Z中速 / SH Y超高速・Z高速 / SS Y超高速・Z超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：下記オプション表参照
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：下記オプション表参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線：下記ケーブルベア表参照

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	9
0.3	8
0.5	7

■HMタイプ：Y高速・Z中速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	4.5
0.3	4
0.5	3.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	3
0.3	2
0.5	1.5

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	1.5	
0.3	1.5	
0.5	1.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注)　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8R	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～300mm
最高速度(注1)	HL	400mm/s	105mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	560mm/s
	SS		640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
	SS		24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

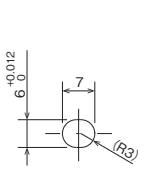
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7R	RCON-PC	

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

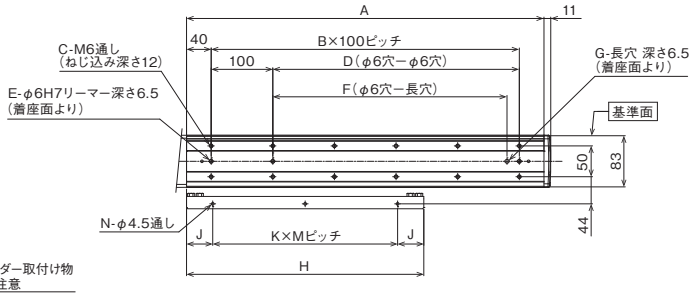
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

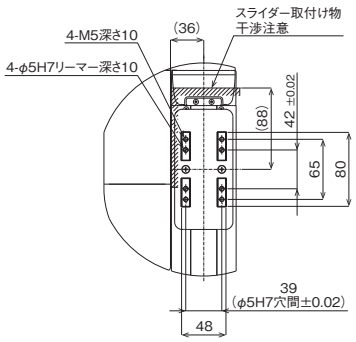
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



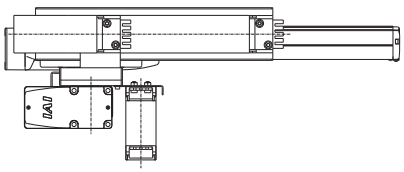
Y軸ベース長穴 詳細図

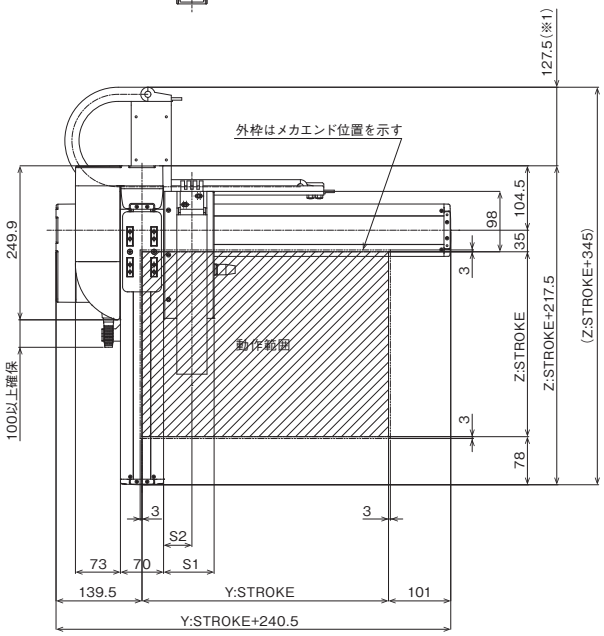


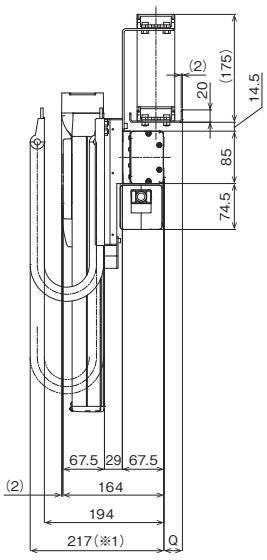
ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図







■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBB2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8C（ストレート）
Z軸：SA7R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBB2			S -	WA	-		-	B	-	-	-	-

組合わせ方向	速度タイプ
1 5-10ページ 2 タイプの種類説明参照	HL Y高速・Z低速
	HM Y高速・Z中速
	SH Y超高速・Z高速
	SS Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 50mm ～ （50mmごと）	下記 オプション表参照

ストローク	オプション
5 50mm ～ （50mmごと）	下記 オプション表参照

コントローラー
PM1 下記
PM2 適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	9
0.3	8
0.5	7

■HMタイプ：Y高速・Z中速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	4.5
0.3	4
0.5	3.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	3
0.3	2
0.5	1.5

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	1.5	
0.3	1.5	
0.5	1.5	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
（注）　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7R
ストローク（50mmごと）		50～1100mm	50～300mm
最高速度（注1）	HL	400mm/s	105mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	560mm/s
	SS		640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
	SS		24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

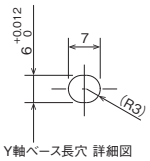
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

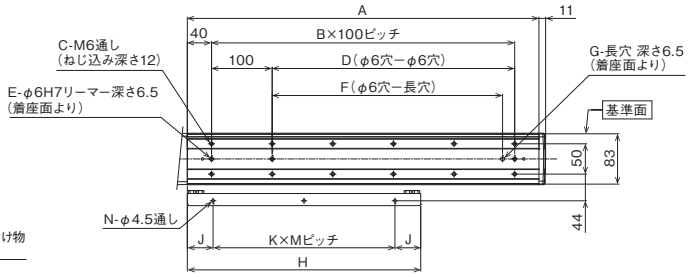
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

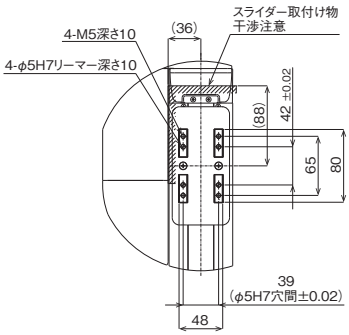
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



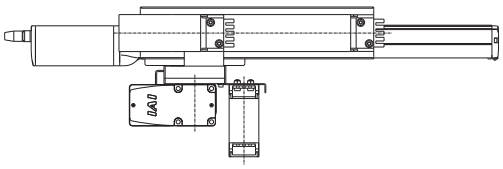
Y軸ベース長穴 詳細図

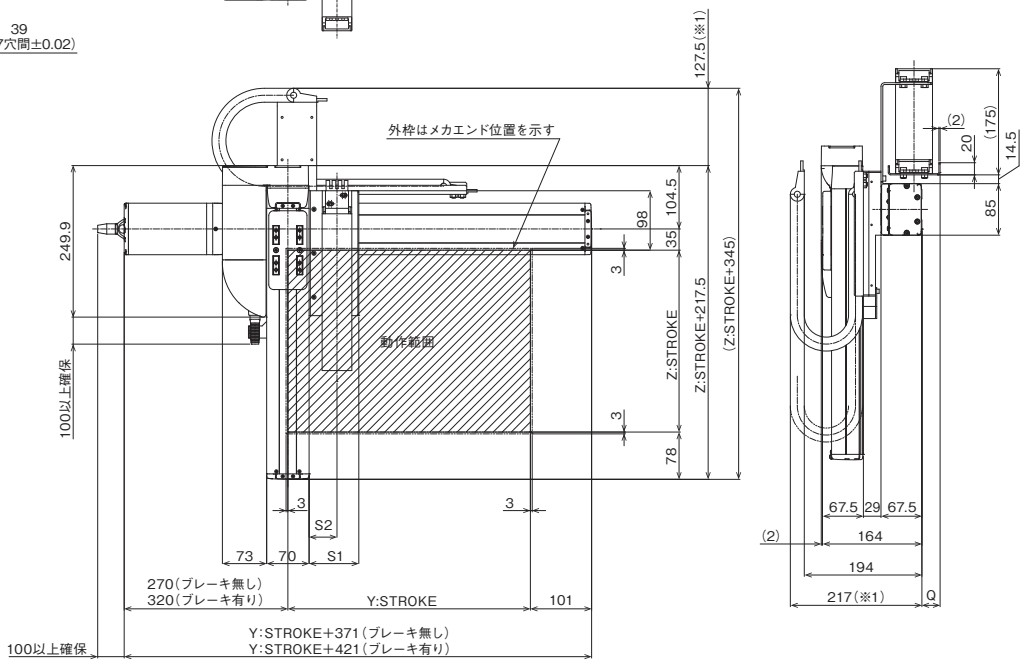


ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	−
S2	46	52.5	59	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBB3□□S

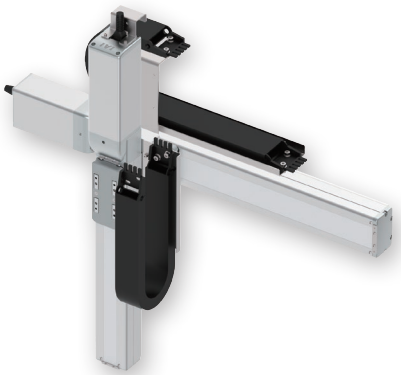
RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8C(ストレート)
Z軸：SA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBB3		S	WA				B				

- 組合わせ方向：1 5-10ページ 2 タイプの種類説明参照
- 速度タイプ：HL Y高速・Z低速 / HM Y高速・Z中速 / SH Y超高速・Z高速 / SS Y超高速・Z超高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：下記オプション表参照
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：下記オプション表参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線：下記ケーブルベア表参照
- 第2配線：下記ケーブルベア表参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	9
0.3	8
0.5	7

■HMタイプ：Y高速・Z中速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	4.5
0.3	4
0.5	3.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～300 (50mmごと)
0.1	3
0.3	2
0.5	1.5

■SSタイプ：Y超高速・Z超高速

Z軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	1.5	
0.3	1.5	
0.5	1.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
Y軸ストローク(mm) 50	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7C
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～300mm
最高速度(注1)	HL	400mm/s	105mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	560mm/s
	SS		640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
	SS		24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

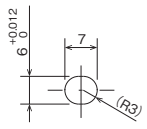
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7C	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

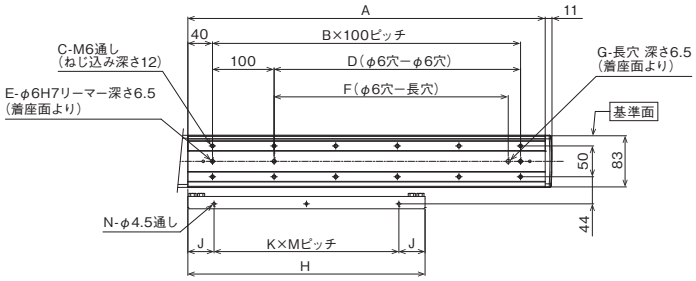
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

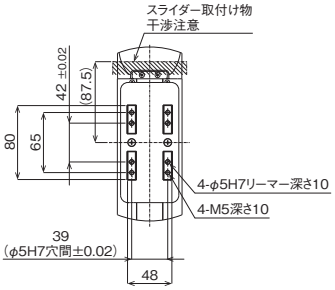
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



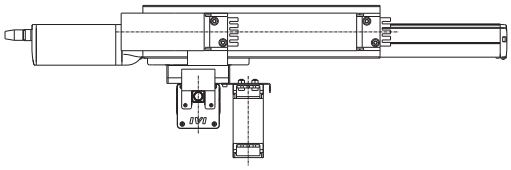
Y軸ベース長穴 詳細図

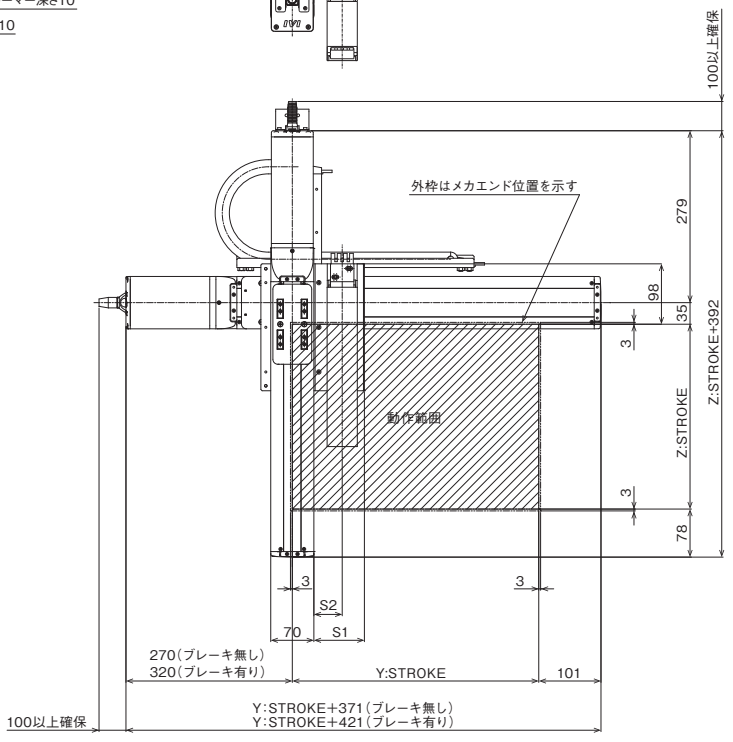


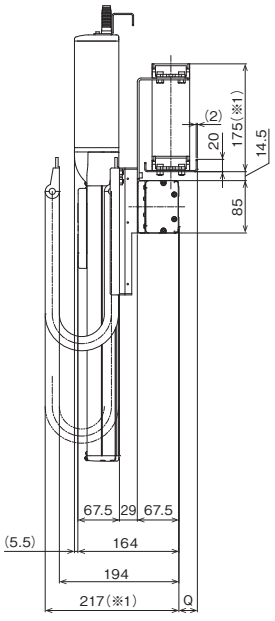
ベース、ガイドレール取付け寸法



Z軸スライダー詳細図







■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBI1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA6R（折返し）
Z軸：TA4R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBI1			S -	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ 2 タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション
5	50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表参照

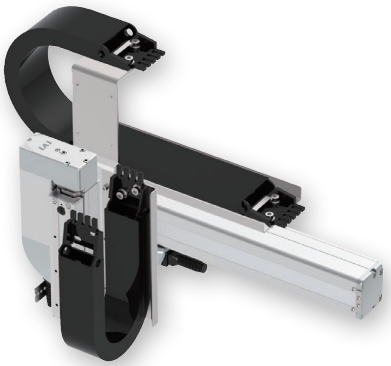
ストローク		オプション
5	50mm ～ (25mmごと)	下記 オプション表参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～150（25mmごと）
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク（mm） ＼ Z軸ストローク（mm）	50	75	100	125	150
50	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	Y軸	Z軸
構成軸	RCP6-SA6R	RCP6-TA4R
ストローク	50～800mm（50mmごと）	50～150mm（25mmごと）
最高速度（注1）	800mm/s	350mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	10mm
駆動方式	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	選択不可

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

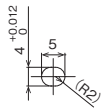
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6R Z軸：TA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

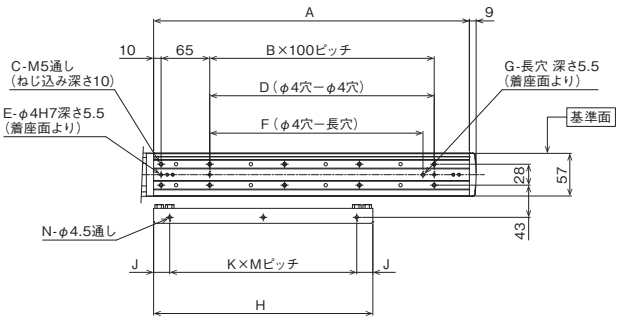
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

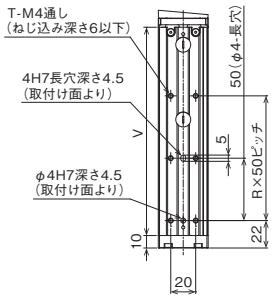
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

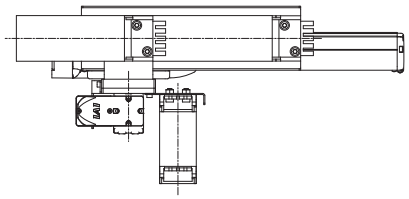


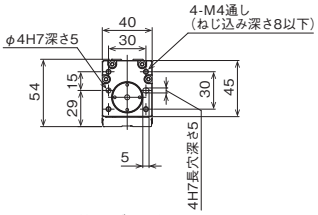
Y軸ベース長穴 詳細図



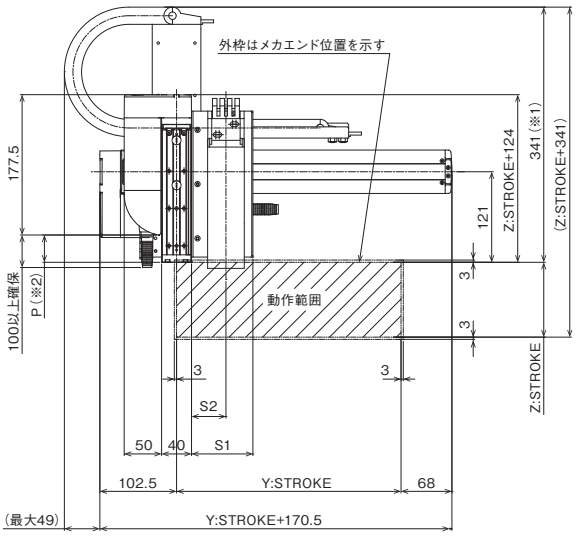
ベース、ガイドレール取付け寸法

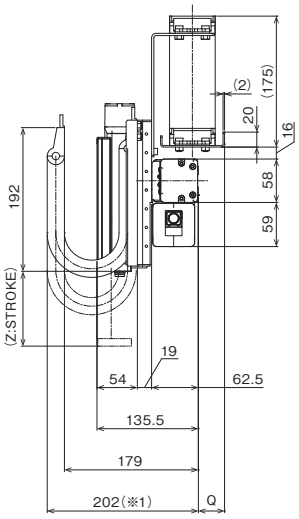






Z軸テーブル 詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150
P(※2)	-3.5	21.5	46.5	71.5	96.5
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	117	142	167	192	217

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBI2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA6C（ストレート）
Z軸：TA4R（折返し）

■型式項目

シリーズ	–	タイプ			–	エンコーダー種類	–	第1軸（Y軸）		–	第2軸（Z軸）		–	コントローラー	–	ケーブル		
IK2	–	P6YBI2	□	□S	–	WA	–	□	□	–	□	B□	–	□	–	□	□	□

組合わせ方向	
1 2	5-10ページ タイプの種類説明参照

速度タイプ	
SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

第1軸（Y軸）

ストローク		オプション
5 ～	50mm ～ (50mmごと)	下記 オプション表 参照

第2軸（Z軸）

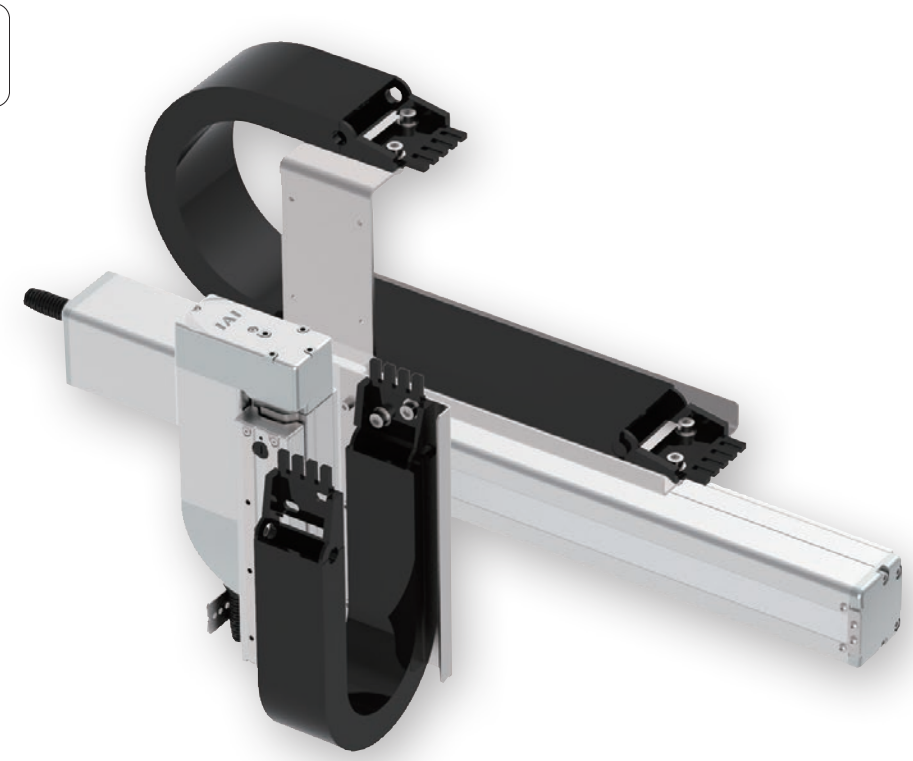
ストローク		オプション
5 ～	50mm ～ (25mmごと)	下記 オプション表 参照

コントローラー	
PM1 PM2	下記 適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～150 （25mmごと）
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク（mm） ＼ Z軸ストローク（mm）	50	75	100	125	150
50	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–

（注）Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）全軸標準ケーブルとなります。
（注）第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	**CTXL**		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	Y軸	Z軸
構成軸	RCP6-SA6C	RCP6-TA4R
ストローク	50～800mm（50mmごと）	50～150mm（25mmごと）
最高速度（注1）	800mm/s	350mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	10mm
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	**B**	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	選択不可

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

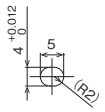
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6C Z軸：TA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

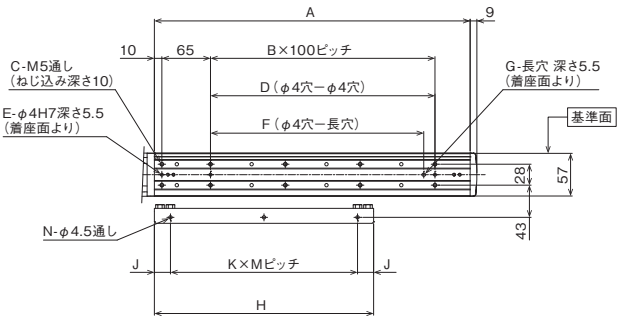
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

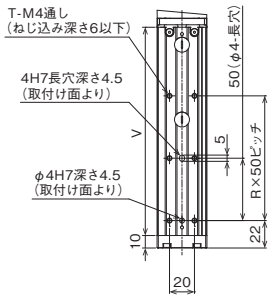
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

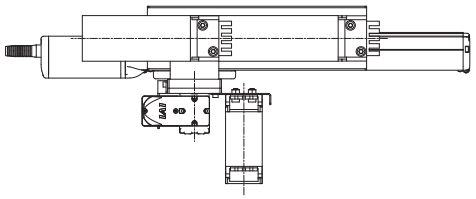


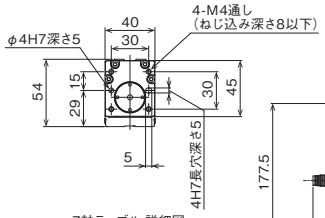
Y軸ベース長穴 詳細図



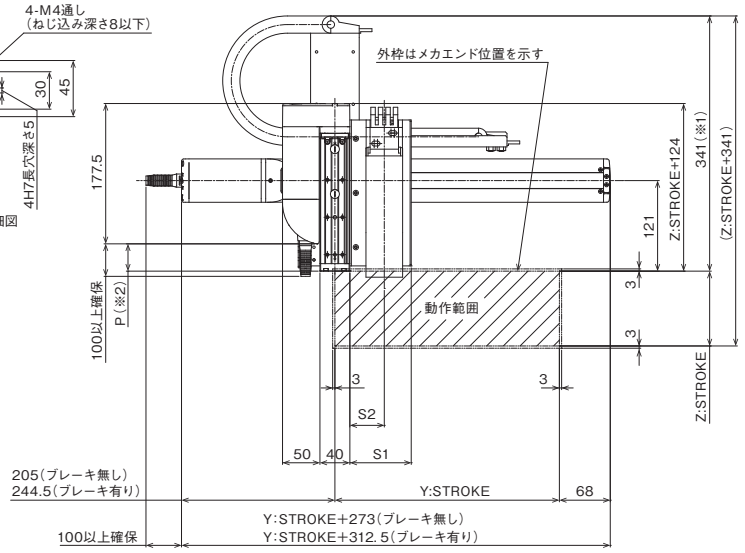
ベース、ガイドレール取付け寸法

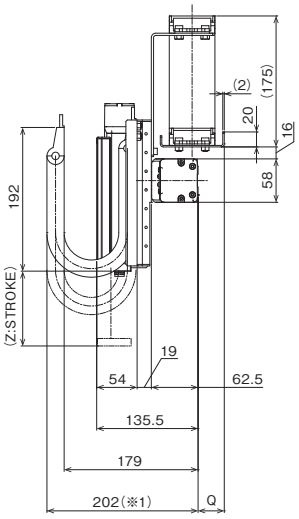






Z軸テーブル 詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150
P(※2)	-3.5	21.5	46.5	71.5	96.5
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	117	142	167	192	217

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBI3□□S

RCP6 2軸組合わせ
Y軸：SA6C(ストレート)
Z軸：TA4C(ストレート)

■型式項目

シリーズ		タイプ			エンコーダー種類		第1軸(Y軸)			第2軸(Z軸)			コントローラー		ケーブル				
IK2	-	P6YBI3	□	□S	-	WA	-	□	□	-	□	B□	-	□	-	□	-	□	-	□

組合わせ方向	
1	5-10ページ
2	タイプの種類説明参照

速度タイプ	
SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

第1軸(Y軸)

ストローク		オプション
5 ～	50mm ～ (50mmごと)	下記オプション表参照

第2軸(Z軸)

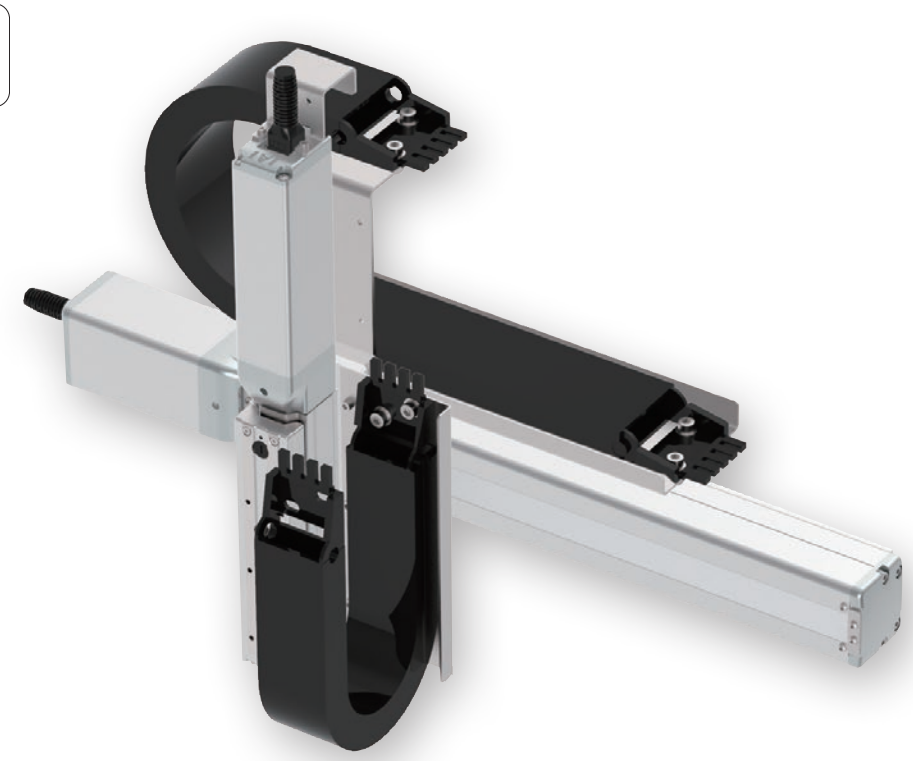
ストローク		オプション
5 ～	50mm ～ (25mmごと)	下記オプション表参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3) 「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～150 (25mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

	Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150
Y軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	**CTXL**		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目	Y軸	Z軸
構成軸	RCP6-SA6C	RCP6-TA4C
ストローク	50～800mm(50mmごと)	50～150mm(25mmごと)
最高速度(注1)	800mm/s	350mm/s
モーターサイズ	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	20mm	10mm
駆動方式	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ベース素材	アルミ	
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	**B**	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	選択不可

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

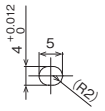
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA6C Z軸：TA4C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

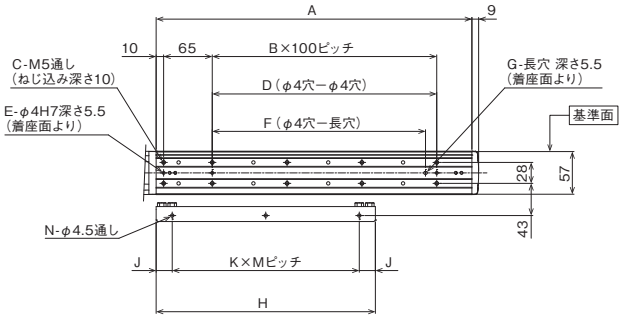
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

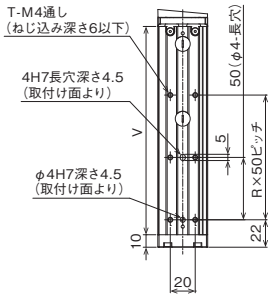
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

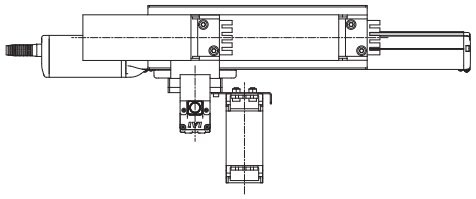


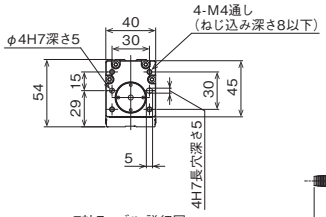
Y軸ベース長穴 詳細図



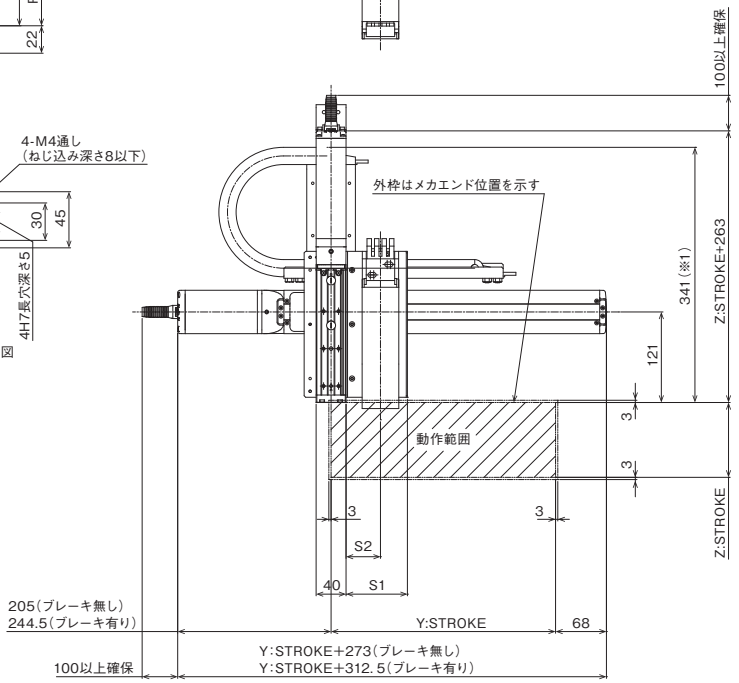
ベース、ガイドレール取付け寸法

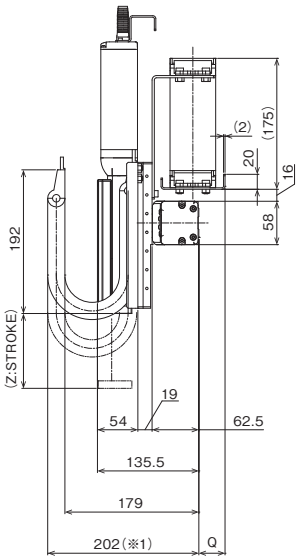






Z軸テーブル 詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543
J	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	9	21.5	34	9
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	117	142	167	192	217

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	23	35	50	68
S1	82	94	107	–
S2	46	52.5	59	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBH1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7R（折返し）
Z軸：TA6R（折返し）

■型式項目

シリーズ – タイプ – エンコーダー種類 – 第1軸（Y軸） – 第2軸（Z軸） – コントローラー – ケーブル

IK2 - P6YBH1 □□ S - WA - □□ - □□ B - □ - □ - □ - □ - □

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SM	Y超高速・Z中速
2	タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	（50mmごと）	参照	

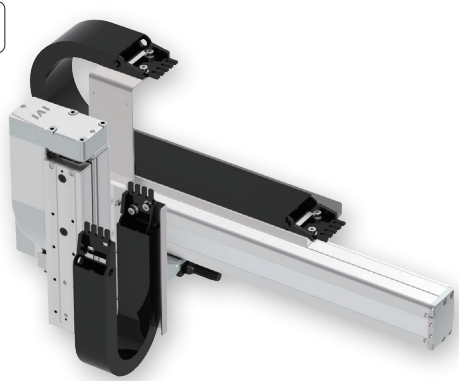
ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	（25mmごと）	参照	

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが75mmで型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～200（25mmごと）
0.1	3
0.3	2.5
0.5	2.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～200（25mmごと）
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク（mm） ＼ Z軸ストローク（mm）	50	75	100	125	150	175	200
50	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7R	RCP6-TA6R
ストローク		50～800mm（50mmごと）	50～200mm（25mmごと）
最高速度（注1）	SM	640mm/s	280mm/s
	SH		440mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SM	24mm	6mm
	SH		12mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	選択不可

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

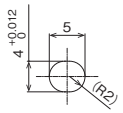
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7R Z軸：TA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

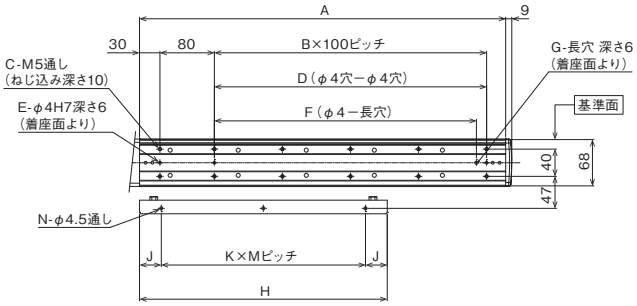
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端プラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

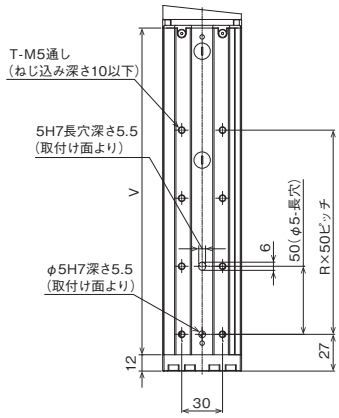
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

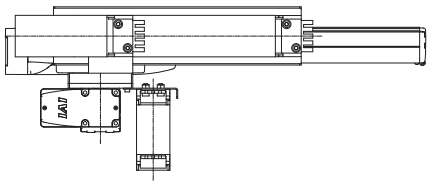


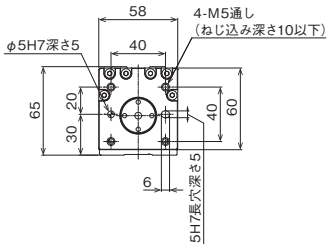
Y軸ベース長穴 詳細図



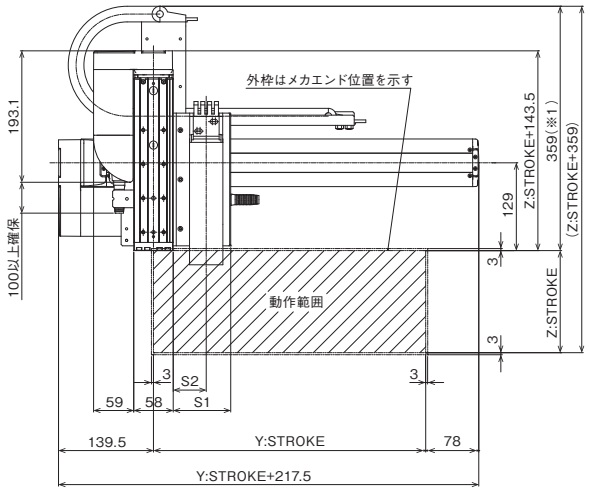
ベース、ガイドレール取付け寸法

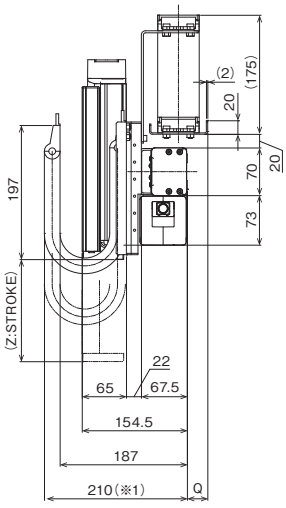






Z軸テーブル詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150	175	200
R	1	2	2	3	3	4	4
T	4	6	6	8	8	10	10
V	140	165	190	215	240	265	290

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	−
S2	48.5	55	61.5	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBH2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7C(ストレート)
Z軸：TA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBH2		S	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SM	Y超高速・Z中速
2	タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(50mmごと)	参照	

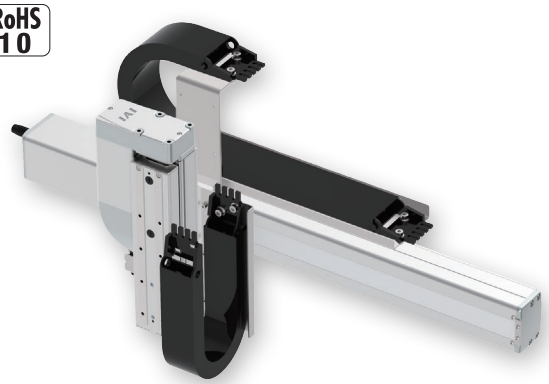
ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
～	～	オプション表	
	(25mmごと)	参照	

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが75mmで型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)
0.1	3
0.3	2.5
0.5	2.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	175	200
50	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-TA6R
ストローク		50～800mm(50mmごと)	50～200mm(25mmごと)
最高速度(注1)	SM	640mm/s	280mm/s
	SH		440mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SM	24mm	6mm
	SH		12mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	選択不可

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

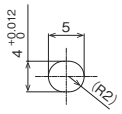
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7C Z軸：TA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

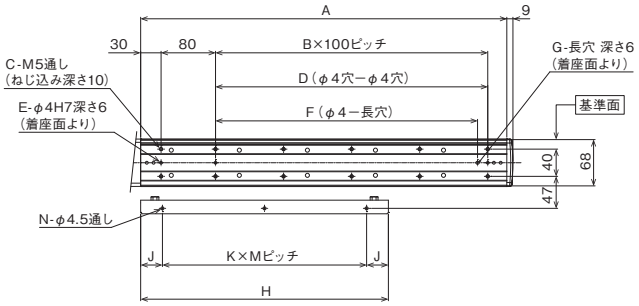
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

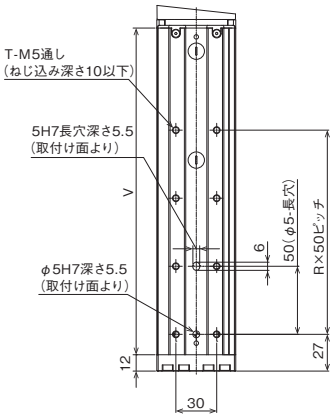
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

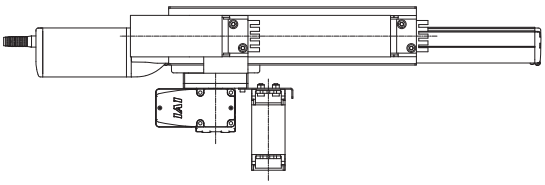


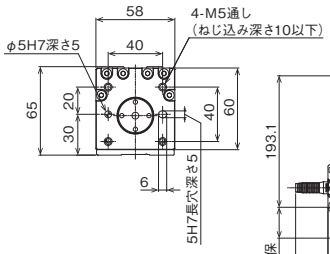
Y軸ベース長穴 詳細図



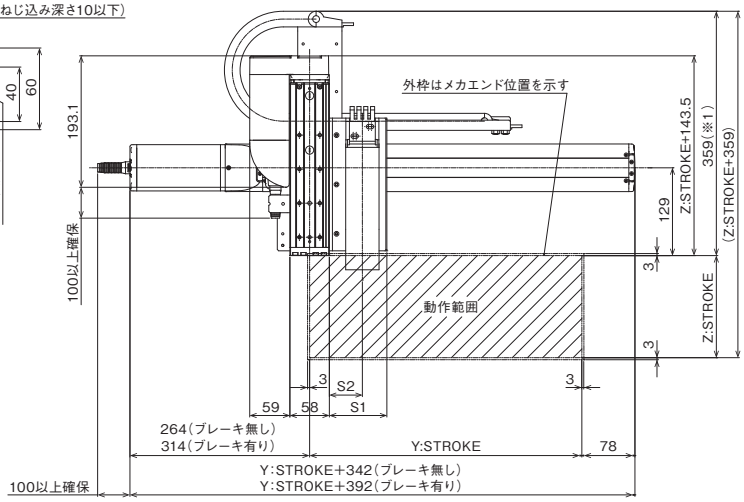
ベース、ガイドレール取付け寸法

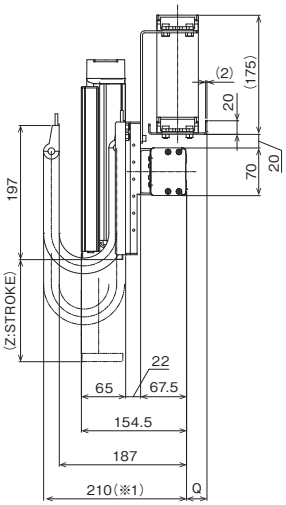






Z軸テーブル詳細図





■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150	175	200
R	1	2	2	3	3	4	4
T	4	6	6	8	8	10	10
V	140	165	190	215	240	265	290

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	−
S2	48.5	55	61.5	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBH3□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA7C(ストレート)
Z軸：TA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2	P6YBH3		S	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	SM	Y超高速・Z中速
2	タイプの種類説明参照	SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
	(50mmごと)	参照

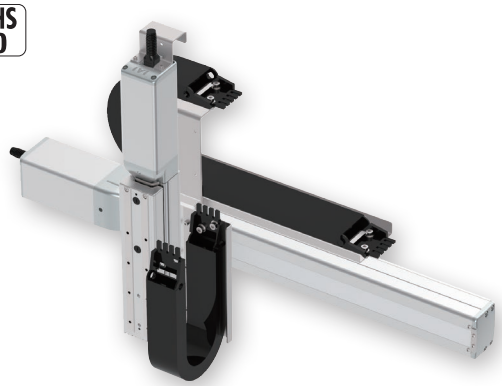
ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
	(25mmごと)	参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが75mmで型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」はY軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■SMタイプ：Y超高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)
0.1	3
0.3	2.5
0.5	2.5

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)
0.1	1.5
0.3	1.5
0.5	1.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	175	200
50	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注)　全軸標準ケーブルとなります。
(注)　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注)　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	CTXL		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-TA6C
ストローク		50～800mm(50mmごと)	50～200mm(25mmごと)
最高速度(注1)	SM	640mm/s	280mm/s
	SH		440mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	SM	24mm	6mm
	SH		12mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–	
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	選択不可

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

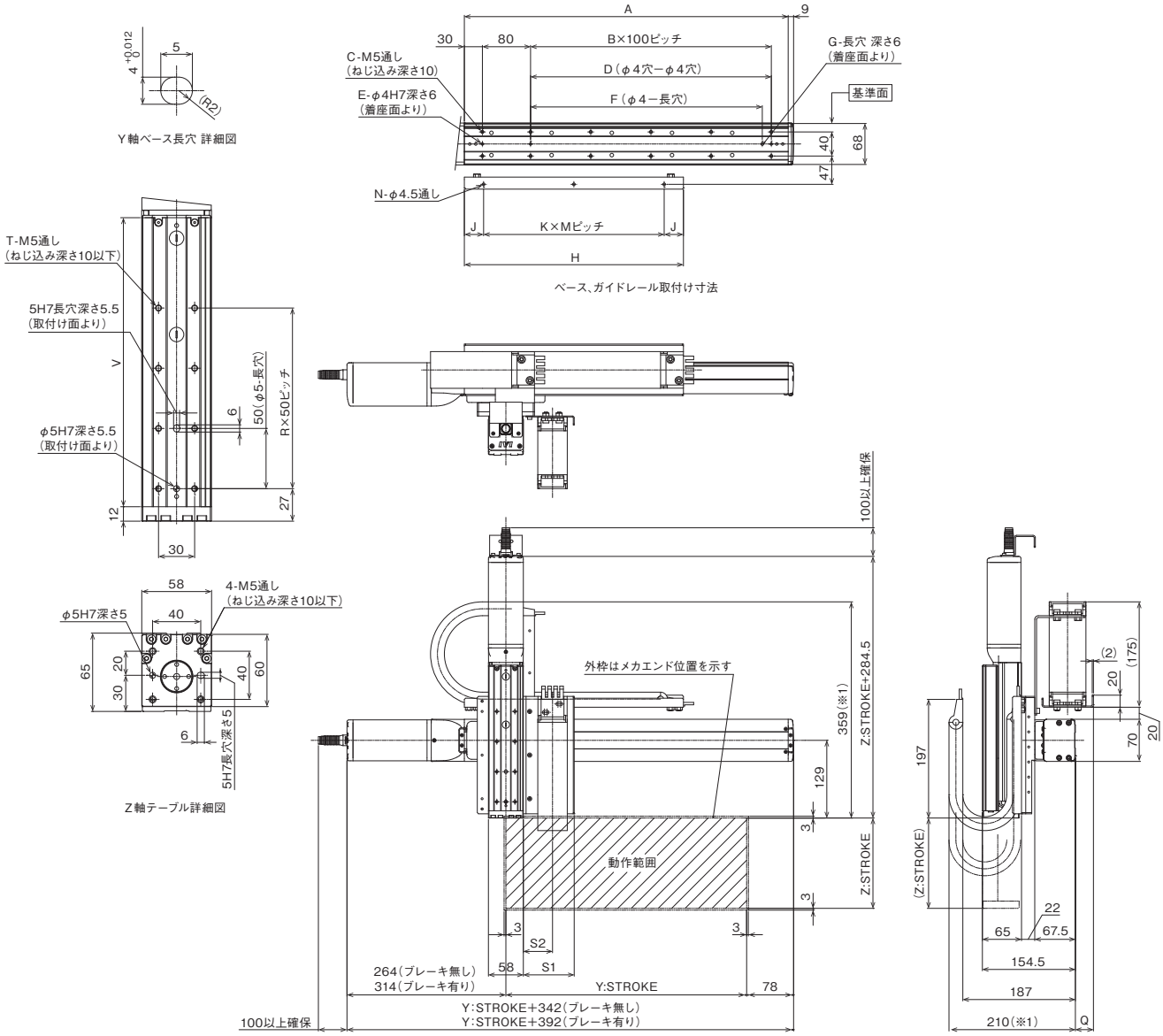
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA7C Z軸：TA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注)　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	189	214	239	264	289	314	339	364	389	414	439	464	489	514	539	564
J	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	19.5	32	44.5	19.5
K	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
M	150	150	200	200	250	250	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175
N	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4

Z:ストローク	50	75	100	125	150	175	200
R	1	2	2	3	3	4	4
T	4	6	6	8	8	10	10
V	140	165	190	215	240	265	290

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	84.5	96.5	109.5	–
S2	48.5	55	61.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBG1□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8R（折返し）
Z軸：TA7R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBG1			S - WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	HL	Y高速・Z低速
2	タイプの種類説明参照	HM	Y高速・Z中速
		SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション
5	50mm	下記
≀	≀	オプション表
	(50mmごと)	参照

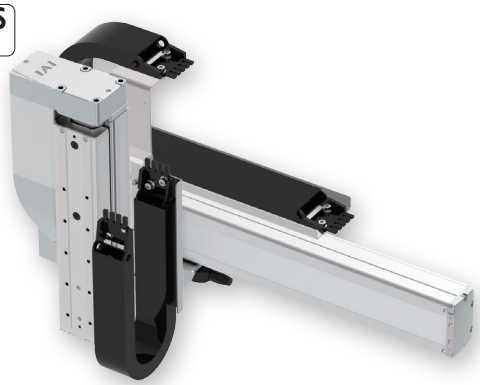
ストローク		オプション
5	50mm	下記
≀	≀	オプション表
		参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表
	参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	8		
0.3	6		

■HMタイプ：Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	4		
0.3	3		
0.5	3		

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	3		
0.3	2.5		

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	175	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

（注）　全軸標準ケーブルとなります。
（注）　第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注）　標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
（注）　PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線（Y軸横）	標準価格 第2配線（Z軸横）
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅38mm）	CT		–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅50mm）	CTM		–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅63mm）	CTL		–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅80mm）（注3）	CTXL		–	選択不可

（注3）第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8R	RCP6-TA7R
ストローク		50～1100mm（50mmごと）	50～200（25mmごと）、250、300mm
最高速度（注1）	HL	400mm/s	140mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	420mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）	

（注1）移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ（注2）	B	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	5-564	–	選択不可
原点逆仕様	NM	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	選択不可

（注2）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

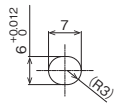
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：TA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Z軸：TA7R	RCON-PC	

（注）　高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

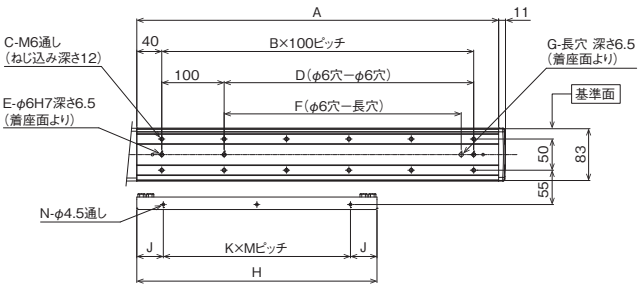
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

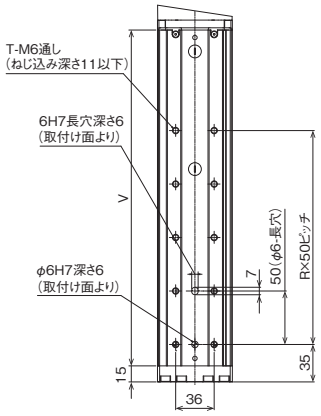
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

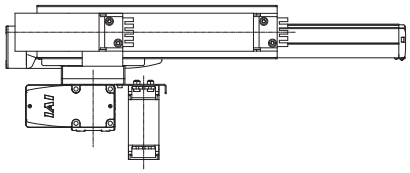


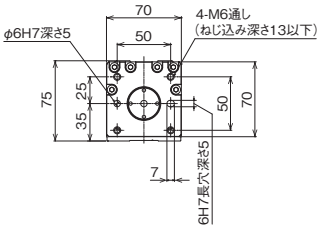
Y軸ベース長穴 詳細図



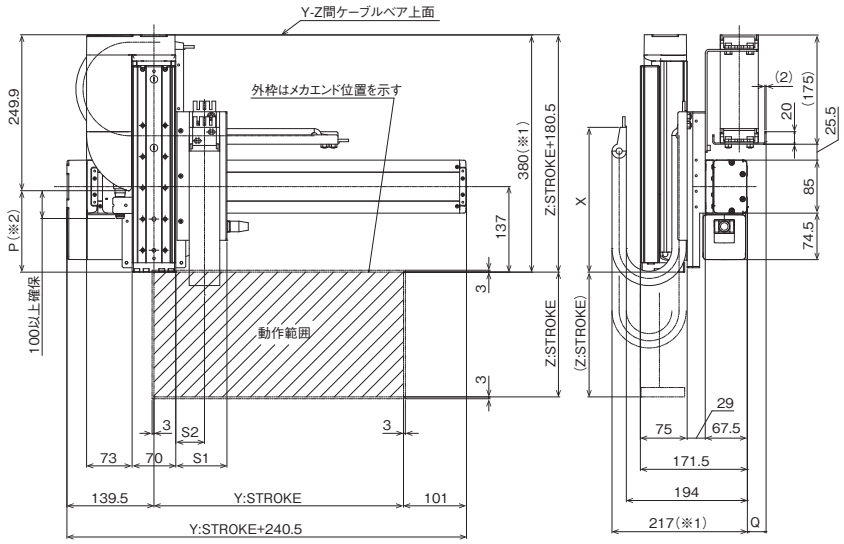
ベース、ガイドレール取付け寸法







Z軸テーブル詳細図



■ストローク別寸法

Y：ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

Z：ストローク	50	75	100	125	150	175	200	250	300
P(※2)	-19.4	5.6	30.6	55.6	80.6	105.6	130.6	180.6	230.6
R	1	2	2	3	3	4	4	5	6
T	4	6	6	8	8	10	10	12	14
V	164	189	214	239	264	289	314	364	414
X	188			232					

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	−
S2	46	52.5	59	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBG2□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8C（ストレート）
Z軸：TA7R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸（Y軸）		第2軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBG2			S - WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	HL	Y高速・Z低速
2	タイプの種類説明参照	HM	Y高速・Z中速
		SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	下記	
≀	≀	オプション表	参照
	(50mmごと)		

ストローク	
5	50mm
≀	≀

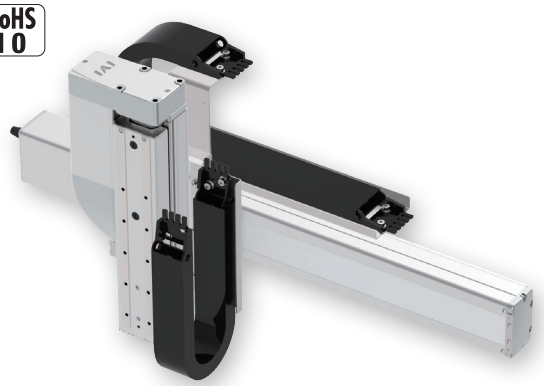
オプション	
下記	
オプション表	参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



（注）　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～200（25mmごと）	250	300
0.1	8		
0.3	6		

■HMタイプ：Y高速・Z中速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～200（25mmごと）	250	300
0.1	4		
0.3	3		
0.5	3		

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度（G） ＼ Z軸ストローク（mm）	50～200（25mmごと）	250	300
0.1	3		
0.3	2.5		

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク（mm） ＼ Z軸ストローク（mm）	50	75	100	125	150	175	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-TA7R
ストローク		50～1100mm(50mmごと)	50～200(25mmごと)、250、300mm
最高速度(注1)	HL	400mm/s	140mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	420mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：TA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Z軸：TA7R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	**CTXL**		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

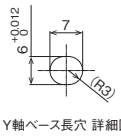
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	**B**	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	選択不可

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

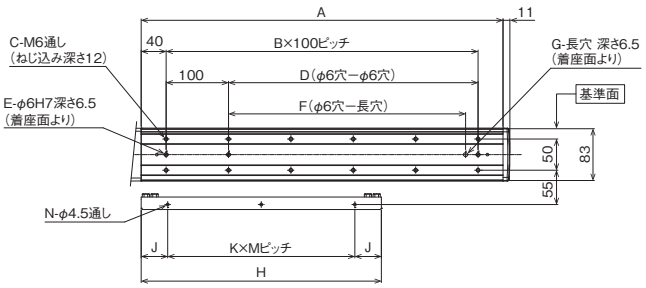
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

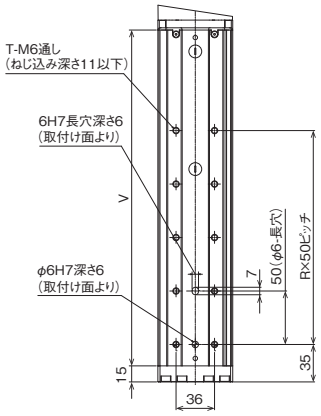
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

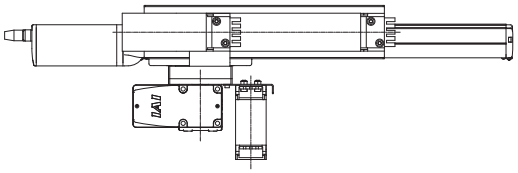


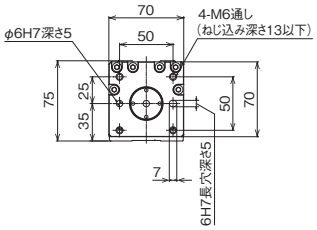
Y軸ベース長穴 詳細図



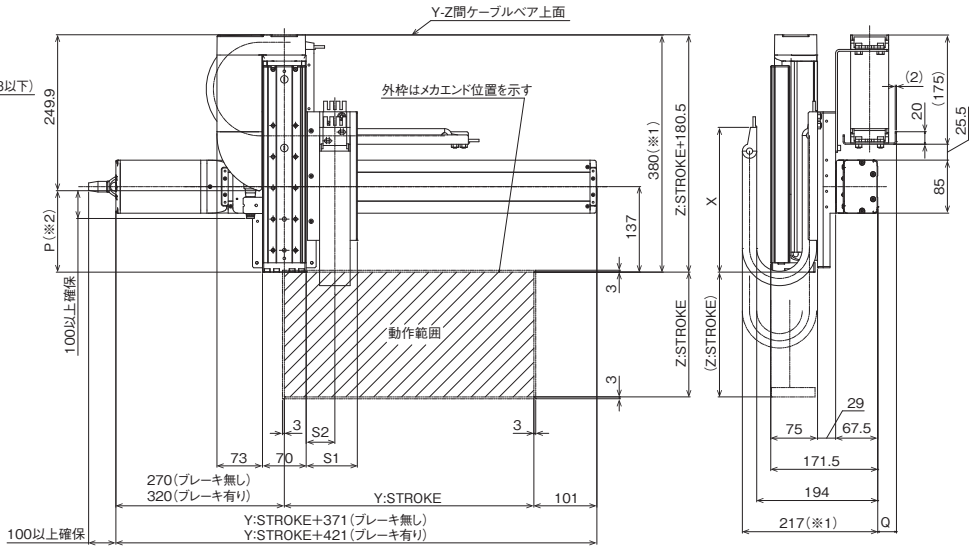
ベース、ガイドレール取付け寸法







Z軸テーブル詳細図



■ストローク別寸法

Y：ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

Z：ストローク	50	75	100	125	150	175	200	250	300
P(※2)	-19.4	5.6	30.6	55.6	80.6	105.6	130.6	180.6	230.6
R	1	2	2	3	3	4	4	5	6
T	4	6	6	8	8	10	10	12	14
V	164	189	214	239	264	289	314	364	414
X	188			232					

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	−
S2	46	52.5	59	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK2-P6YBG3□□S

RCP6　2軸組合わせ
Y軸：SA8C(ストレート)
Z軸：TA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(Y軸)		第2軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK2 - P6YBG3			S	WA				B				

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-10ページ	HL	Y高速・Z低速
2	タイプの種類説明参照	HM	Y高速・Z中速
		SH	Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
	(50mmごと)	参照

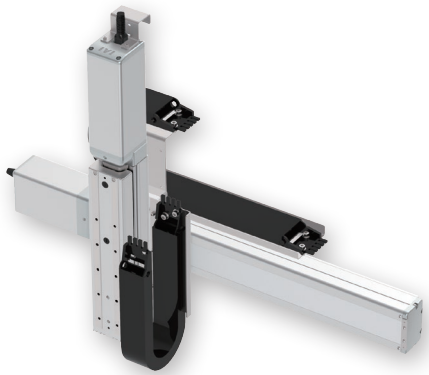
ストローク		オプション
5	50mm	下記
～	～	オプション表
		参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表
	参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注)　上写真は組合わせ方向「1」、第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-10ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HLタイプ：Y高速・Z低速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	8		
0.3	6		

■HMタイプ：Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	4		
0.3	3		
0.5	3		

■SHタイプ：Y超高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Z軸ストローク(mm)	50～200 (25mmごと)	250	300
0.1	3		
0.3	2.5		

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm) ＼ Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	175	200	250	300
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-TA7C
ストローク		50～1100mm(50mmごと)	50～200(25mmごと)、250、300mm
最高速度(注1)	HL	400mm/s	140mm/s
	HM		280mm/s
	SH	650mm/s	420mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	HL	20mm	4mm
	HM		8mm
	SH	30mm	16mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm	
ベース素材		アルミ	
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)	

(注1) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：TA7C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	Y軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Z軸：TA7C	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(Y軸横)	標準価格 第2配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注3)	**CTXL**		–	選択不可

(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

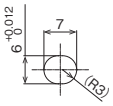
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注2)	**B**	5-563	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–	
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	選択不可

(注2) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

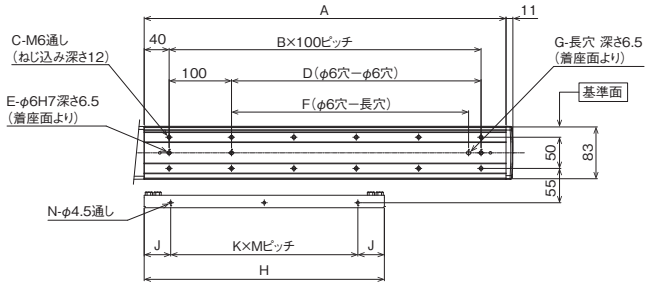
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付け面側に固定していただく必要があります。Y軸取付け面より外側に張出していますので、設置の際はご注意ください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

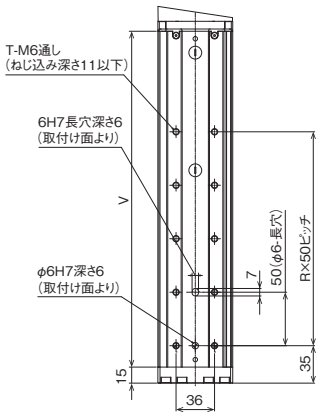
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

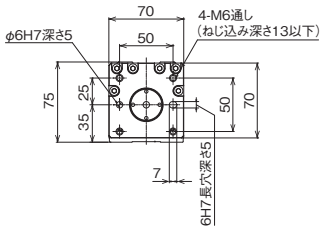


Y軸ベース長穴 詳細図

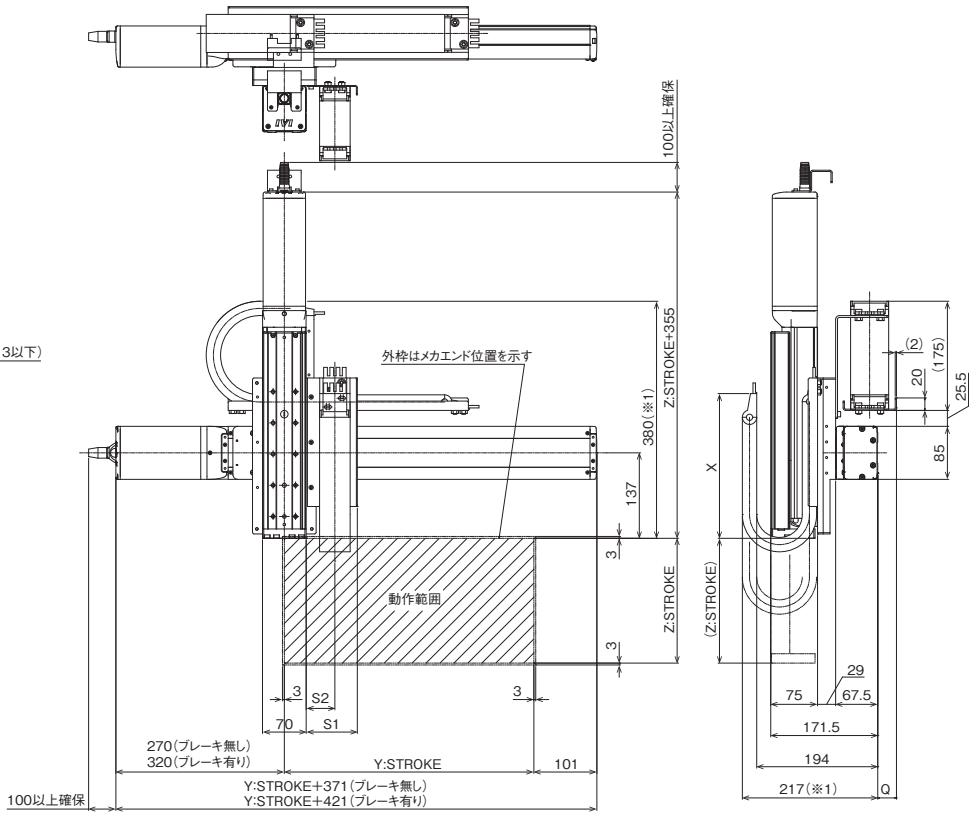


ベース、ガイドレール取付け寸法





Z軸テーブル詳細図



■ストローク別寸法

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735
J	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	30	42.5	55	30	42.5	55	30	42.5	55	17.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4
M	150	150	200	200	125	125	150	150	175	175	200	200	150	150	150	175	175	175	200	200	200	175
N	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5

Z:ストローク	50	75	100	125	150	175	200	250	300
R	1	2	2	3	3	4	4	5	6
T	4	6	6	8	8	10	10	12	14
V	164	189	214	239	264	289	314	364	414
X	188			232					

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	18	30	45	63
S1	82	94	107	−
S2	46	52.5	59	−

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBC1□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7R(折返し)
Y軸：SA6R(折返し)　Z軸：SA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル			
IK3	P6BBC1		S	WA						BCJO					

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-11ページ タイプの種類説明 参照	HHL	X高速・Y高速・Z低速
2		HHM	X高速・Y高速・Z中速
3		HHH	X高速・Y高速・Z高速
4		HHS	X高速・Y高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	次ページ	
≀	≀	オプション表	参照
(50mmごと)			

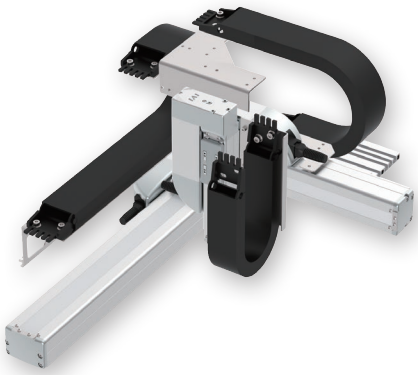
オプション	
次ページ	
オプション表	参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページ ケーブルペア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルペア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHLタイプ：X高速・Y高速・Z低速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	3	–
0.3	3	–

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HHSタイプ：X高速・Y高速・Z超高速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		250(注1)			300(注1)			350(注1)			400(注1)		
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。(250mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7R	RCP6-SA6R	RCP6-SA4R
ストローク(50mmごと)(注4)		50～800mm	50～400mm	50～150mm
最高速度(注5)	HHL	420mm/s	560mm/s	150mm/s
	HHM			305mm/s
	HHH			525mm/s
	HHS			560mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHL	16mm	12mm	2.5mm
	HHM			5mm
	HHH			10mm
	HHS			16mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7R Y軸：SA6R Z軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	**CTXL**		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

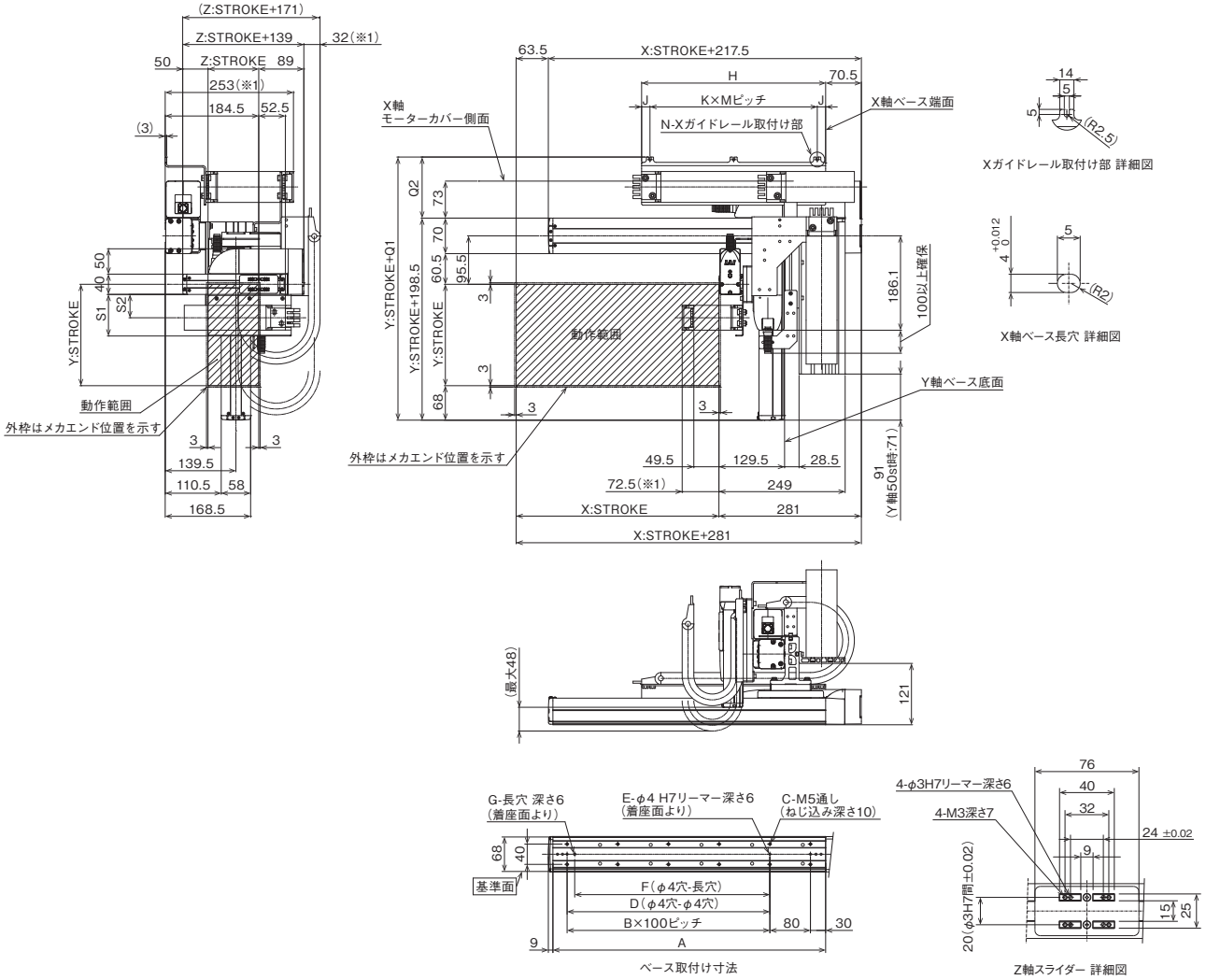
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側)(注6)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X：ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	306	319	332	349
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBC2□□S

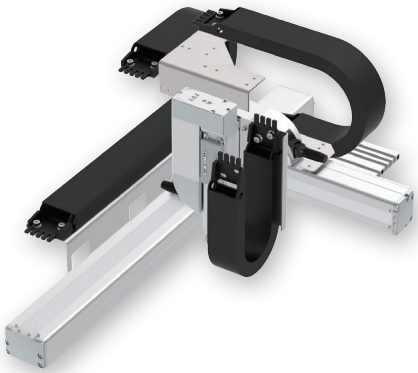
RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6R(折返し)　Z軸：SA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Y軸) ストローク	第2軸(Y軸) オプション	第3軸(Z軸) ストローク	第3軸(Z軸) オプション	コントローラー	ケーブル				オプション
IK3	P6BBC2		S	WA						BCJO						

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	コントローラー	ケーブル長	第1記線	第2記線	第3記線	オプション
1 2 3 4 5-11ページ タイプの種類説明参照	HHL X高速・Y高速・Z低速 HHM X高速・Y高速・Z中速 HHH X高速・Y高速・Z高速 HHS X高速・Y高速・Z超高速	WA バッテリーレスアブソ	5 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 ①参照	PM1 PM2 下記 適応コントローラー表参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	次ページ ケーブルベア表 参照			次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHLタイプ：X高速・Y高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	3	–
0.3	3	–

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HHSタイプ：X高速・Y高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		250(注1)			300(注1)			350(注1)			400(注1)		
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。(250mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6R	RCP6-SA4R
ストローク(50mmごと)(注4)		50～800mm	50～400mm	50～150mm
最高速度(注5)	HHL	420mm/s	560mm/s	150mm/s
	HHM			305mm/s
	HHH			525mm/s
	HHS			560mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHL	16mm	12mm	2.5mm
	HHM			5mm
	HHH			10mm
	HHS			16mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6R Z軸：SA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	**CTXL**		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側)(注6)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

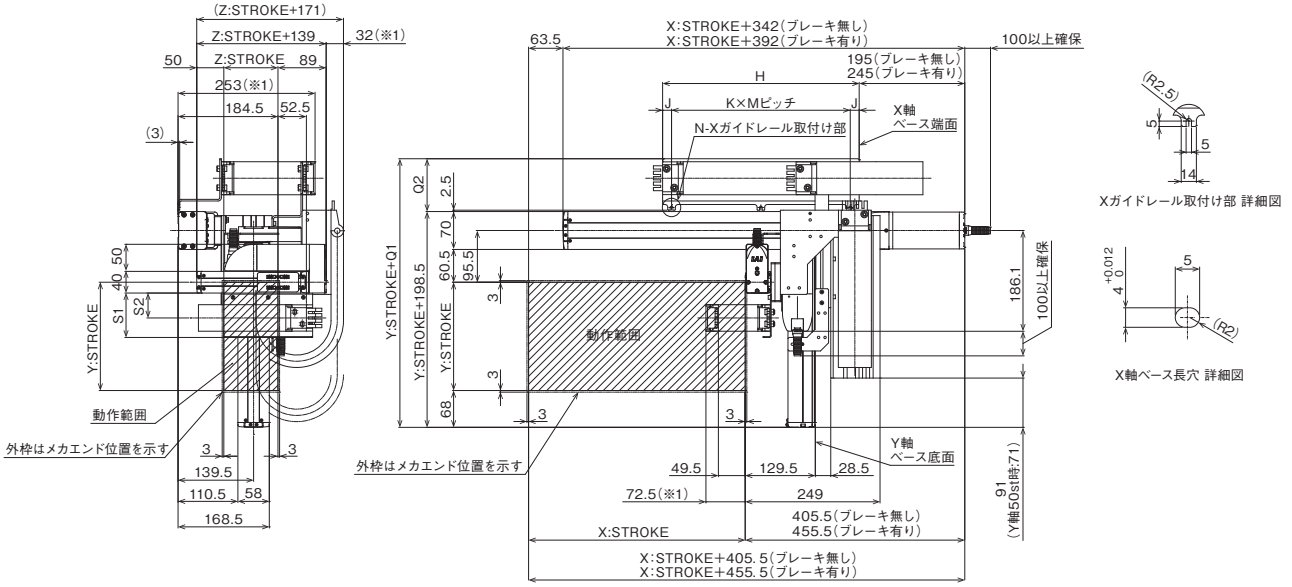
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBC3□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6C(ストレート)　Z軸：SA4C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル				オプション
IK3	P6BBC3		S	WA				B							

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-11ページタイプの種類説明参照	HHL	X高速・Y高速・Z低速
2		HHM	X高速・Y高速・Z中速
3		HHH	X高速・Y高速・Z高速
4		HHS	X高速・Y高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	次ページ	
～	～	オプション表	①参照
(50mmごと)			

ストローク		オプション	
5	50mm	次ページ	
～	～	オプション表	①参照
(50mmごと)			

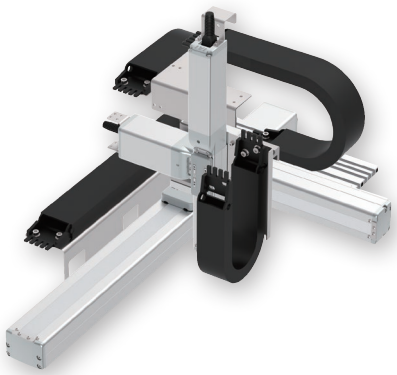
ストローク		オプション	
5	50mm	次ページ	
～	～	オプション表	①参照
(50mmごと)			

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長		第1配線	第2配線	第3配線	
1L	1m	次ページ			
3L	3m	ケーブルベア表			
5L	5m	参照			
□L	□m				

オプション	
次ページ	
オプション表	②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHLタイプ：X高速・Y高速・Z低速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	3	–
0.3	3	–

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～200 (50mmごと)	250～400 (50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HHSタイプ：X高速・Y高速・Z超高速

加減速度(G) ＼ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		250(注1)			300(注1)			350(注1)			400(注1)		
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	50	100	150	50	100	150	50	100	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。(250mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6C	RCP6-SA4C
ストローク(50mmごと)(注4)		50～800mm	50～400mm	50～150mm
最高速度(注5)	HHL	420mm/s	560mm/s	150mm/s
	HHM			305mm/s
	HHH			525mm/s
	HHS			560mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHL	16mm	12mm	2.5mm
	HHM			5mm
	HHH			10mm
	HHS			16mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HHL」を選択した場合、Y軸ストロークは200mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6C Z軸：SA4C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	**CTXL**		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

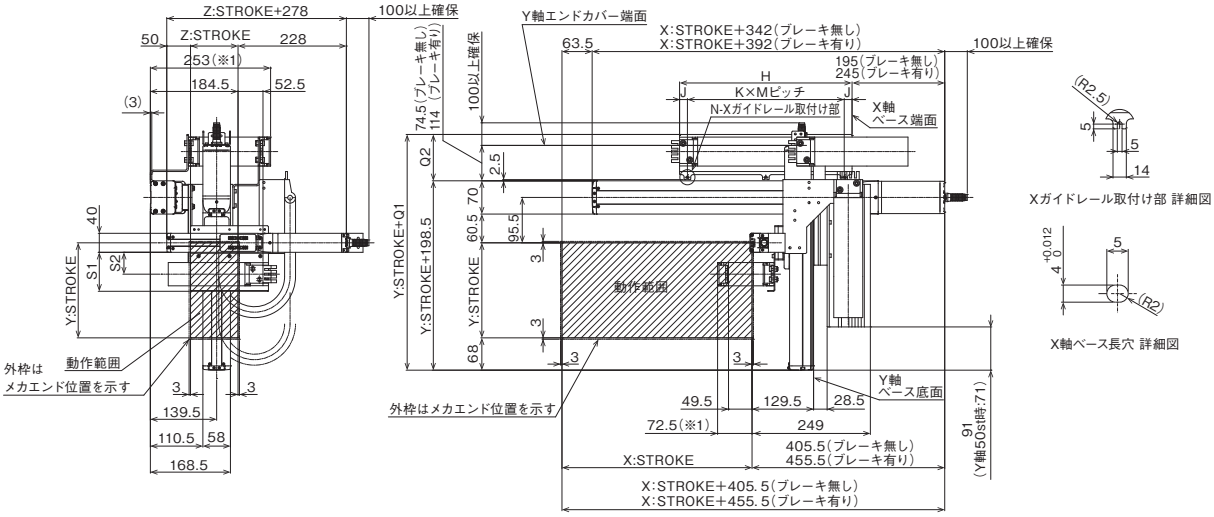
■オプション価格表②(標準価格)

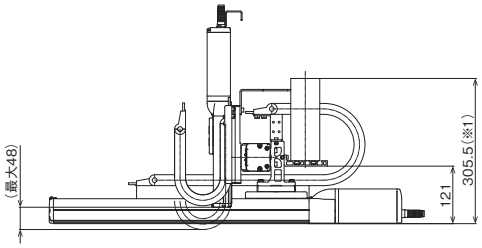
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

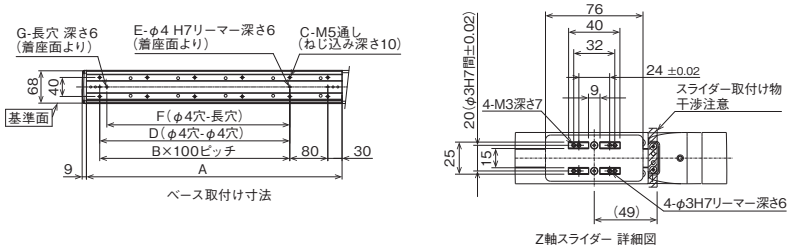
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端プラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD







■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBB1□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)　Z軸：SA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Y軸) ストローク	第2軸(Y軸) オプション	第3軸(Z軸) ストローク	第3軸(Z軸) オプション	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線	第3配線
IK3 - P6BBB1			S -	WA						BCJO					

組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4（5-11ページ タイプの種類説明 参照）

速度タイプ：HSL X高速・Y超高速・Z低速 / HSM X高速・Y超高速・Z中速 / HSH X高速・Y超高速・Z高速 / HSS X高速・Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ

ストローク：5 ～ 50mm ～（50mmごと）

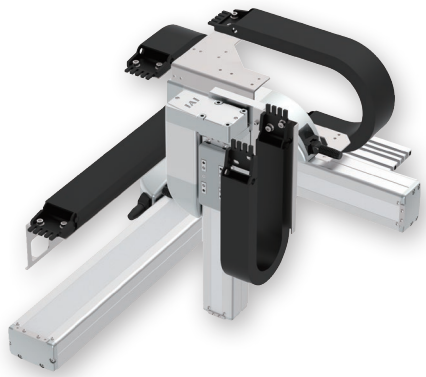
オプション：次ページ オプション表 参照

コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表 参照

ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m

第1配線 / 第2配線 / 第3配線：次ページ ケーブルベア表 参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～250 (50mmごと)	300～400 (50mmごと)
0.1	4	–
0.3	4	–
0.5	4	–

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～250 (50mmごと)	300～400 (50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1
0.5	2	1

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300(注1)			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350(注1)				400(注1)			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8R	RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)(注4)		50～1100mm	50～400mm	50～200mm
最高速度(注5)	HSL	300mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸：SA6R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	CTL		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	CTXL		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

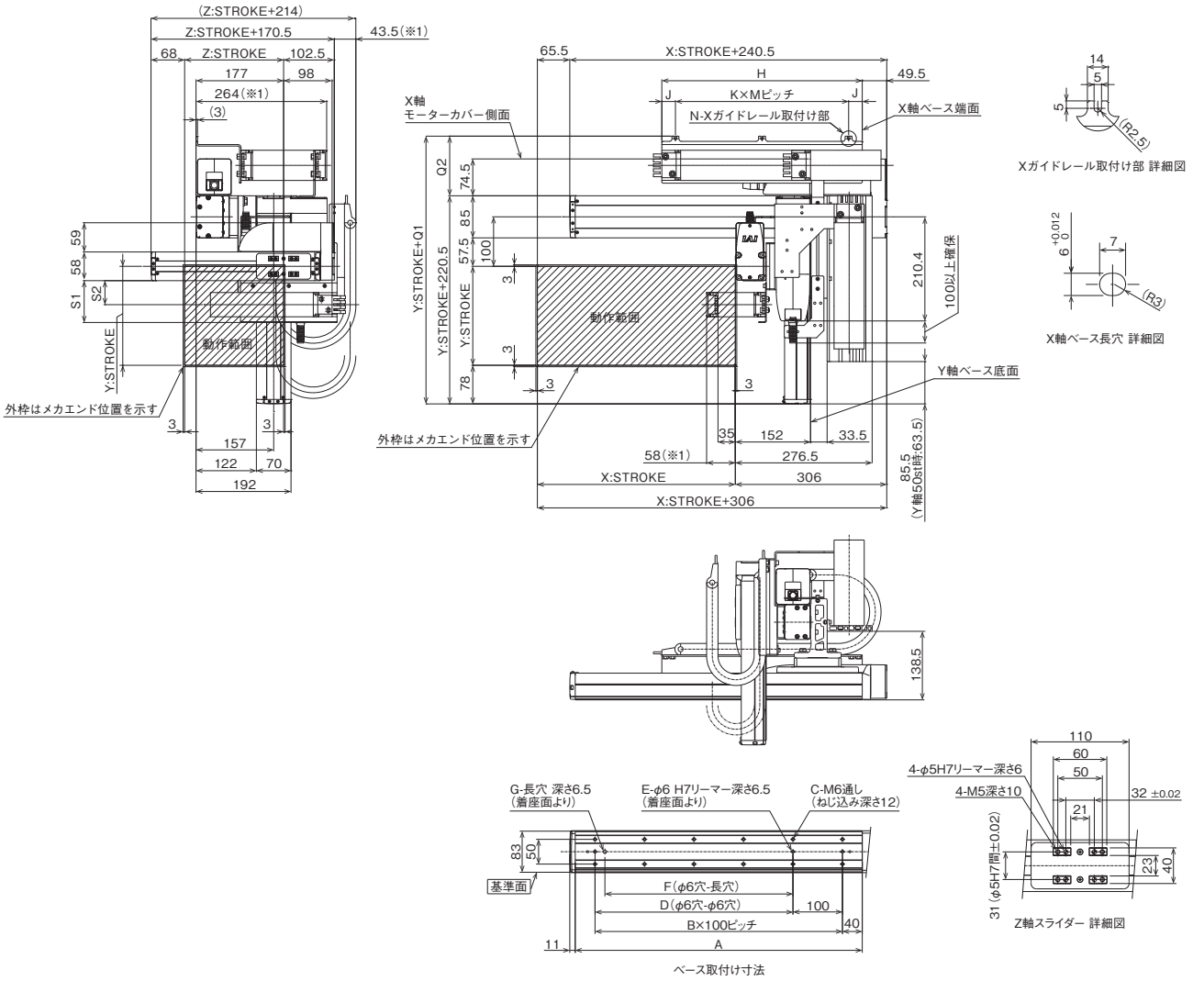
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	B	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側)(注6)	CJO	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	NM	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	328	341	354	371
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBB2□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)　Z軸：SA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	第1軸(X軸)	第2軸(Y軸)	第3軸(Z軸)	コントローラー	ケーブル	オプション
IK3	P6BBB2[ ][ ]S	WA	[ ]-[ ]	[ ]-[ ]	[ ]BCJO[ ]	[ ]	[ ]-[ ]-[ ]-[ ]	[ ]

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-11ページ タイプの種類説明 参照	HSL	X高速・Y超高速・Z低速
2		HSM	X高速・Y超高速・Z中速
3		HSH	X高速・Y超高速・Z高速
4		HSS	X高速・Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

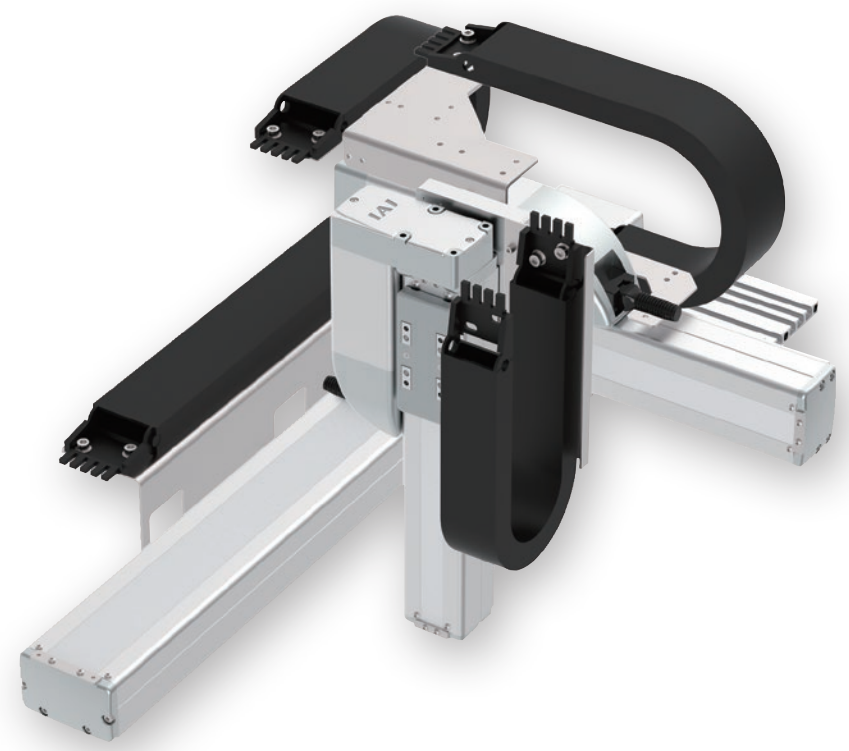
第1軸(X軸)：ストローク 5～ 50mm～(50mmごと)／オプション 次ページ オプション表①参照
第2軸(Y軸)：ストローク 5～ 50mm～(50mmごと)／オプション 次ページ オプション表①参照
第3軸(Z軸)：ストローク 5～ 50mm～(50mmごと)／オプション 次ページ オプション表①参照

コントローラー	
PM1	下記 適応コントローラー表 参照
PM2	

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線・第2配線・第3配線：次ページ ケーブルベア表 参照
オプション：次ページ オプション表②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
　　他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
　　ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
　　著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～250 (50mmごと)	300～400 (50mmごと)
0.1	4	–
0.3	4	–
0.5	4	–

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～250 (50mmごと)	300～400 (50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1
0.5	2	1

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

加減速度(G) \ Y軸(mm)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)	50				100				150			
Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm) 50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)	200				250				300(注1)			
Z軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm) 50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注)　Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注)　上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350(注1)				400(注1)			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)(注4)		50～1100mm	50～400mm	50～200mm
最高速度(注5)	HSL	300mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸：SA6R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	CTL		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	CTXL		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	B	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側)(注6)	CJO	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	NM	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

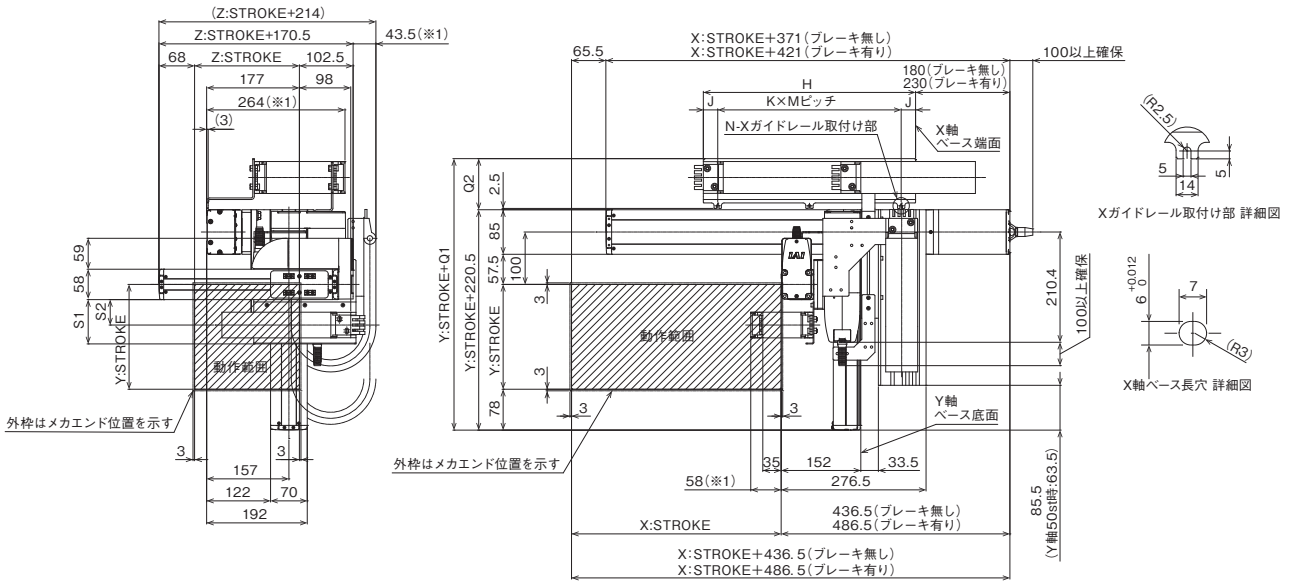
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端プラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBB3□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)　Z軸：SA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル				オプション
IK3 - P6BBB3			S -	WA						B						

組合わせ方向	速度タイプ
1 5-11ページタイプの種類説明参照	HSL X高速・Y超高速・Z低速
2	HSM X高速・Y超高速・Z中速
3	HSH X高速・Y超高速・Z高速
4	HSS X高速・Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5～(50mmごと)	次ページオプション表①参照

ストローク	オプション
5～(50mmごと)	次ページオプション表①参照

ストローク	オプション
5～(50mmごと)	次ページオプション表①参照

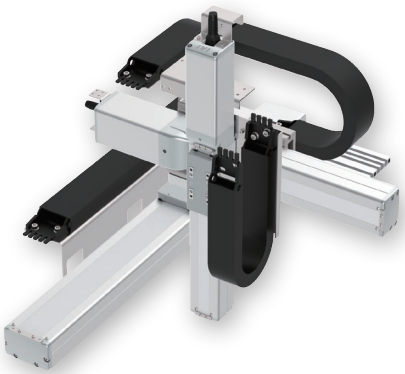
コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページケーブルベア表参照		

オプション
次ページオプション表②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～250(50mmごと)	300～400(50mmごと)
0.1	4	–
0.3	4	–
0.5	4	–

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～250(50mmごと)	300～400(50mmごと)
0.1	2	
0.3	2	1
0.5	2	1

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400(50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400(50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300(注1)			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350(注1)				400(注1)			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–

(注1) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。(300mm以上は選択できません。)
(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	1L	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7C	RCP6-SA6C
ストローク(50mmごと)(注4)		50～1100mm	50～400mm	50～200mm
最高速度(注5)	HSL	300mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注4) 速度タイプ「HSL」を選択した場合、Y軸ストロークは250mmが最大となります。
(注5) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7C Z軸：SA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7C、Z軸：SA6C	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	CT		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	CTM		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注2)	CTL		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注3)	CTXL		–	選択不可	

(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注6)	B	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-564	–		
原点逆仕様	NM	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	SR	5-566	–	–	–

(注6) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

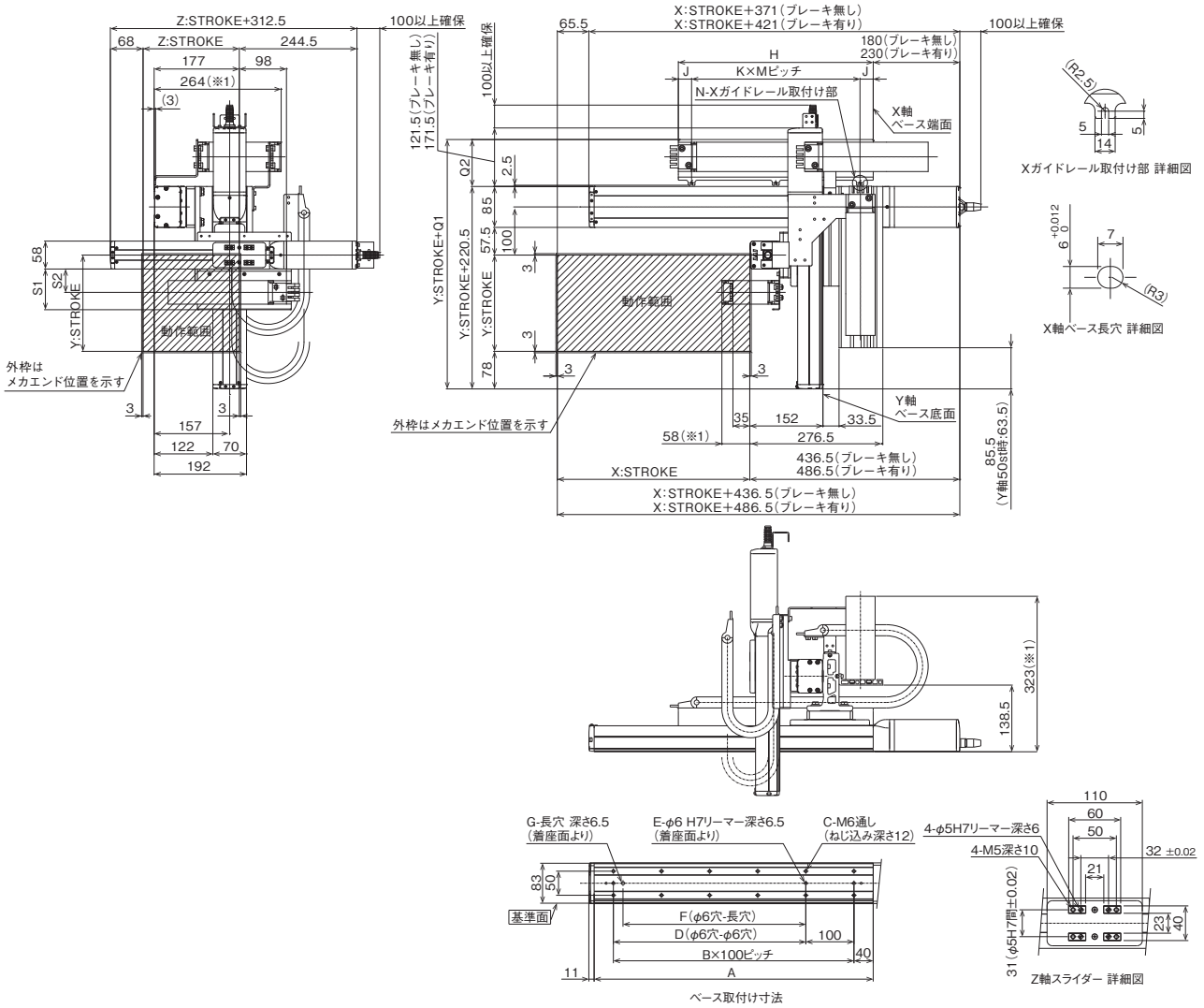
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	FTP	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBF1□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA14R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)　Z軸：SA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル			
IK3 - P6BBF1	□	□	S -	WA	- □	□	- □	□	- □	BCJO	□	- □	- □	- □	- □

タイプ
組合わせ方向	速度タイプ
1 / 2 / 3 / 4	HSL：X高速・Y超高速・Z低速
5-11ページ タイプの種類説明 参照	HSM：X高速・Y超高速・Z中速
	HSH：X高速・Y超高速・Z高速
	HSS：X高速・Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類
WA：バッテリーレスアブソ

第1軸(X軸)／第2軸(Y軸)／第3軸(Z軸)
ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと) 50mm	次ページ オプション表 参照

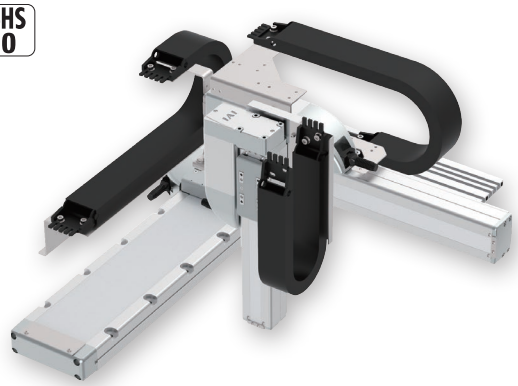
オプション
次ページ オプション表 参照

コントローラー
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線／第2配線／第3配線
次ページ ケーブルベア表 参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	4

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA14R	RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm	50～200mm
最高速度	HSL	280mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	16mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注3)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側) (注3)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注3) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

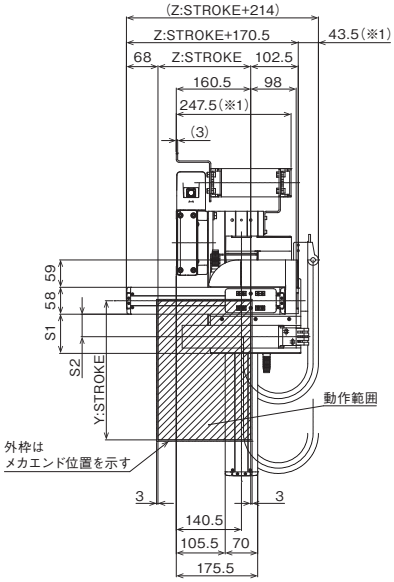
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14R Y軸：SA7R Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

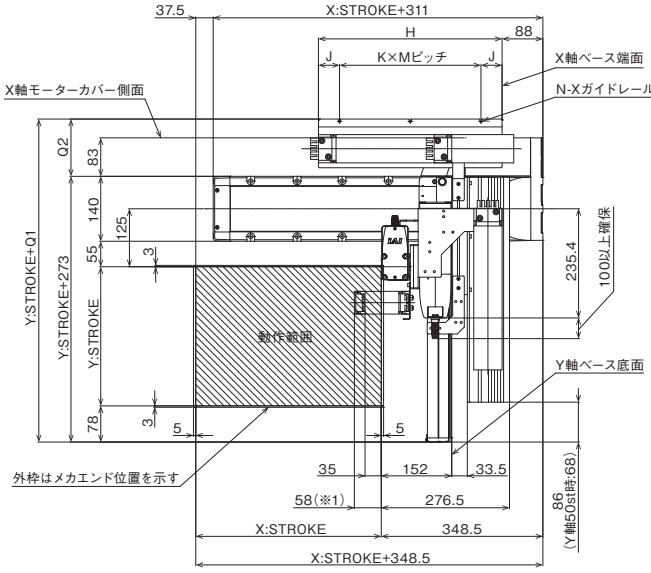
(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

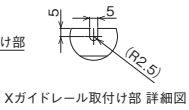
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

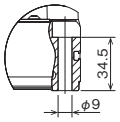
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD



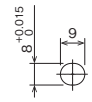




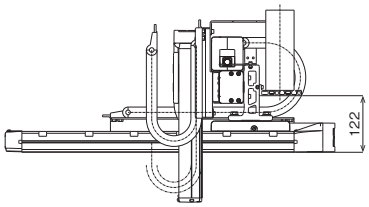
Xガイドレール取付け部 詳細図

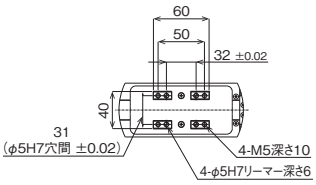


X軸ベース取付け穴 詳細図

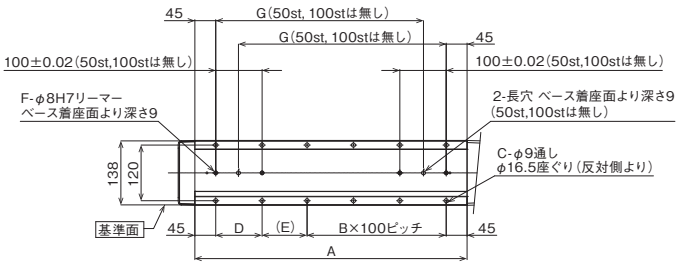


X軸ベース長穴 詳細図





Z軸スライダー 詳細図



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596
J	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	43	48	45.5	43	43	45.5	43
K	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4
M	130	155	90	102.5	115	127.5	140	152.5	110	120	125	135	145	115	120	127.5
N	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	383.5	396.5	409.5	426.5
Q2	110.5	123.5	136.5	153.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBF2□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA14C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)　Z軸：SA6R(折返し)

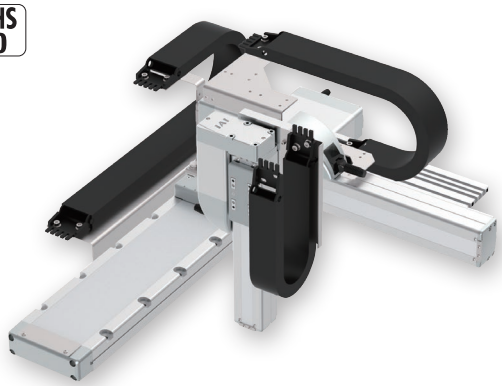
■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK3 - P6BBF2			S -	WA	-	-	-	-	-	BCJO	-	-	-	-

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線	第3配線
1	HSL X高速・Y超高速・Z低速	WA バッテリーレスアブソ	5 ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	5 ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	5 ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照	1L 1m	次ページ ケーブルペア表 参照		
2	HSM X高速・Y超高速・Z中速		50mm		50mm		50mm			3L 3m			
3	HSH X高速・Y超高速・Z高速									5L 5m			
4	HSS X高速・Y超高速・Z超高速									□L □m			

5-11ページ タイプの種類説明 参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルペア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	4

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルペアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA14C	RCP6-SA7R	RCP6-SA6R
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm	50～200mm
最高速度	HSL	280mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	16mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ (注3)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側) (注3)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注3) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

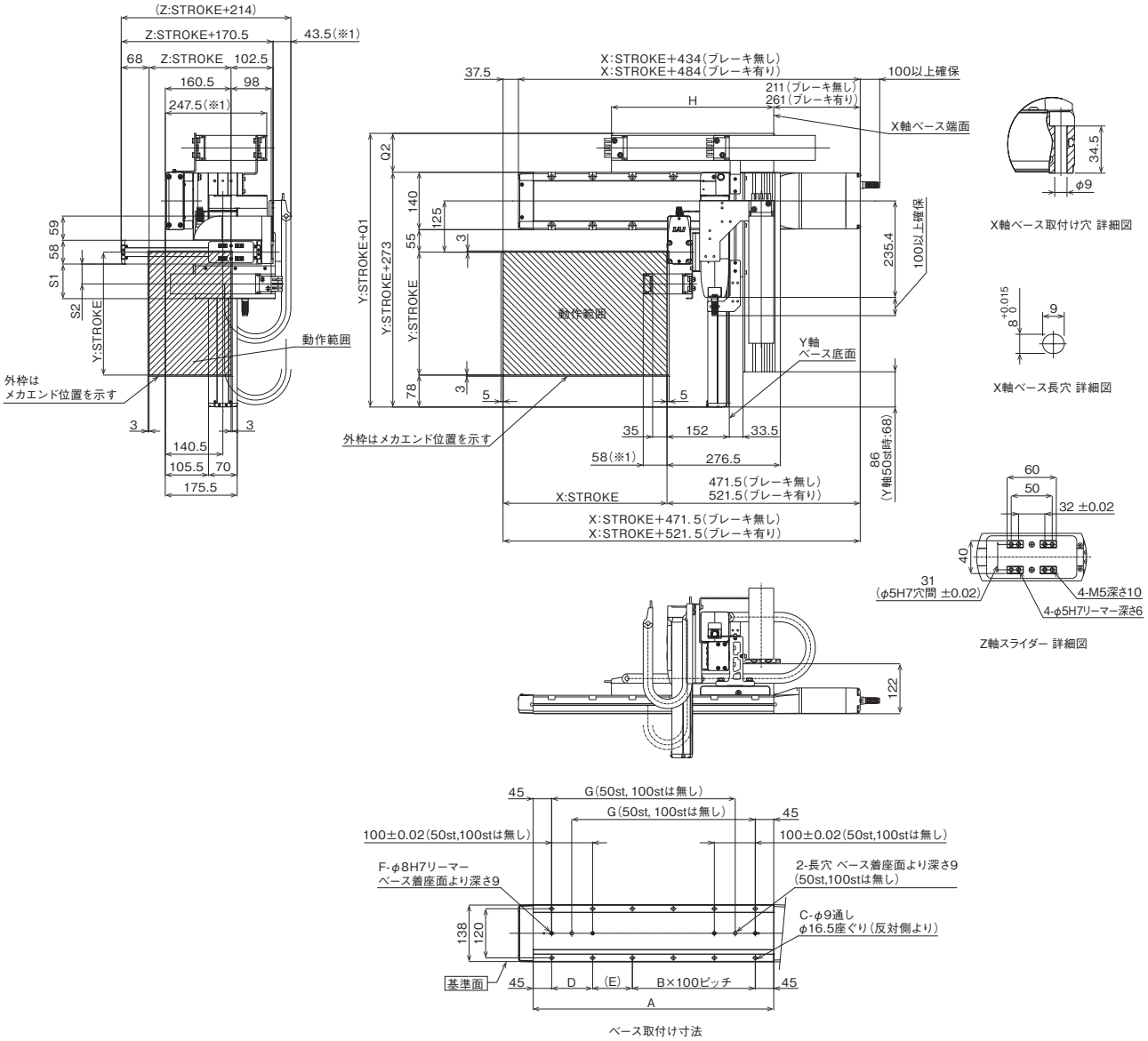
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7R Z軸：SA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Z軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	356	368	383	401
Q2	83	95	110	128
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBF3□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA14C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)　Z軸：SA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ – タイプ – エンコーダー種類 – 第1軸(X軸) – 第2軸(Y軸) – 第3軸(Z軸) – コントローラー – ケーブル

IK3 - P6BBF3 □ □ S - WA - □ □ - □ □ - □ B □ - □ - □ □ □ □

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4	HSL X高速・Y超高速・Z低速
5-11ページ タイプの種類説明 参照	HSM X高速・Y超高速・Z中速
	HSH X高速・Y超高速・Z高速
	HSS X高速・Y超高速・Z超高速

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

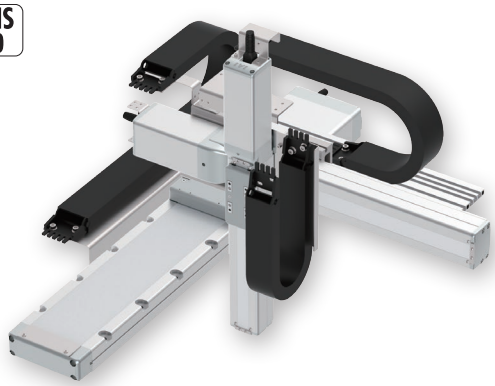
ストローク	オプション
5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページ ケーブルレベア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	4

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

■HSSタイプ：X高速・Y超高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)
0.1	0.5
0.3	0.5
0.5	0.5

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	50	100	150	200
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA14C	RCP6-SA7C	RCP6-SA6C
ストローク(50mmごと)		50～800mm	50～400mm	50～200mm
最高速度	HSL	280mm/s	640mm/s	170mm/s
	HSM			340mm/s
	HSH			680mm/s
	HSS			800mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	16mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
	HSS			20mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注3)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注3) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

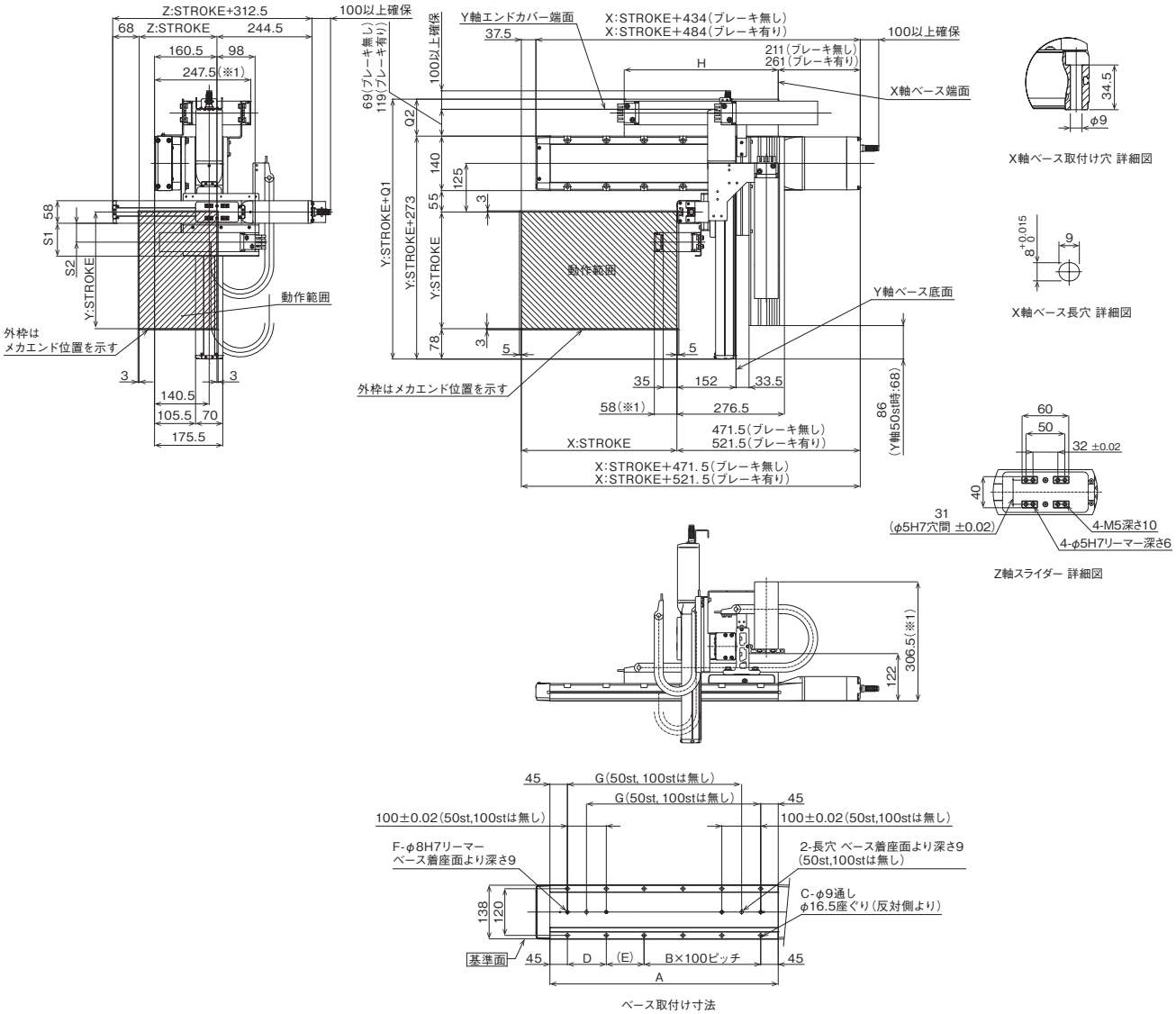
タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7C Z軸：SA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Z軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	356	368	383	401
Q2	83	95	110	128
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBE1□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA16R(折返し)
Y軸：SA8R(折返し)　Z軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル			
IK3 -	P6BBE1			S - WA						BCJO					

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-11ページ タイプの種類説明 参照	MHL	X中速・Y高速・Z低速
2		MHM	X中速・Y高速・Z中速
3		MHH	X中速・Y高速・Z高速
4		MHS	X中速・Y高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm	5-162ページ	
～	～	オプション表	参照
	(50mmごと)		

ストローク		オプション	
5	50mm	5-162ページ	
～	～	オプション表	参照
	(50mmごと)		

ストローク	
5	50mm
～	～
	(50mmごと)

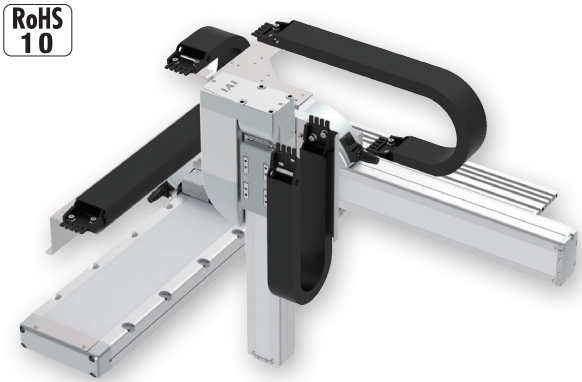
オプション	
5-162ページ	
オプション表	参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページ ケーブルレベア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHLタイプ：X中速・Y高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	6

■MHMタイプ：X中速・Y高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)	450～500 (50mmごと)
0.1	4	
0.3	4	–

■MHHタイプ：X中速・Y高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2

■MHSタイプ：X中速・Y高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50						100					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		150						200					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		250						300					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		350						400					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		450						500					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA16R	RCP6-SA8R	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～500mm	50～300mm
最高速度(注3)	MHL	210mm/s	400mm/s	105mm/s
	MHM			210mm/s
	MHH			420mm/s
	MHS			640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MHL	10mm	20mm	4mm
	MHM			8mm
	MHH			16mm
	MHS			24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16R Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：WSA16R、Y軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

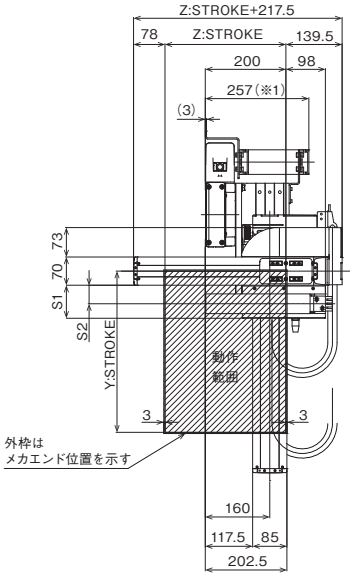
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

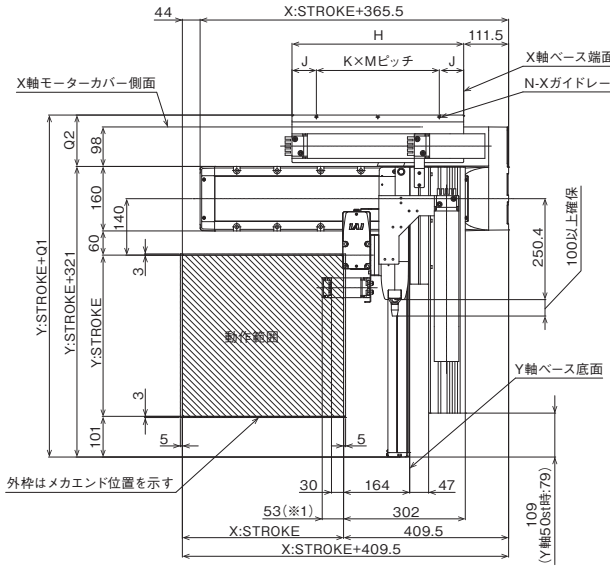
(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

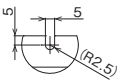
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端プラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

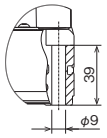
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



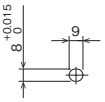




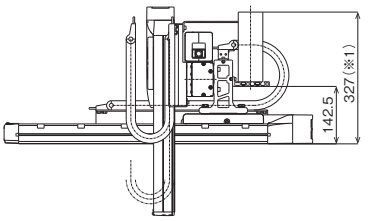
Xガイドレール取付け部 詳細図

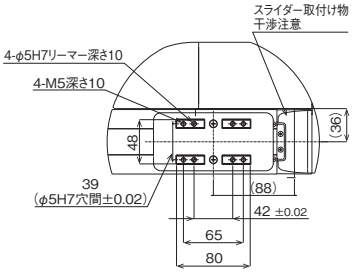


X軸ベース取付け穴 詳細図

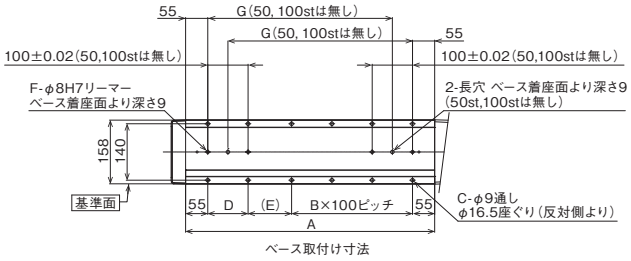


X軸ベース長穴 詳細図





Z軸スライダー 詳細図



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776
J	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	60.5	58	63	60.5	58	58	60.5	58	60.5	58	60.5	63	63	63
K	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5
M	130	155	90	102.5	115	127.5	140	152.5	110	120	125	135	145	115	120	127.5	132.5	140	145	120	125	130
N	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	6	6	6

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	448.5	448.5	448.5	465.5
Q2	127.5	127.5	127.5	144.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBE2□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA16C(ストレート)
Y軸：SA8R(折返し)　Z軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル			
IK3	P6BBE2		S	WA						BCJO					

組合わせ方向		速度タイプ	
1	5-11ページ タイプの種類説明 参照	MHL	X中速・Y高速・Z低速
2		MHM	X中速・Y高速・Z中速
3		MHH	X中速・Y高速・Z高速
4		MHS	X中速・Y高速・Z超高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

ストローク		オプション	
5	50mm ～ (50mmごと)	5-166ページ オプション表 参照	

ストローク		オプション	
5	50mm ～ (50mmごと)	5-166ページ オプション表 参照	

ストローク	
5	50mm ～ (50mmごと)

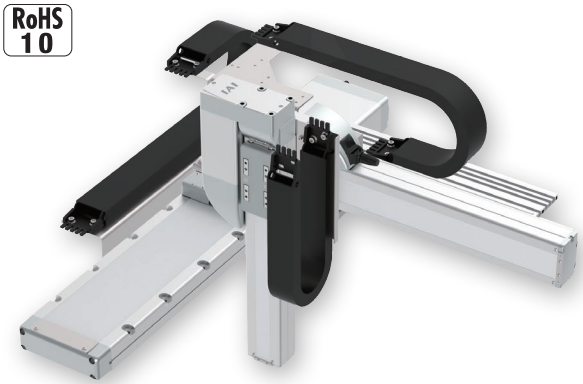
オプション	
5-166ページ オプション表 参照	

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページ ケーブルレベア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHLタイプ：X中速・Y高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	6

■MHMタイプ：X中速・Y高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)	450～500 (50mmごと)
0.1	4	
0.3	4	–

■MHHタイプ：X中速・Y高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2

■MHSタイプ：X中速・Y高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50						100					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		150						200					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		250						300					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		350						400					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		450						500					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA16C	RCP6-SA8R	RCP6-SA7R
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～500mm	50～300mm
最高速度(注3)	MHL	210mm/s	400mm/s	105mm/s
	MHM			210mm/s
	MHH			420mm/s
	MHS			640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MHL	10mm	20mm	4mm
	MHM			8mm
	MHH			16mm
	MHS			24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16C Y軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：WSA16C、Y軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

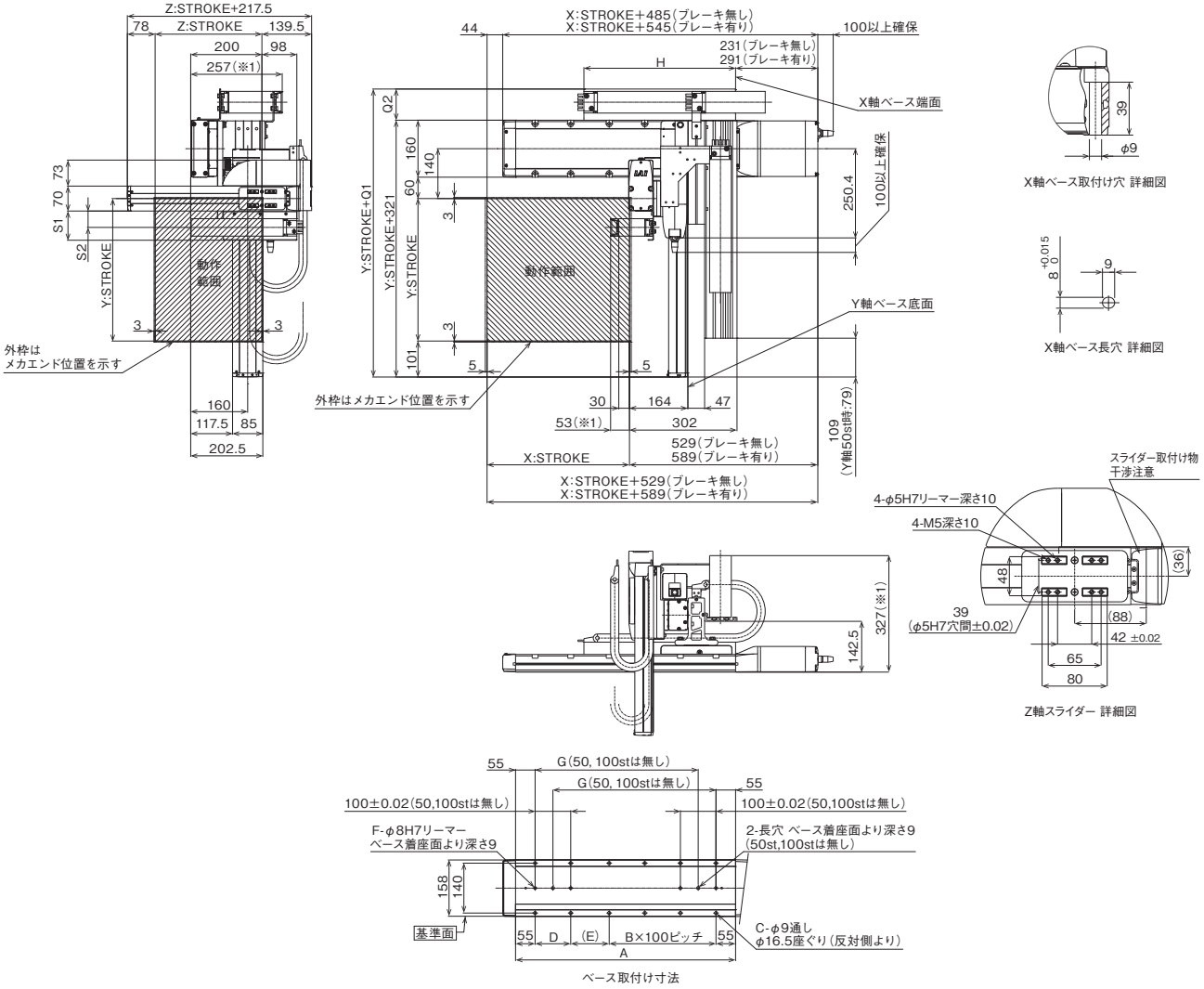
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Z軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	396.5	408.5	423.5	441.5
Q2	75.5	87.5	102.5	120.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBE3□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：WSA16C(ストレート)
Y軸：SA8C(ストレート)　Z軸：SA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)			第2軸(Y軸)			第3軸(Z軸)			コントローラー		ケーブル			
IK3	P6BBE3			S	WA								B						

組合わせ方向	速度タイプ
1	MHL X中速・Y高速・Z低速
2	MHM X中速・Y高速・Z中速
3	MHH X中速・Y高速・Z高速
4	MHS X中速・Y高速・Z超高速

5-11ページ タイプの種類説明 参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

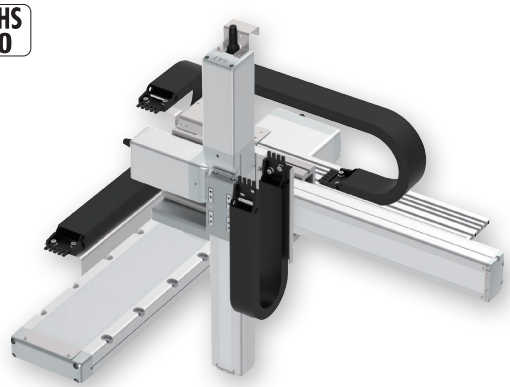
ストローク	オプション
5 ～ (50mmごと)	50mm 5-170ページ オプション表 参照

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線	第3配線
次ページ ケーブルベア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MHLタイプ：X中速・Y高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	6

■MHMタイプ：X中速・Y高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～400 (50mmごと)	450～500 (50mmごと)
0.1	4	
0.3	4	–

■MHHタイプ：X中速・Y高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2

■MHSタイプ：X中速・Y高速・Z超高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50～500 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50						100					
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		150						200					
Z軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		250						300					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		350						400					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		450						500					
Z軸ストローク(mm)		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-WSA16C	RCP6-SA8C	RCP6-SA7C
ストローク(50mmごと)		50～1100mm	50～500mm	50～300mm
最高速度(注3)	MHL	210mm/s	400mm/s	105mm/s
	MHM			210mm/s
	MHH			420mm/s
	MHS			640mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター
ボールねじリード	MHL	10mm	20mm	4mm
	MHM			8mm
	MHH			16mm
	MHS			24mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA16C Y軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Z軸：SA7C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：WSA16C、Y軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Z軸：SA7C	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格		
			第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)(注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm)(注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

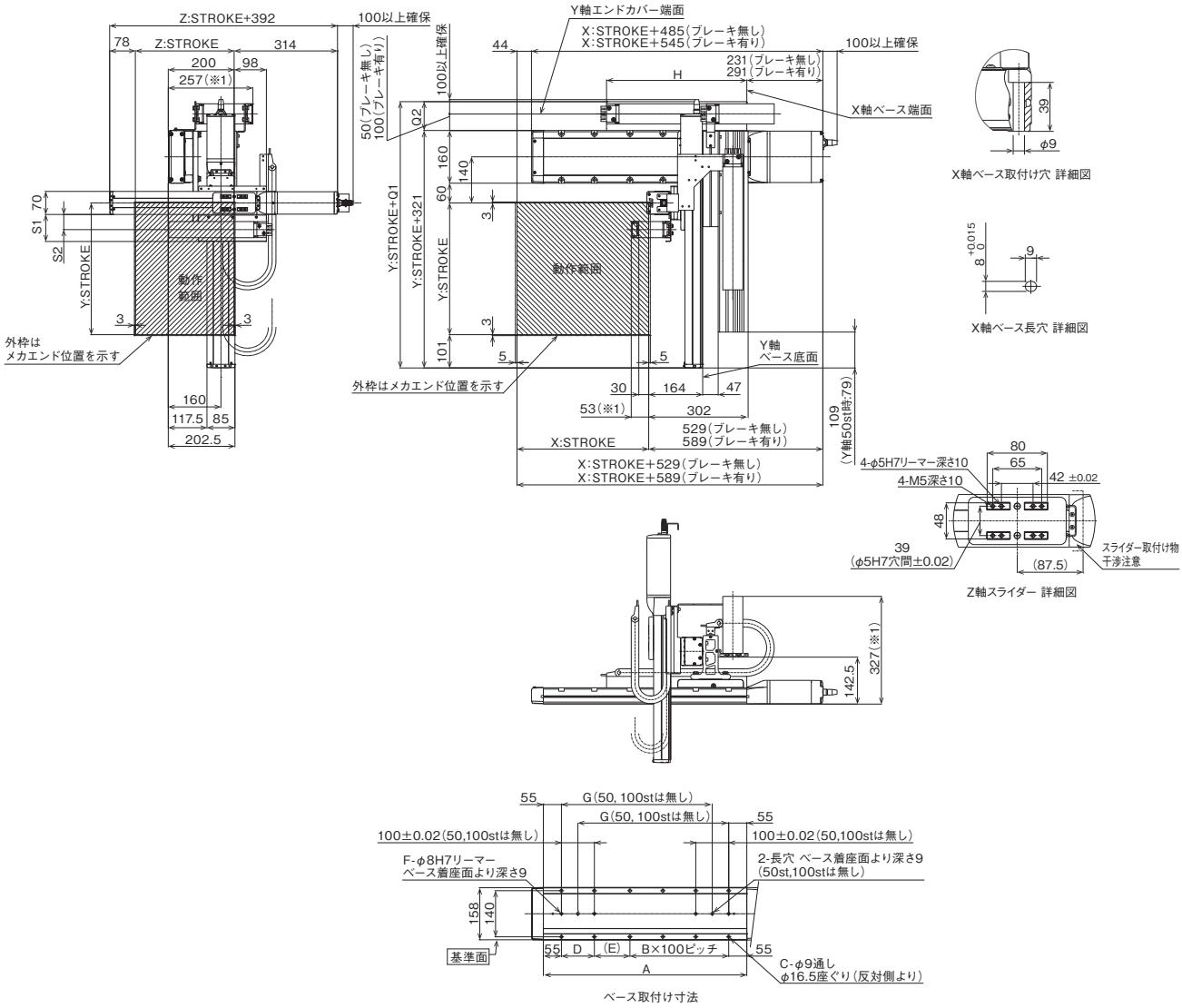
名称	オプション記号	参照頁	標準価格		
			X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	–

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) Z軸ケーブルベアの移動端もZ軸スライダーにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
H	251	276	301	326	351	376	401	426	451	476	501	526	551	576	601	626	651	676	701	726	751	776

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	396.5	408.5	423.5	441.5
Q2	75.5	87.5	102.5	120.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBH1□□S

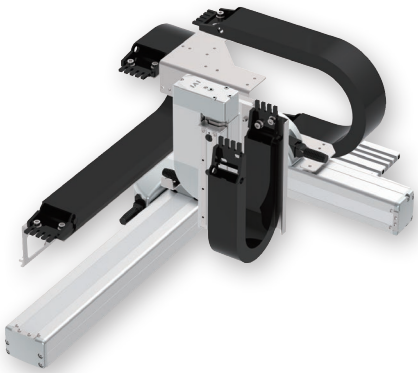
RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7R(折返し)
Y軸：SA6R(折返し)　Z軸：TA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル		
IK3	P6BBH1		S	WA						BCJO				

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線	第3配線
1 2 3 4 5-11ページ タイプの種類説明 参照	HHM X高速・Y高速・Z中速 HHH X高速・Y高速・Z高速	WA バッテリーレスアブソ	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	5 ～ 50mm ～ (25mmごと)	次ページ オプション表 参照	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記 ケーブルベア表 参照		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	1.5

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)		50	75	100	50	75	100	50	75	100	50	75	100
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7R	RCP6-SA6R	RCP6-TA4R
ストローク		50～800mm (50mmごと)	50～200mm (50mmごと)	50～100mm (25mmごと)
最高速度(注3)	HHM	420mm/s	560mm/s	260mm/s
	HHH			350mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHM	16mm	12mm	5mm
	HHH			10mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7R Y軸：SA6R Z軸：TA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

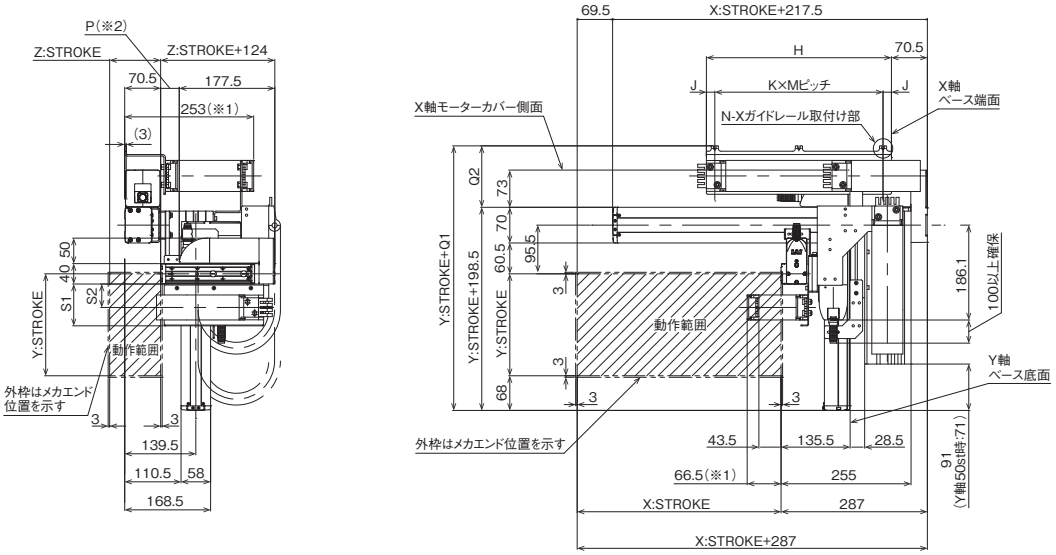
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

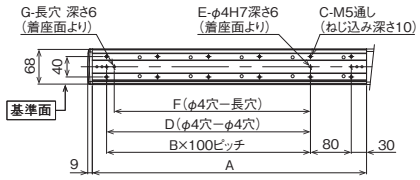
(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

寸法図

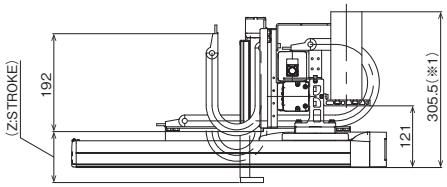
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

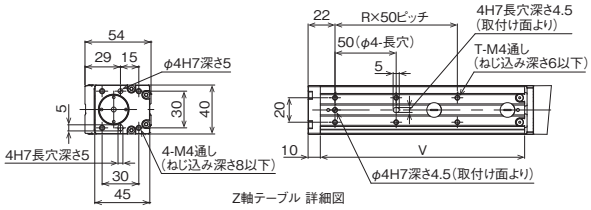
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD





ベース取付け寸法





Z軸テーブル 詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

Z:ストローク	50	75	100
P(※2)	-3.5	21.5	46.5
R	1	2	2
T	4	6	6
V	117	142	167

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	306	319	332	349
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBH2□□S

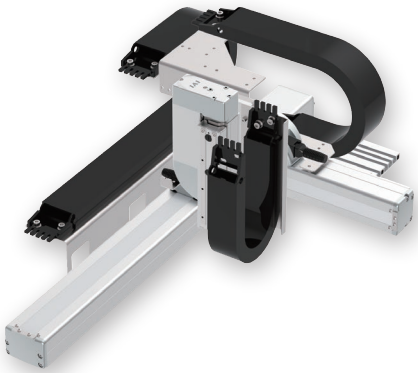
RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6R(折返し)　Z軸：TA4R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル				オプション
IK3	P6BBH2		WA						BCJO						

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-11ページ タイプの種類説明 参照
- 速度タイプ：HHM X高速・Y高速・Z中速 / HHH X高速・Y高速・Z高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：次ページ オプション表 ①参照
- 第3軸(Z軸) ストローク：5～(25mmごと)
- コントローラー：PM1 / PM2 下記 適応コントローラー表 参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1記線 / 第2記線 / 第3記線：下記 ケーブルベア表 参照
- オプション：次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	1.5

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)		50	75	100	50	75	100	50	75	100	50	75	100
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6R	RCP6-TA4R
ストローク		50～800mm (50mmごと)	50～200mm (50mmごと)	50～100mm (25mmごと)
最高速度(注3)	HHM	420mm/s	560mm/s	260mm/s
	HHH			350mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHM	16mm	12mm	5mm
	HHH			10mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6R Z軸：TA4R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

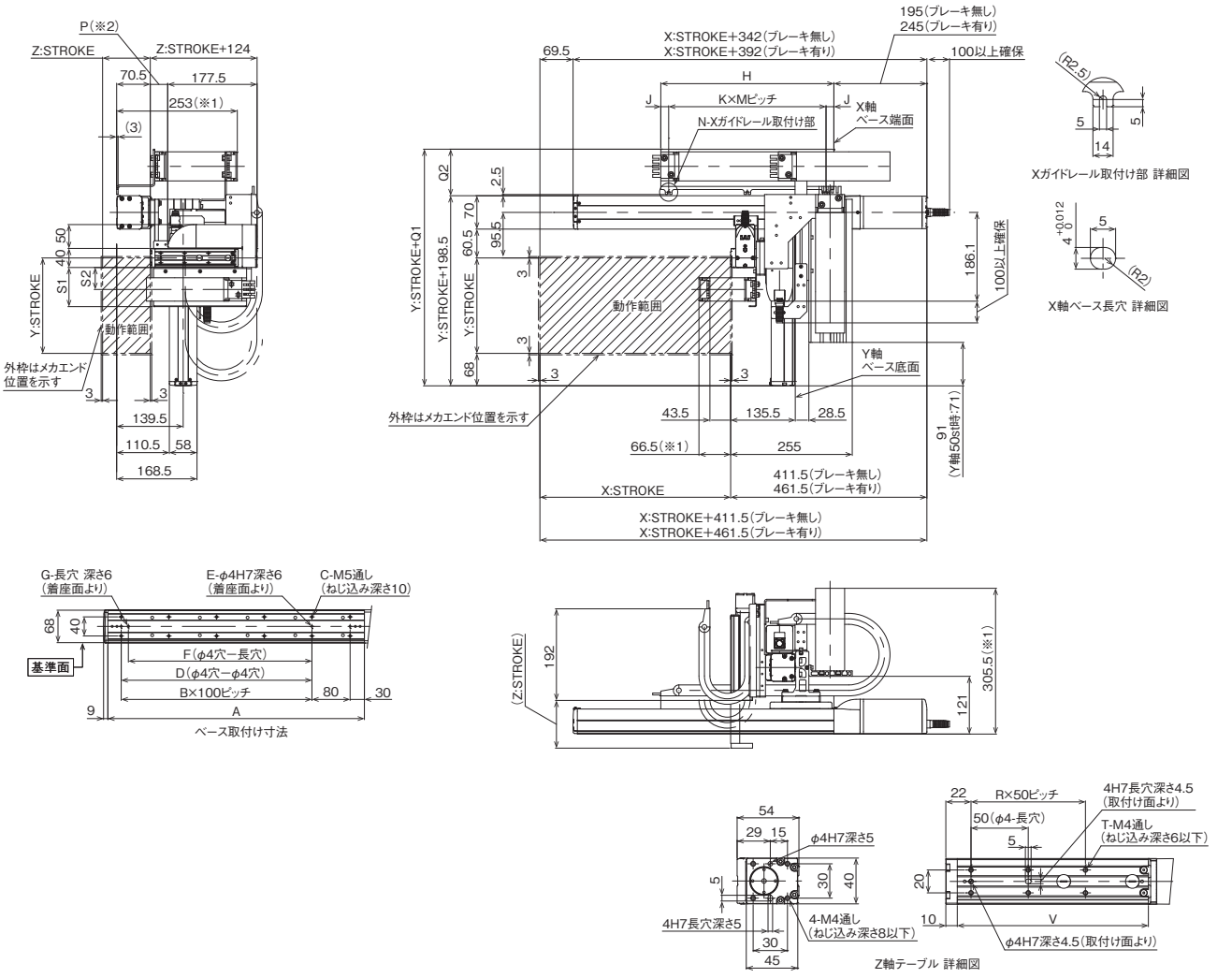
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 P寸法が負の場合、モーターユニットの端が、テーブル端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

Z:ストローク	50	75	100
P(※2)	-3.5	21.5	46.5
R	1	2	2
T	4	6	6
V	117	142	167

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBH3□□S

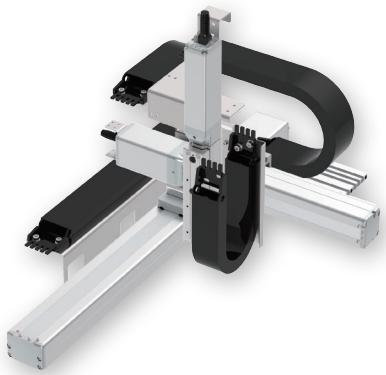
RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA7C(ストレート)
Y軸：SA6C(ストレート)　Z軸：TA4C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	第1軸(X軸)	第2軸(Y軸)	第3軸(Z軸)	コントローラー	ケーブル	オプション
IK3	P6BBH3 □ □	WA	□ □	□ □	□ B □	□	□ □ □ □	□

- 組合わせ方向：1 / 2 / 3 / 4　5-11ページ タイプの種類別明参照
- 速度タイプ：HHM X高速・Y高速・Z中速 / HHH X高速・Y高速・Z高速
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- ストローク：5～(50mmごと)
- オプション：次ページ オプション表 ①参照
- 第2軸(Y軸) ストローク：5～(50mmごと)
- 第2軸(Y軸) オプション：次ページ オプション表 ①参照
- 第3軸(Z軸) ストローク：5～(25mmごと)
- 第3軸(Z軸) オプション：次ページ オプション表 ①参照
- コントローラー：PM1 下記 / PM2 適応コントローラー表参照
- ケーブル長：1L 1m / 3L 3m / 5L 5m / □L □m
- 第1配線 / 第2配線 / 第3配線：下記 ケーブルペア表参照
- オプション：次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルペア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3) 「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HHMタイプ：X高速・Y高速・Z中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	2
0.3	2
0.5	1.5

■HHHタイプ：X高速・Y高速・Z高速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)
0.1	1
0.3	1
0.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50			100			150			200		
Z軸ストローク(mm)		50	75	100	50	75	100	50	75	100	50	75	100
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルペアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA7C	RCP6-SA6C	RCP6-TA4C
ストローク		50～800mm (50mmごと)	50～200mm (50mmごと)	50～100mm (25mmごと)
最高速度 (注3)	HHM	420mm/s	560mm/s	260mm/s
	HHH			350mm/s
モーターサイズ		56□パルスモーター	42□パルスモーター	35□パルスモーター
ボールねじリード	HHM	16mm	12mm	5mm
	HHH			10mm
駆動方式		ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10	ボールねじφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA7C Y軸：SA6C Z軸：TA4C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線 (X軸横)	第2配線 (Y軸横)	第3配線 (Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

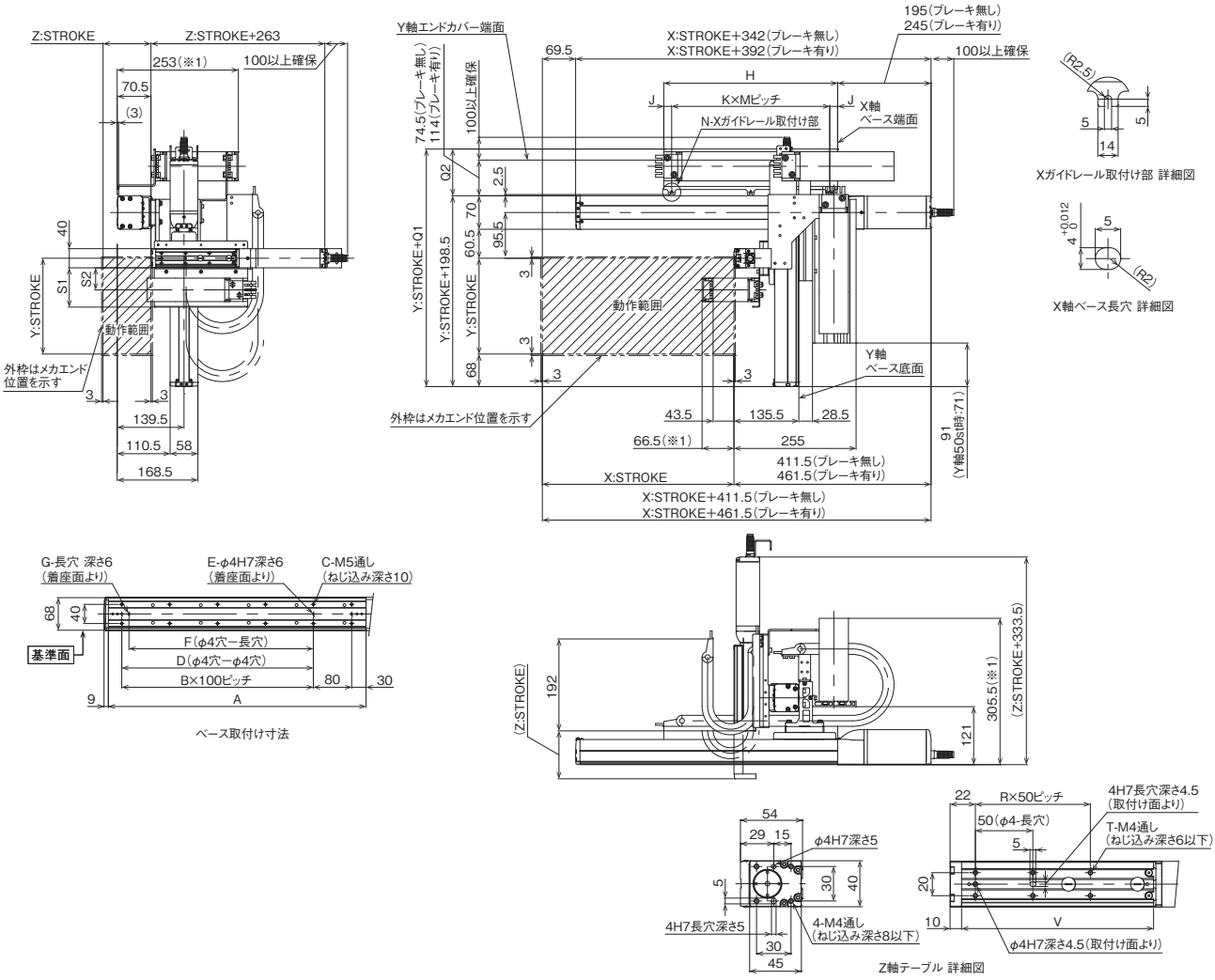
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

Z軸テーブル 詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
E	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563
J	16.5	16.5	14	16.5	16.5	16.5	14	16.5	14	16	15	66.5	44	56.5	69	16
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	2	2	2	3
M	155	180	210	115	127.5	140	155	165	180	127	136	110	200	200	200	177
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	3	3	3	4

Z:ストローク	50	75	100
R	1	2	2
T	4	6	6
V	117	142	167

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	283	296	309	326
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	82	94	–	–
S2	46	52.5	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBG1□□S

RCP6　3軸 XYB＋Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8R（折返し）
Y軸：SA7R（折返し）　Z軸：TA6R（折返し）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（X軸）		第2軸（Y軸）		第3軸（Z軸）		コントローラー	ケーブル			
IK3	P6BBG1	□	□S	WA	□	□	□	□	□	BCJO□	□	□	□	□	□

組合わせ方向	
1	5-11ページ タイプの種類説明 参照
2	
3	
4	

速度タイプ	
HSL	X高速・Y超高速・Z低速
HSM	X高速・Y超高速・Z中速
HSH	X高速・Y超高速・Z高速

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

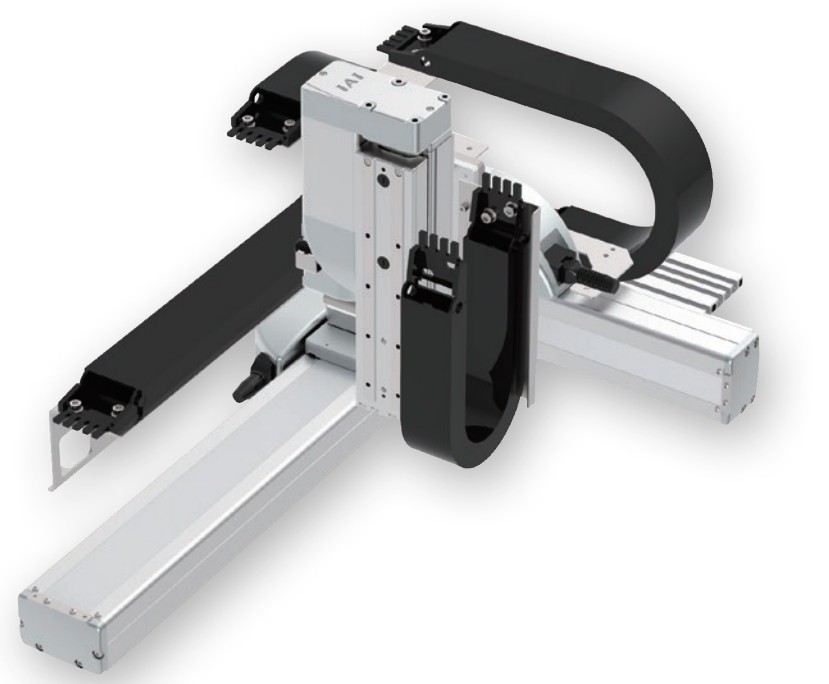
軸	ストローク	オプション
第1軸（X軸）	5：50mm ～ （50mmごと）	次ページ オプション表 参照
第2軸（Y軸）	5：50mm ～ （50mmごと）	次ページ オプション表 参照
第3軸（Z軸）	5：50mm ～ （25mmごと）	次ページ オプション表 参照

コントローラー	
PM1	下記 適応コントローラー表 参照
PM2	

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線／第2配線／第3配線：下記 ケーブルベア表 参照

RoHS 10



（注）上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
　　　他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
　　ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3) 「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
　　著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	4	3
0.3	4	3
0.5	4	3

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	2.5	2
0.3	2.5	2
0.5	2.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) ＼ 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	1.5	1
0.3	1.5	1
0.5	1.5	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm)	50					100					150				
Z軸ストローク(mm) / X軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)	200					250				
Z軸ストローク(mm) / X軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注）Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注）上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8R	RCP6-SA7R	RCP6-TA6R
ストローク		50～1100mm (50mmごと)	50～250mm (50mmごと)	50～150mm (25mmごと)
最高速度(注3)	HSL	300mm/s	640mm/s	140mm/s
	HSM			280mm/s
	HSH			440mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸：TA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸：TA6R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

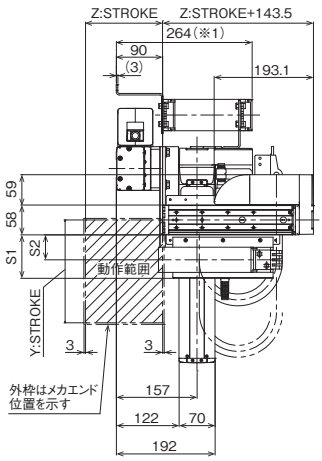
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

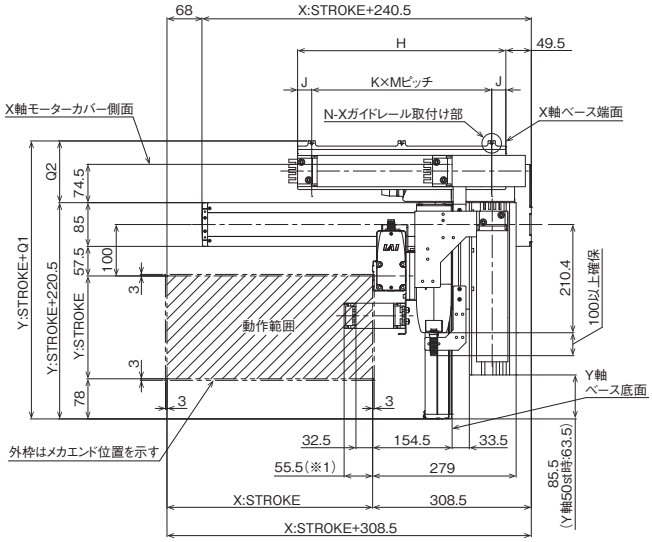
(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

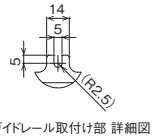
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端プラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

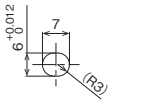
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



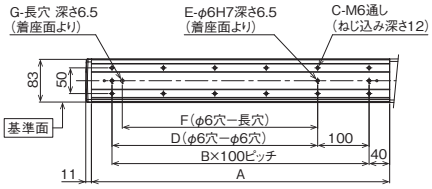




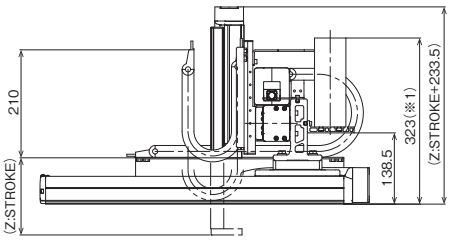
Xガイドレール取付け部 詳細図

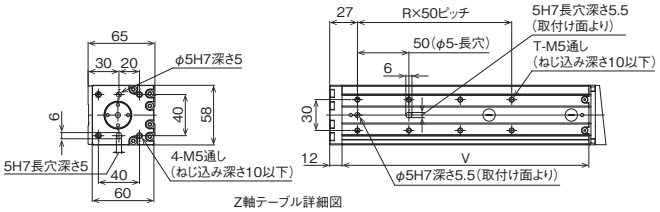


X軸ベース長穴 詳細図



ベース取付け寸法





Z軸テーブル詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

Z:ストローク	50	75	100	125	150
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	140	165	190	215	240

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	328	341	354	371
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK3-P6BBG2□□S

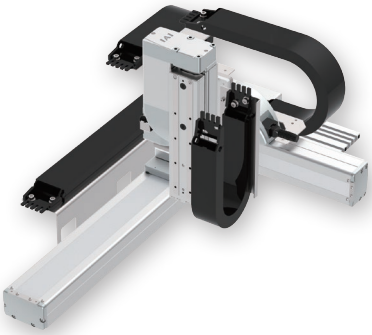
RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)　Z軸：TA6R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル				オプション
IK3 - P6BBG2			S - WA						BCJO						

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線	第3配線	オプション
1 2 3 4 5-11ページ タイプの種類説明参照	HSL X高速・Y超高速・Z低速 HSM X高速・Y超高速・Z中速 HSH X高速・Y超高速・Z高速	WA バッテリーレスアブソ	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 ①参照	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 ①参照	5 ～ 50mm ～ (25mmごと)	次ページ オプション表 ①参照	PM1 PM2 下記 適応コントローラー表 参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記 ケーブルベア表 参照			次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3) 「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	4	3
0.3	4	3
0.5	4	3

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	2.5	2
0.3	2.5	2
0.5	2.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	1.5	1
0.3	1.5	1
0.5	1.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50					100					150				
Z軸ストローク(mm)		50	75	100	125	150	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200					250				
Z軸ストローク(mm)		50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7R	RCP6-TA6R
ストローク		50～1100mm (50mmごと)	50～250mm (50mmごと)	50～150mm (25mmごと)
最高速度(注3)	HSL	300mm/s	640mm/s	140mm/s
	HSM			280mm/s
	HSH			440mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸：TA6R	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸：TA6R	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(外側) (注4)	**CJO**	5-564	選択不可		標準装備
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備、ケーブル取出し方向が標準で外側となります。
型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

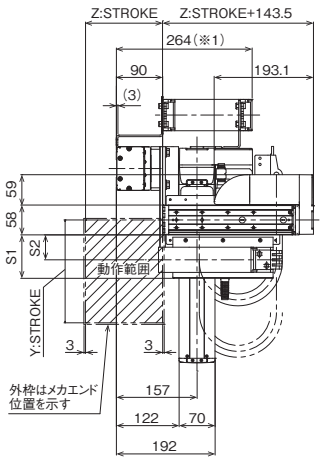
■オプション価格表②(標準価格)

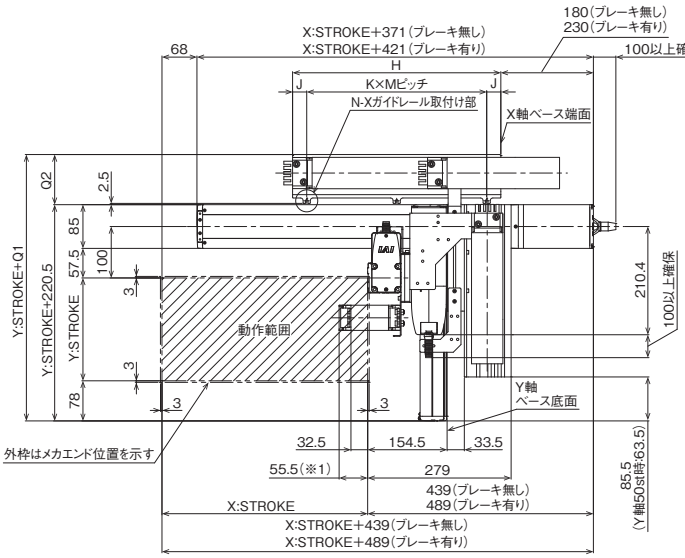
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

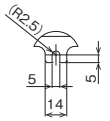
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

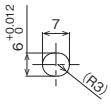
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



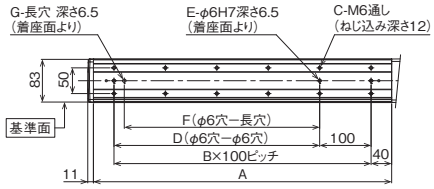




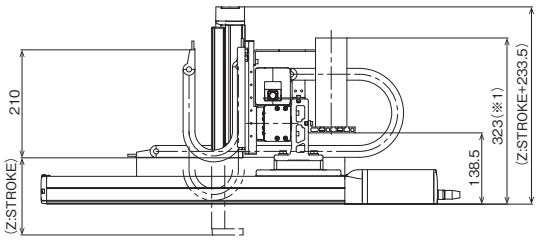
Xガイドレール取付け部 詳細図

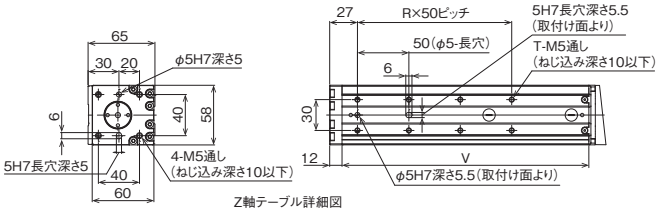


X軸ベース長穴 詳細図



ベース取付け寸法





Z軸テーブル詳細図

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

Z:ストローク	50	75	100	125	150
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	140	165	190	215	240

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

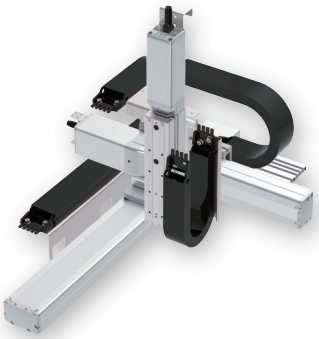
IK3-P6BBG3□□S

RCP6　3軸 XYB + Z軸ベース固定　組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)　Z軸：TA6C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		コントローラー	ケーブル				オプション
IK3 - P6BBG3			S - WA						B						
組合わせ方向	速度タイプ		エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	コントローラー	ケーブル長		第1配線	第2配線	第3配線	オプション
1 2 3 4 5-11ページタイプの種類説明参照	HSL X高速・Y超高速・Z低速 HSM X高速・Y超高速・Z中速 HSH X高速・Y超高速・Z高速		WA バッテリーレスアブソ	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページオプション表 ①参照	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページオプション表 ①参照	5 ～ 50mm ～ (25mmごと)	次ページオプション表 ①参照	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m		下記ケーブルベア表参照			次ページオプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-11ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) ストロークが 75mm で型式項目のストローク欄が「7.5」のようになる場合は、0.5 を省略して「7」と表記してください。
(3)「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■HSLタイプ：X高速・Y超高速・Z低速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	4	3
0.3	4	3
0.5	4	3

■HSMタイプ：X高速・Y超高速・Z中速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	2.5	2
0.3	2.5	2
0.5	2.5	2

■HSHタイプ：X高速・Y超高速・Z高速

Y軸(mm) / 加減速度(G)	50~200 (50mmごと)	250
0.1	1.5	1
0.3	1.5	1
0.5	1.5	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50					100					150				
X軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200					250				
X軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	50	75	100	125	150	50	75	100	125	150
	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目		X軸	Y軸	Z軸
構成軸		RCP6-SA8C	RCP6-SA7C	RCP6-TA6C
ストローク		50～1100mm (50mmごと)	50～250mm (50mmごと)	50～150mm (25mmごと)
最高速度(注3)	HSL	300mm/s	640mm/s	140mm/s
	HSM			280mm/s
	HSH			440mm/s
モーターサイズ		56□高推力パルスモーター	56□パルスモーター	42□パルスモーター
ボールねじリード	HSL	20mm	24mm	3mm
	HSM			6mm
	HSH			12mm
駆動方式		ボールねじφ16mm 転造C10	ボールねじφ12mm 転造C10	ボールねじφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm		
ベース素材		アルミ		
使用周囲温度・湿度		0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)		

(注3) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。
ストロークにより最高速度が変化する場合があります。
詳細は、5-569ページのストローク別最高速度表をご参照ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7C Z軸：TA6C	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7C、Z軸：TA6C	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm) (注1)	**CTL**		–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注2)	**CTXL**		–	選択不可	

(注1) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

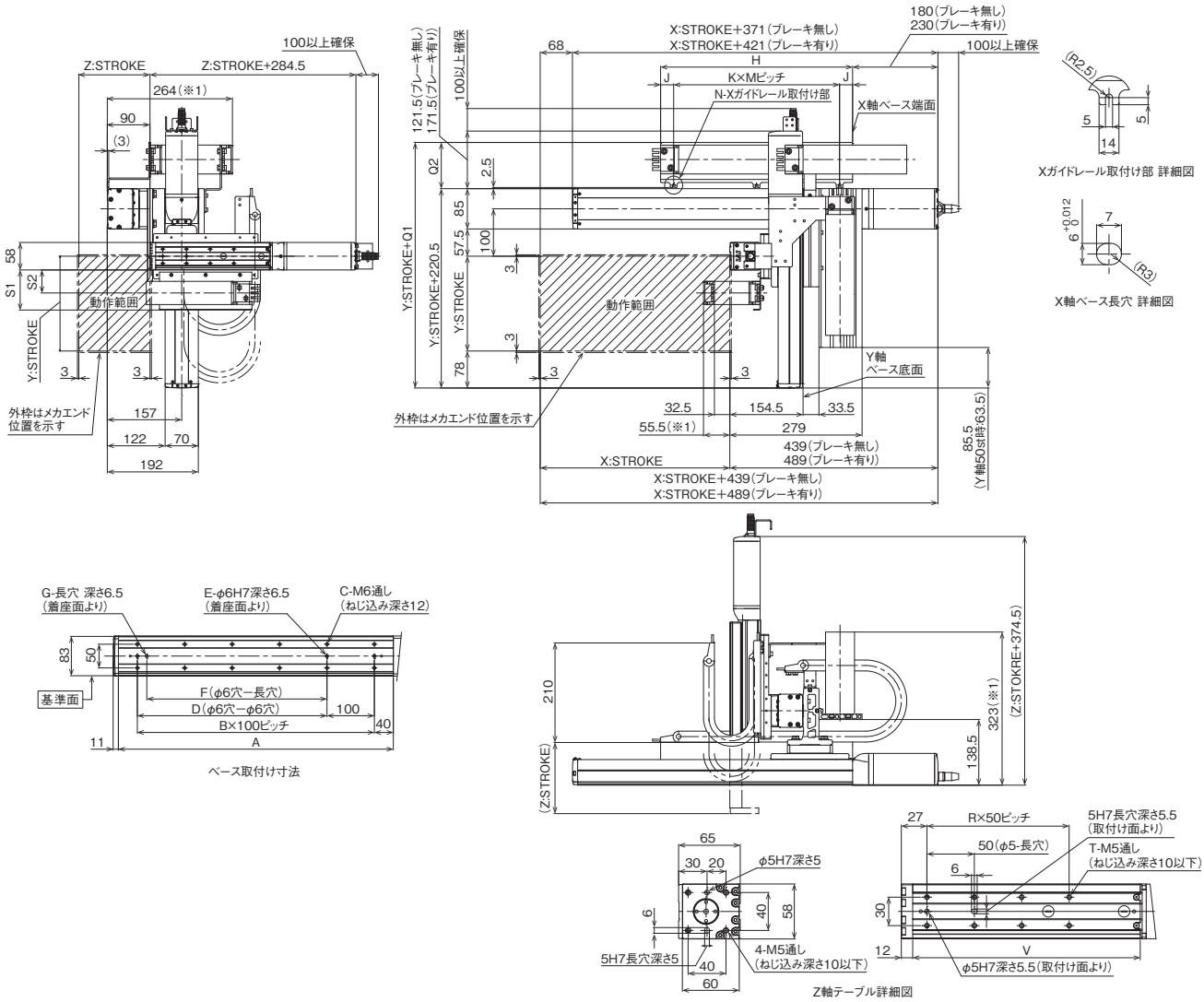
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベア、ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
またZ軸ケーブルベアの移動端もZ軸テーブルにお客様が取付けたプレートなどに固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

Z:ストローク	50	75	100	125	150
R	1	2	2	3	3
T	4	6	6	8	8
V	140	165	190	215	240

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	305	318	331	348
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5
S1	84.5	96.5	–	–
S2	48.5	55	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S1、S2の寸法が変わります。

IK4-P6BBB1□□S

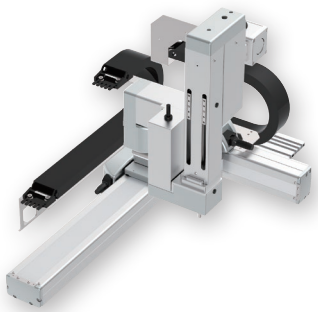
RCP6　2軸 XYB + ZRユニット　組合わせ
X軸：SA8R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		第4軸(R軸)	コントローラー	ケーブル		
IK4 - P6BBB1			S - WA						B					

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	コントローラー	ケーブル長		第1配線	第2配線
1 5-13ページタイプの種類説明参照 2 3 4	MM X中速・Y中速	WA バッテリーレスアブソ	5 50mm ～ (50mmごと)	次ページオプション表参照	5 50mm ～ (50mmごと)	次ページオプション表参照	10 100mm 15 150mm	次ページオプション表参照	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m		下記ケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸、R軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	3.5	
0.3	2	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-SA8R	RCP6-SA7R	TTPIK-AZR	
ストローク	50～1100mm (50mmごと)	50～300mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	300mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□高推力 パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	10mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8R	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸 R軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8R	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸、R軸	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

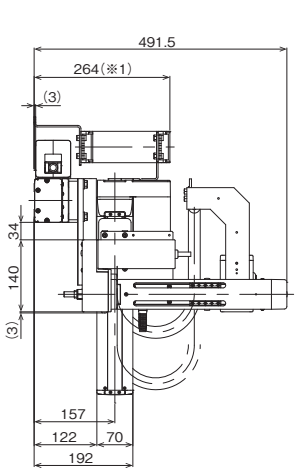
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

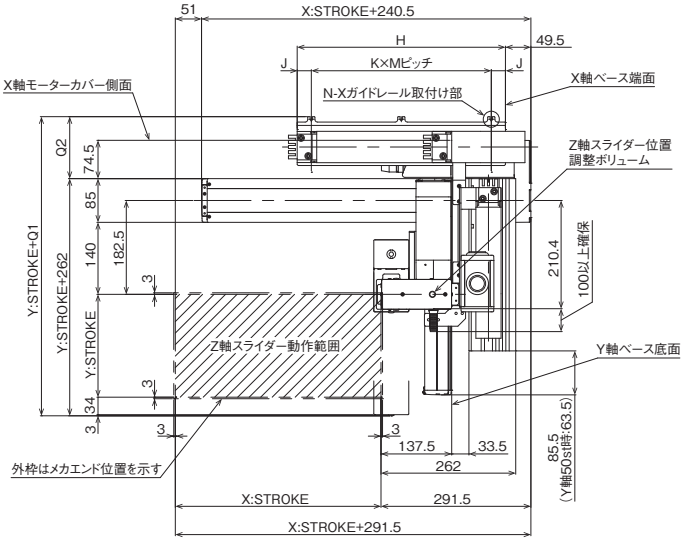
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

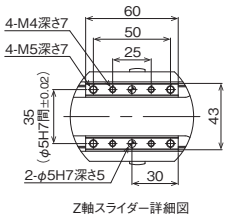
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

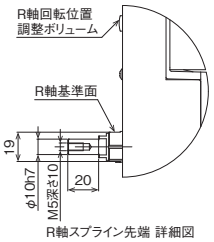
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



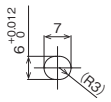




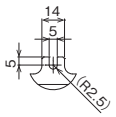
Z軸スライダー詳細図



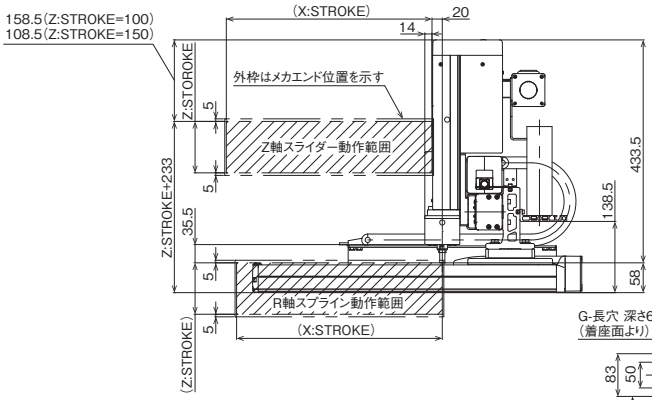
R軸スプライン先端 詳細図

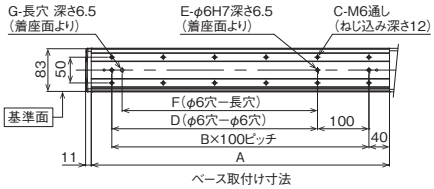


X軸ベース長穴 詳細図



Xガイドレール取付け部 詳細図





ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	369.5	382.5	395.5	412.5
Q2	107.5	120.5	133.5	150.5

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

IK4-P6BBB2□□S

RCP6　2軸 XYB + ZRユニット　組合わせ
X軸：SA8C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		第4軸(R軸)	コントローラー	ケーブル			オプション
IK4	P6BBB2		S	WA						B						

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4	MM X中速・Y中速

5-13ページ タイプの種類説明 参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 ①参照

ストローク	オプション
5 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 ①参照

ストローク	オプション
10 100mm 15 150mm	次ページ オプション表 ①参照

ストローク
18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)

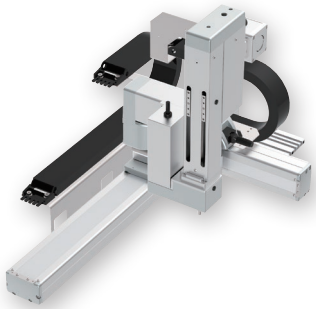
コントローラー
PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照

ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

第1配線	第2配線
下記 ケーブルベア表 参照	

オプション
次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸、R軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	3.5	
0.3	2	1

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-SA8C	RCP6-SA7R	TTPIK-AZR	
ストローク	50～1100mm (50mmごと)	50～300mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	300mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□高推力 パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	10mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7R Z軸 R軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7R、Z軸、R軸	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

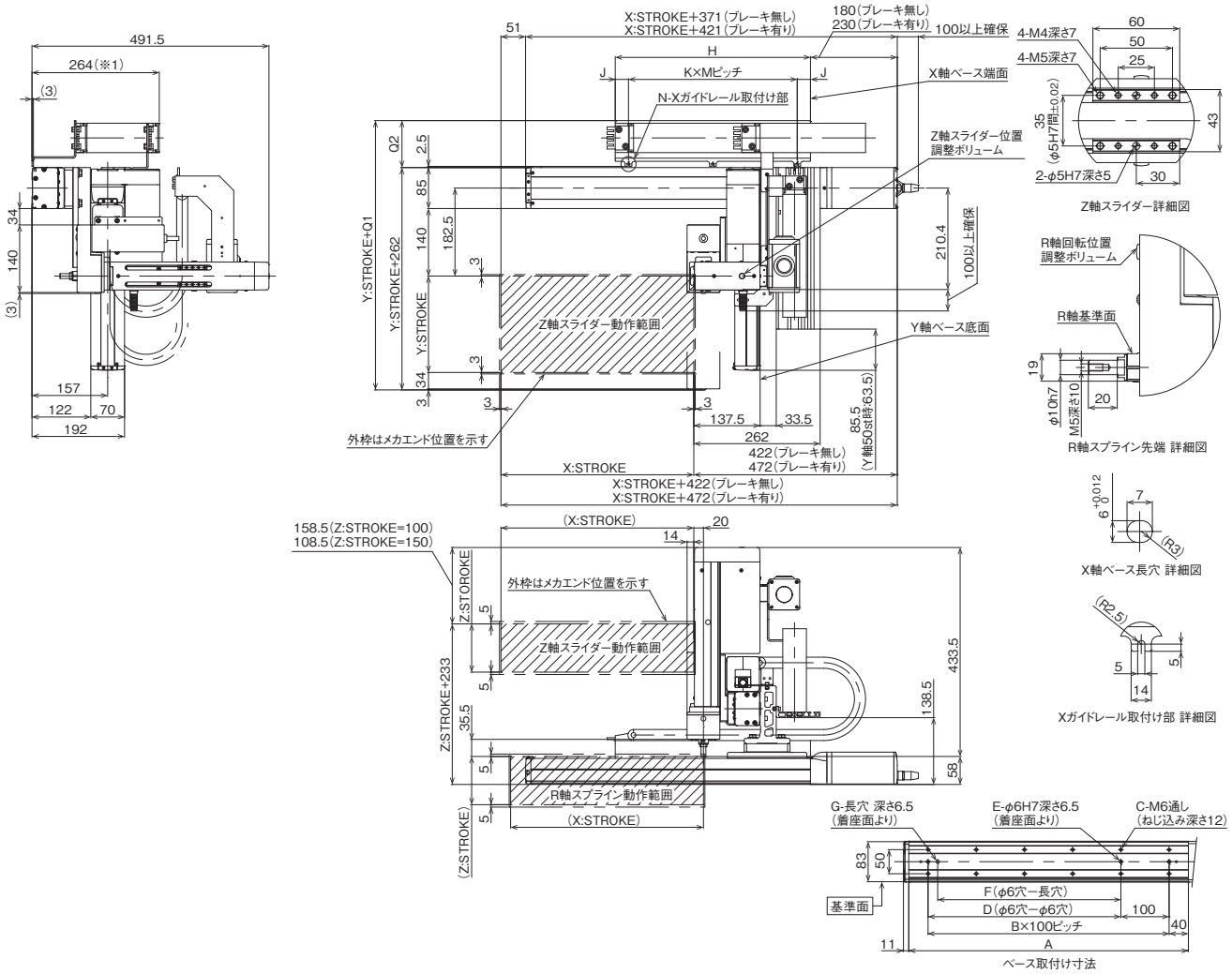
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	346.5	359.5	372.5	389.5
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

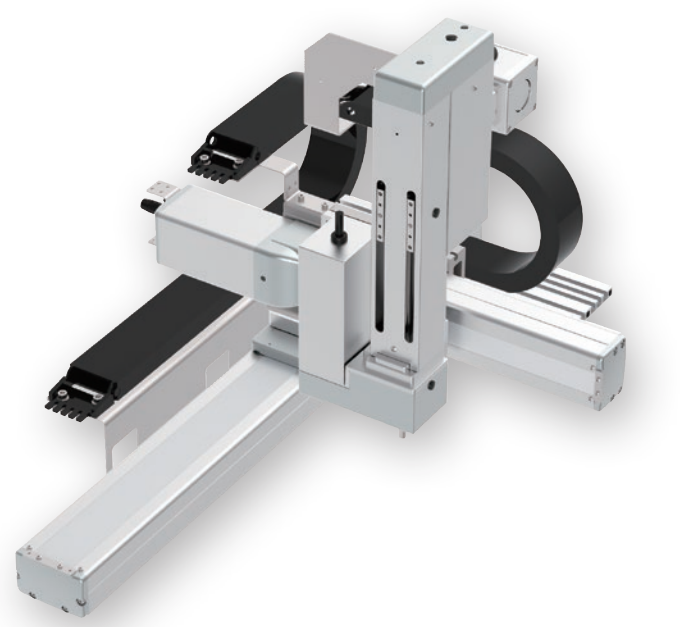
IK4-P6BBB3□□S

RCP6　2軸 XYB＋ZRユニット　組合わせ
X軸：SA8C（ストレート）
Y軸：SA7C（ストレート）

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸（X軸）		第2軸（Y軸）		第3軸（Z軸）		第4軸（R軸）	コントローラー	ケーブル			オプション
IK4	P6BBB3	□	□S	WA	□	□	□	□	□	B□	□	□	□	□	□	□
		組合わせ方向 1 / 2 / 3 / 4 5-13ページ タイプの種類説明 参照	速度タイプ MM X中速・Y中速	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	ストローク 5 50mm ～ (50mmごと)	オプション 次ページ オプション表 ①参照	ストローク 5 50mm ～ (50mmごと)	オプション 次ページ オプション表 ①参照	ストローク 10 100mm 15 150mm	オプション 次ページ オプション表 ①参照	ストローク 18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)	コントローラー PM1 / PM2 下記 適応コントローラー表 参照	ケーブル長 1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	第1配線 下記 ケーブルベア表 参照	第2配線	オプション 次ページ オプション表 ②参照

RoHS 10



（注） 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意	
	(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。 ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。 (2)「加速度別可搬質量」は X 軸、Y 軸、Z 軸、R 軸共に同じ加減速度の場合です。 著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～200 (50mmごと)	250～300 (50mmごと)
0.1	3.5	
0.3	2	1

ストローク別価格表（標準価格）

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	850	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	900	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	950	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1000	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1050	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	1100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

（注） Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
（注） 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。
(注) PM2の場合、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-101ページをご参照ください。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-SA8C	RCP6-SA7C	TTPIK-AZR	
ストローク	50～1100mm (50mmごと)	50～300mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	300mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□高推力 パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	10mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：SA8C	PCON-CFB/CGFB	8-195
		MSEL-PCF/PGF	8-317
	Y軸：SA7C Z軸 R軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	X軸：SA8C	RCON-PCF	8-57
	Y軸：SA7C、Z軸、R軸	RCON-PC	

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表

■オプション価格表①(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

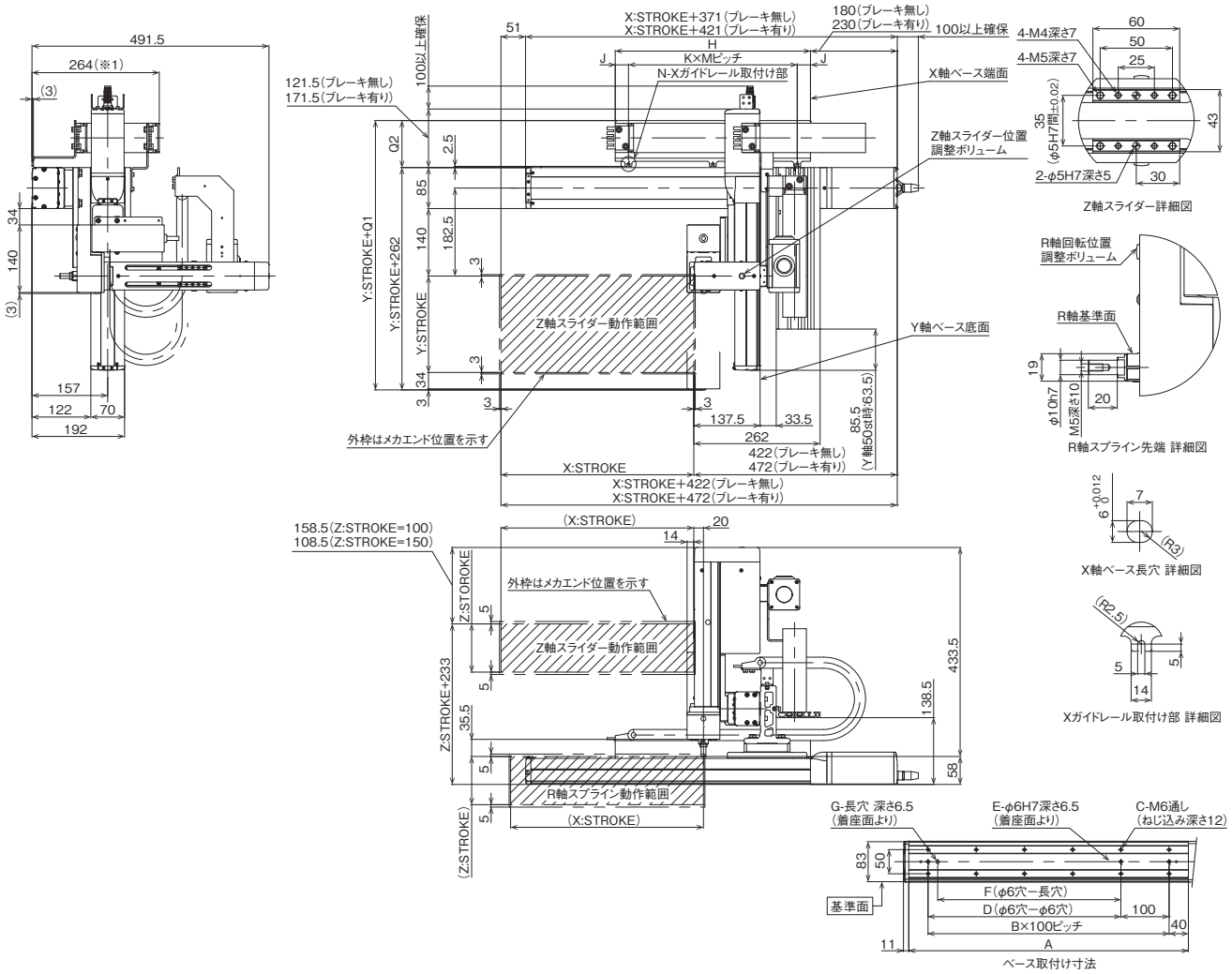
■オプション価格表②(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フートプレート	**FTP**	5-564	–

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。
フートプレートオプション選択時は、フートプレートに固定された状態で出荷となります。(5-564ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
G	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	230	255	280	305	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755
J	30	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	27.5	22.5	27.5	77.5	52.5	65	77.5	52.5	27.5	77.5	22.5	55	27.5
K	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4
M	170	200	225	125	137.5	150	162.5	175	187.5	200	145	150	125	150	150	150	175	200	175	165	155	175
N	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	346.5	359.5	372.5	389.5
Q2	84.5	97.5	110.5	127.5

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

IK4-P6BBF1□□S

RCP6　2軸 XYB + ZRユニット　組合わせ
X軸：WSA14R(折返し)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		第4軸(R軸)	コントローラー	ケーブル		
IK4 - P6BBF1			S -	WA						B					

組合わせ方向	速度タイプ
1 2 3 4	MM X中速・Y中速
5-13ページ タイプの種類説明参照	

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

ストローク	オプション
5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表参照

ストローク	オプション
5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表参照

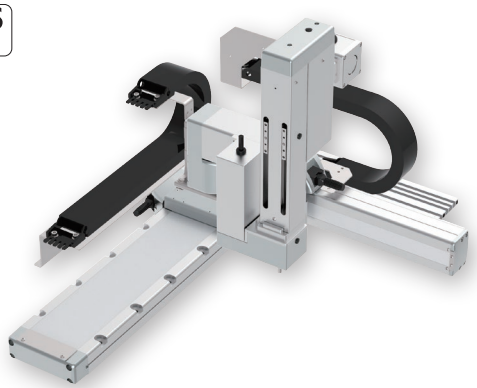
ストローク	オプション
10 100mm 15 150mm	次ページ オプション表参照

ストローク	
18	±180度
36L	±360度 (原点リミットスイッチ付き)

コントローラー	
PM1	下記
PM2	適応コントローラー表参照

ケーブル長		第1配線	第2配線
1L	1m	次ページ ケーブルペア表参照	
3L	3m		
5L	5m		
□L	□m		

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルペア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2) 「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸、R軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～300 (50mmごと)	350	400
0.1	5	3	2
0.3	3	–	–

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルペアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-WSA14R	RCP6-SA7R	TTPIK-AZR	
ストローク	50～800mm (50mmごと)	50～400mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	210mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□ パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	8mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14R Y軸：SA7R Z軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	R軸	RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

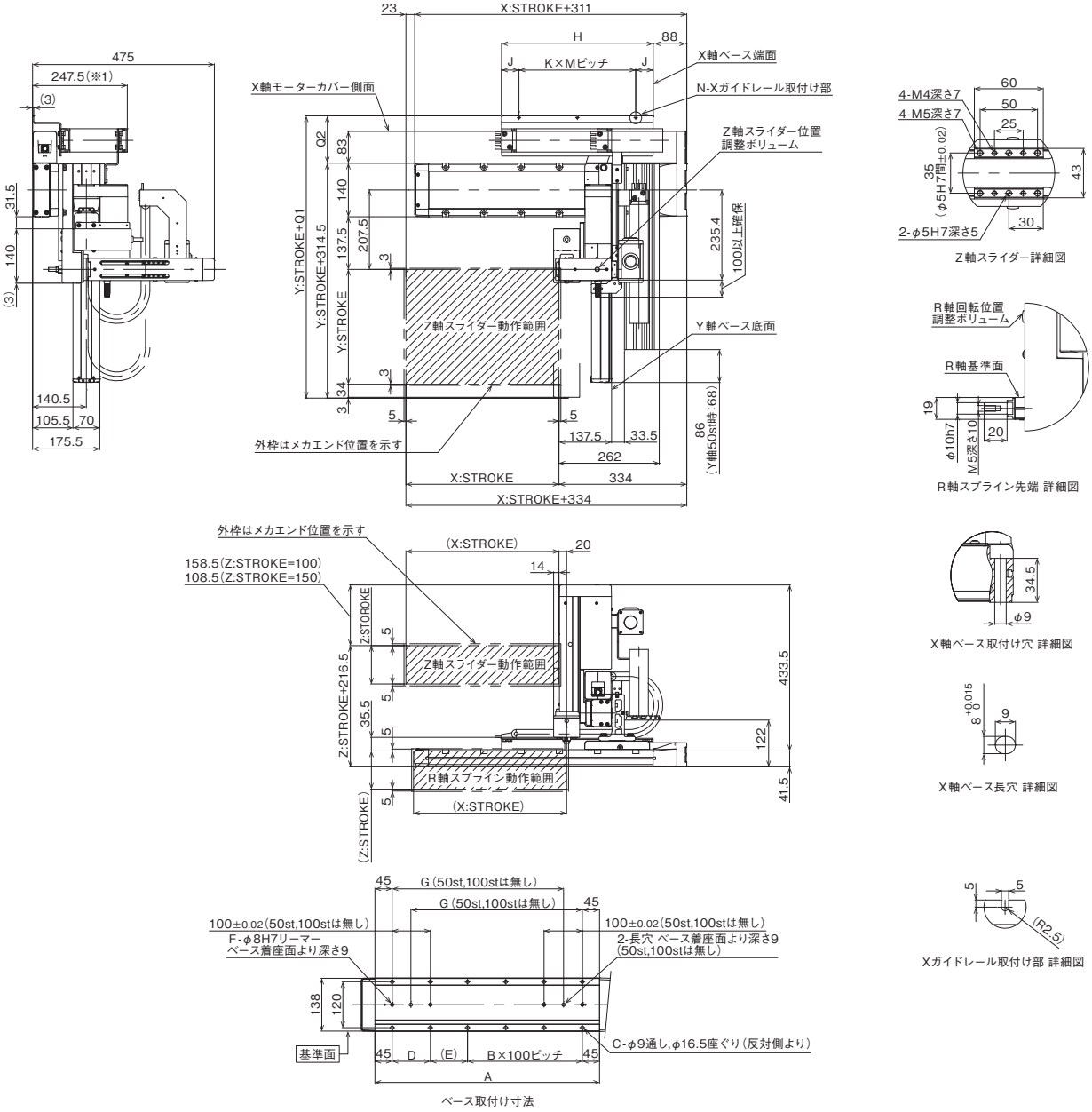
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	標準価格 Y軸	標準価格 Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

Z軸スライダー詳細図

R軸スプライン先端 詳細図

X軸ベース取付け穴 詳細図

X軸ベース長穴 詳細図

Xガイドレール取付け部 詳細図

■ストローク別寸法

X：ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596
J	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	45.5	43	48	45.5	43	43	45.5	43
K	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4
M	130	155	90	102.5	115	127.5	140	152.5	110	120	125	135	145	115	120	127.5
N	2	2	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	425	438	451	468
Q2	110.5	123.5	136.5	153.5

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

IK4-P6BBF2□□S

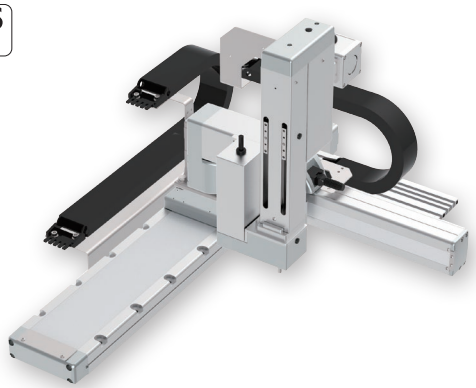
RCP6　2軸 XYB + ZRユニット　組合わせ
X軸：WSA14C(ストレート)
Y軸：SA7R(折返し)

■型式項目

シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		第4軸(R軸)	コントローラー	ケーブル		
IK4 - P6BBF2			S - WA						B					

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線
1 2 3 4 5-13ページ タイプの種類説明 参照	MM X中速・Y中速	WA バッテリーレスアブソ	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	5 ～ 50mm ～ (50mmごと)	次ページ オプション表 参照	10 100mm 15 150mm	次ページ オプション表 参照	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表 参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	次ページ ケーブルペア表 参照	次ページ ケーブルペア表 参照

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルペア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。
(2)「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸、R軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～300 (50mmごと)	350	400
0.1	5	3	2
0.3	3	–	–

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルペアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-WSA14C	RCP6-SA7R	TTPIK-AZR	
ストローク	50～800mm (50mmごと)	50～400mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	210mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□ パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	8mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7R Z軸 R軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2		RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

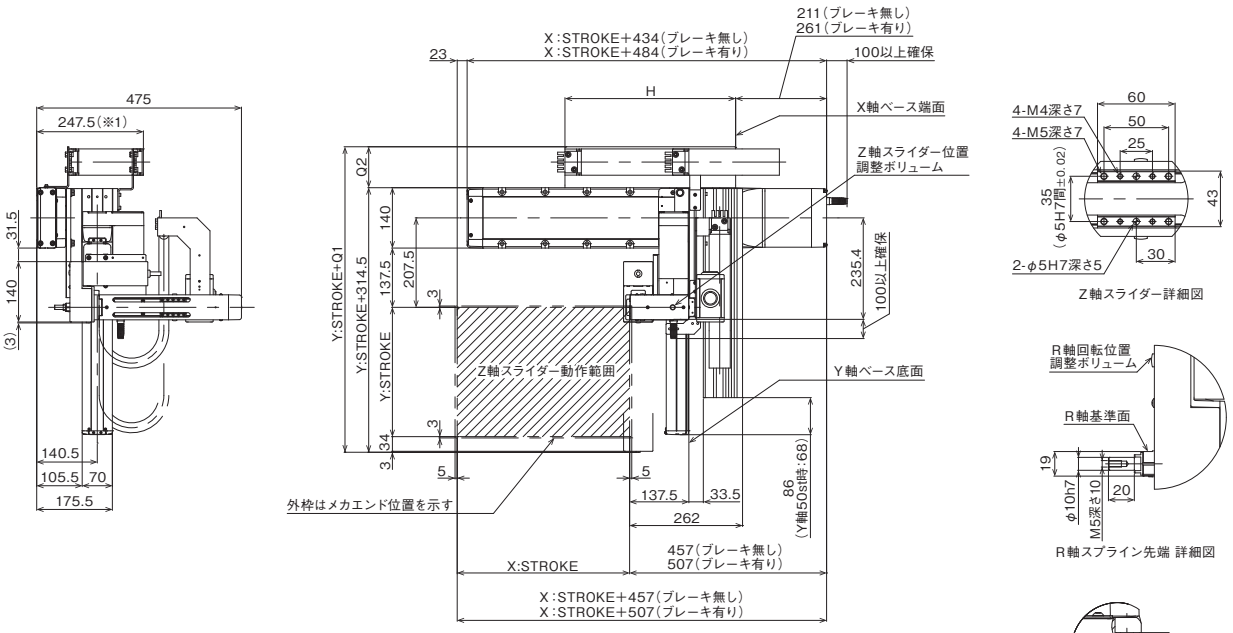
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	397.5	409.5	424.5	442.5
Q2	83	95	110	128

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

IK4-P6BBF3□□S

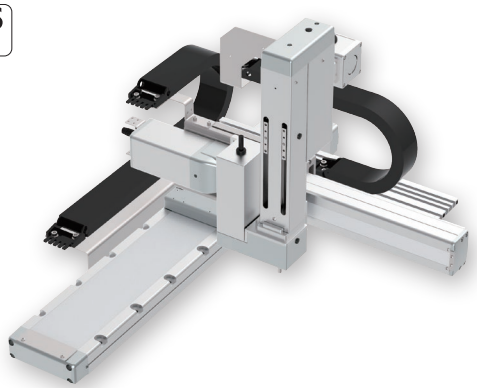
RCP6　2軸 XYB + ZRユニット　組合わせ
X軸：WSA14C(ストレート)
Y軸：SA7C(ストレート)

■型式項目

シリーズ	タイプ			エンコーダー種類	第1軸(X軸)		第2軸(Y軸)		第3軸(Z軸)		第4軸(R軸)	コントローラー	ケーブル		
IK4 - P6BBF3			S -	WA						B					

組合わせ方向	速度タイプ	エンコーダー種類	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	オプション	ストローク	コントローラー	ケーブル長	第1配線	第2配線
1 2 3 4 5-13ページタイプの種類説明参照	MM X中速・Y中速	WA バッテリーレスアブソ	5 ～ 50mm～(50mmごと)	次ページオプション表参照	5 ～ 50mm～(50mmごと)	次ページオプション表参照	10 100mm 15 150mm	次ページオプション表参照	18 ±180度 36L ±360度(原点リミットスイッチ付き)	PM1 下記 PM2 適応コントローラー表参照	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	次ページケーブルベア表参照	

RoHS 10



(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。
他の組合わせ方向については、5-13ページをご覧ください。

選定上の注意

(1) 基本的に組立てた形での出荷になります。
ばらし出荷をご希望の場合は、営業担当までご相談ください。

(2)「加速度別可搬質量」はX軸、Y軸、Z軸、R軸共に同じ加減速度の場合です。
著しい振動が生じる場合、適宜、速度・加減速度を落として使用してください。

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

■MMタイプ：X中速・Y中速

加減速度(G) ＼ Y軸ストローク(mm)	50～300 (50mmごと)	350	400
0.1	5	3	2
0.3	3	–	–

ストローク別価格表(標準価格)

Y軸ストローク(mm)		50				100				150			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

Y軸ストローク(mm)		200				250				300			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

Y軸ストローク(mm)		350				400			
Z軸ストローク(mm)		100		150		100		150	
R軸動作範囲(度)		±180	±360	±180	±360	±180	±360	±180	±360
X軸ストローク(mm)	50	–	–	–	–	–	–	–	–
	100	–	–	–	–	–	–	–	–
	150	–	–	–	–	–	–	–	–
	200	–	–	–	–	–	–	–	–
	250	–	–	–	–	–	–	–	–
	300	–	–	–	–	–	–	–	–
	350	–	–	–	–	–	–	–	–
	400	–	–	–	–	–	–	–	–
	450	–	–	–	–	–	–	–	–
	500	–	–	–	–	–	–	–	–
	550	–	–	–	–	–	–	–	–
	600	–	–	–	–	–	–	–	–
	650	–	–	–	–	–	–	–	–
	700	–	–	–	–	–	–	–	–
	750	–	–	–	–	–	–	–	–
	800	–	–	–	–	–	–	–	–

(注) Z軸のブレーキ価格は、上記価格に含まれています。
(注) 上記はケーブルベアなし、配線なしの価格です。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	長さ	PM1	PM2
標準タイプ	**1L**	1m	–	–
	3L	3m	–	–
	5L	5m	–	–
	6L ～ **10L**	6m ～ 10m	–	–
	11L ～ **15L**	11m ～ 15m	–	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸、第4軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

スペック

項目	X軸	Y軸	Z軸	R軸
構成軸	RCP6-WSA14C	RCP6-SA7C	TTPIK-AZR	
ストローク	50～800mm (50mmごと)	50～400mm (50mmごと)	100、150mm	180度、360度
最高速度(注2、3)	210mm/s	280mm/s	400mm/s	1000度/s
許容負荷慣性モーメント(注3)	–			0.01kg·m^2
モーターサイズ	56□ パルスモーター	56□ パルスモーター	42□ パルスモーター	42□ パルスモーター
ボールねじリード	8mm	8mm	12mm	–
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ12mm 転造C10	ボールねじ φ10mm 転造C10	–
繰返し位置決め精度	±0.01mm			±0.01度
ベース素材	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)			

(注2) 移動距離が短い場合や加速度が低い場合は最高速度に到達しない場合があります。ストロークにより最高速度が変化する場合があります。詳細は、5-569ページのストローク別最高速度をご参照ください。
(注3) R軸は負荷慣性モーメントにより、角速度・加減速度が異なります。詳細は、5-569ページをご確認ください。

適応コントローラー

コントローラーは、別途販売となります。各コントローラーページをご参照ください。

タイプ	構成軸	接続可能コントローラー	参照ページ
PM1	X軸：WSA14C Y軸：SA7C Z軸	PCON-CB/CGB	8-195
		PCON-CYB/PLB/POB	8-221
		MSEL	8-317
PM2	R軸	RCON-PC	8-57

(注) 高出力設定仕様で動作可能です。高出力無効設定で使用する場合は、弊社までお問合わせください。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 第1配線(X軸横)	標準価格 第2配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	**N**	5-567	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅38mm)	**CT**		–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅50mm)	**CTM**		–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅63mm)	**CTL**		–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅80mm) (注1)	**CTXL**		–	選択不可

(注1) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

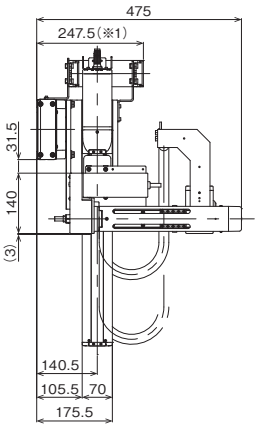
名称	オプション記号	参照頁	標準価格 X軸	Y軸	Z軸
ブレーキ(注4)	**B**	5-563	–	–	標準装備
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	5-564	–	選択不可	
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	5-564	–		
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	5-564	–		
カバー付き	**CO**	5-563	選択不可		–
原点逆仕様	**NM**	5-565	–	–	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	5-566	–	–	選択不可

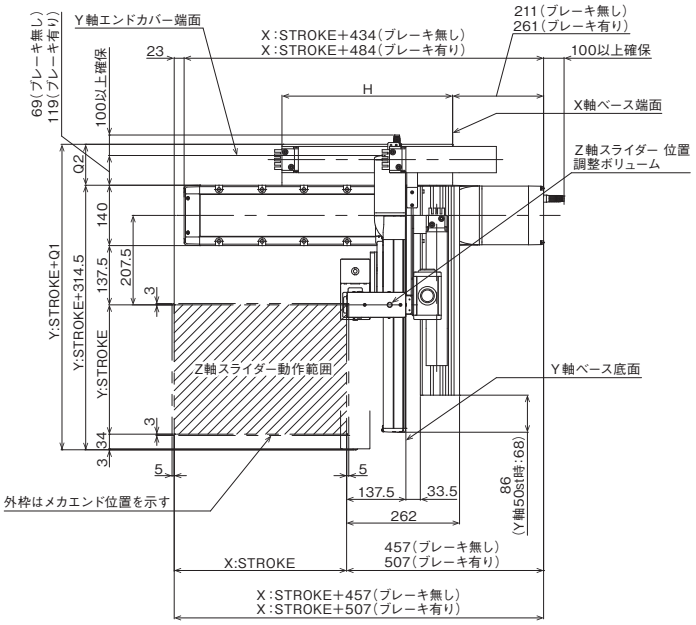
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。
詳細は構成軸ページをご参照ください。

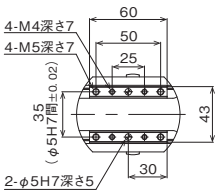
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 第1配線・第2配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
(注) ケーブルベアの詳細は5-567ページをご覧ください。

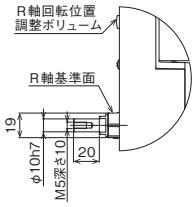
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



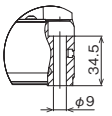




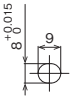
Z軸スライダー詳細図



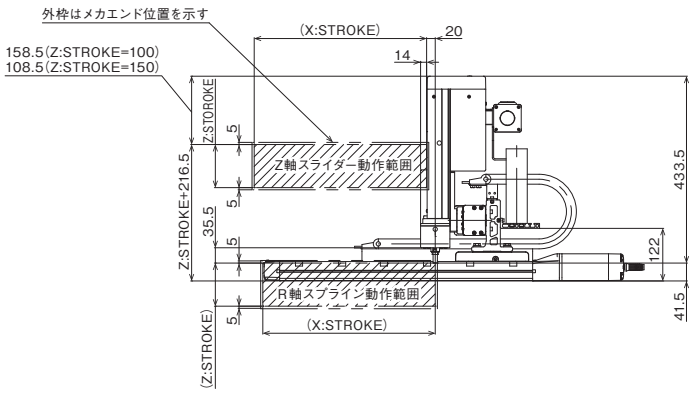
R軸スプライン先端 詳細図

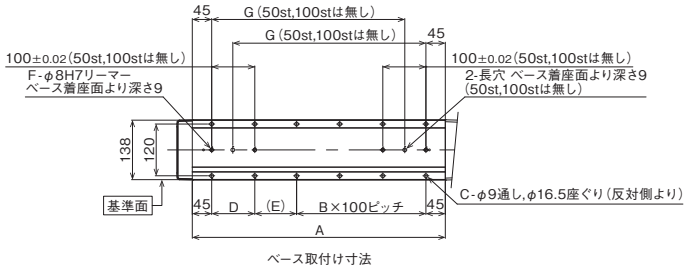


X軸ベース取付け穴 詳細図



X軸ベース長穴 詳細図





ベース取付け寸法

■ストローク別寸法

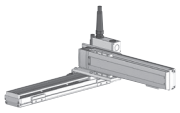
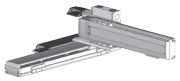
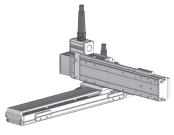
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
E	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
F	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
G	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
H	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	397.5	409.5	424.5	442.5
Q2	83	95	110	128

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2の寸法が変わります。

ICS 2 軸組合わせ

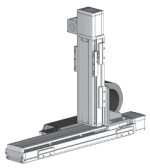
単軸ロボット 2 軸組合わせ

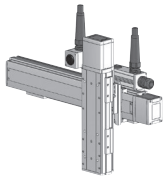
ICSB2 ICSPB2	X-Y 2 軸組合わせ	ISB/ISPB 組合わせ	ICSB2/ICSPB2-BA□H	5-211	
			ICSB2/ICSPB2-BA□M	5-213	
			ICSB2/ICSPB2-BB□H	5-215	
			ICSB2/ICSPB2-BB□M	5-217	
			ICSB2/ICSPB2-BC□H	5-219	
			ICSB2/ICSPB2-BC□M	5-221	
			ICSB2/ICSPB2-BD□H	5-223	
			ICSB2/ICSPB2-BE□S	5-225	
			ICSB2/ICSPB2-BE□H	5-227	
			ICSB2/ICSPB2-BE□M	5-229	
			ICSB2/ICSPB2-BF□S	5-231	
			ICSB2/ICSPB2-BF□H	5-233	
			ICSB2/ICSPB2-BG□S	5-235	
			ICSB2/ICSPB2-BH□S	5-237	
			ICSB2/ICSPB2-BP□H	5-239	
			ICSB2/ICSPB2-BP□M	5-241	
			ICSB2/ICSPB2-BQ□H	5-243	
			ICSB2/ICSPB2-BQ□M	5-245	
			ICSB2/ICSPB2-BM□H	5-247	
			ICSB2/ICSPB2-BM□M	5-249	
			ICSB2/ICSPB2-B1N□H	5-251	
			ICSB2/ICSPB2-B1N□M	5-253	
			ICSB2/ICSPB2-B2N□H	5-255	
			ICSB2/ICSPB2-B2N□M	5-257	
			ICSB2/ICSPB2-SA□H	5-259	
			ICSB2/ICSPB2-SA□M	5-261	
			ICSB2/ICSPB2-S1C□H	5-263	
			ICSB2/ICSPB2-S1C□M	5-265	
			ICSB2/ICSPB2-S2C□H	5-267	
			ICSB2/ICSPB2-SG□S	5-269	
			ICSB2/ICSPB2-SG□H	5-271	

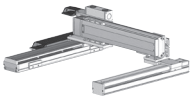
単軸ロボット２軸組合わせ

ICSB2
ICSPB2

X-Z 2軸組合わせ	ISB/ISPB 組合わせ	ICSB2/ICSPB2-ZA□H	5-273
		ICSB2/ICSPB2-ZA□M	5-275
		ICSB2/ICSPB2-Z1C□H	5-277
		ICSB2/ICSPB2-Z1C□M	5-279
		ICSB2/ICSPB2-Z2C□H	5-281
		ICSB2/ICSPB2-ZD□H	5-283
		ICSB2/ICSPB2-ZG□S	5-285
		ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-287
Y-Z 2軸組合わせ	ISB/ISPB 組合わせ	ICSB2/ICSPB2-YSA□H	5-289
		ICSB2/ICSPB2-YSA□M	5-291
		ICSB2/ICSPB2-YSC□H	5-293
		ICSB2/ICSPB2-YSC□M	5-295
		ICSB2/ICSPB2-YSG□H	5-297
		ICSB2/ICSPB2-YBA□H	5-299
		ICSB2/ICSPB2-YBA□M	5-301
		ICSB2/ICSPB2-YBC□H	5-303
		ICSB2/ICSPB2-YBC□M	5-305
		ICSB2/ICSPB2-YBG□S	5-307
		ICSB2/ICSPB2-YBG□H	5-309
X-Y Y軸ガントリー 2軸組合わせ	ISB/ISPB 組合わせ	ICSB2/ICSPB2-G1J□H	5-311
		ICSB2/ICSPB2-G2J□H	5-313
		ICSB2/ICSPB2-GB□H	5-315
		ICSB2/ICSPB2-GB□M	5-317
		ICSB2/ICSPB2-GC□H	5-319
		ICSB2/ICSPB2-GC□M	5-321
		ICSB2/ICSPB2-GD□H	5-323
		ICSB2/ICSPB2-GE□H	5-325
		ICSB2/ICSPB2-GE□M	5-327
		ICSB2/ICSPB2-GF□H	5-329
		ICSB2/ICSPB2-GG□H	5-331
		ICSB2/ICSPB2-GG□M	5-333
		ICSB2/ICSPB2-GH□H	5-335



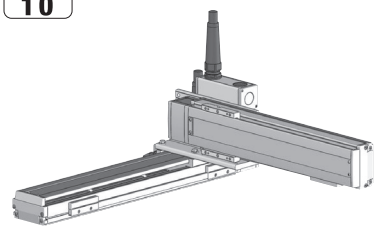




ICSB2-BA□H
ICSPB2-BA□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BA□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 90 900mm (70：700mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BA1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BA2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BA3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BA4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

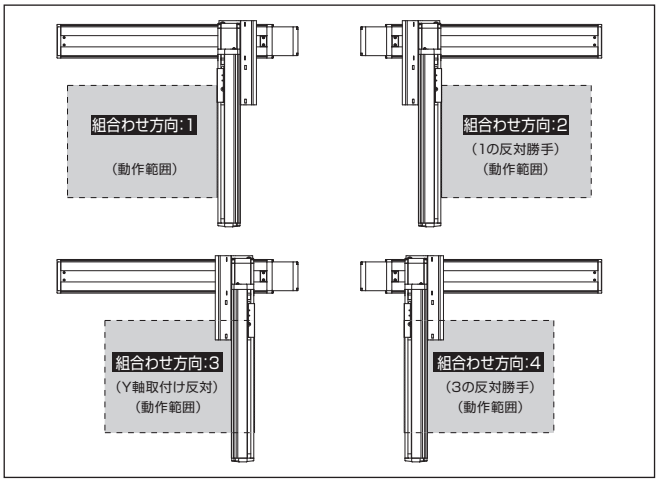
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 90：900mm（70：700mm）
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-T□-⑨-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/16mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm

適応コントローラー

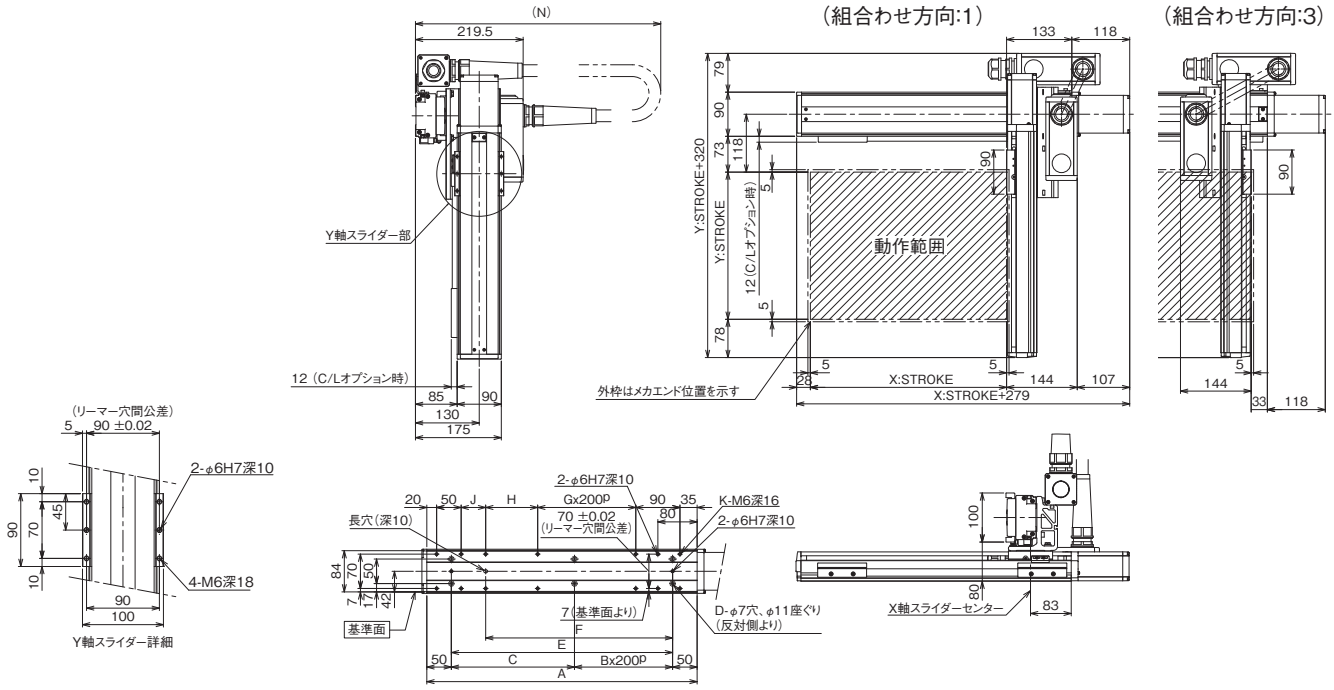
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

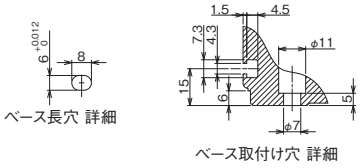
■ICSB2【ICSPB2】-BA□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

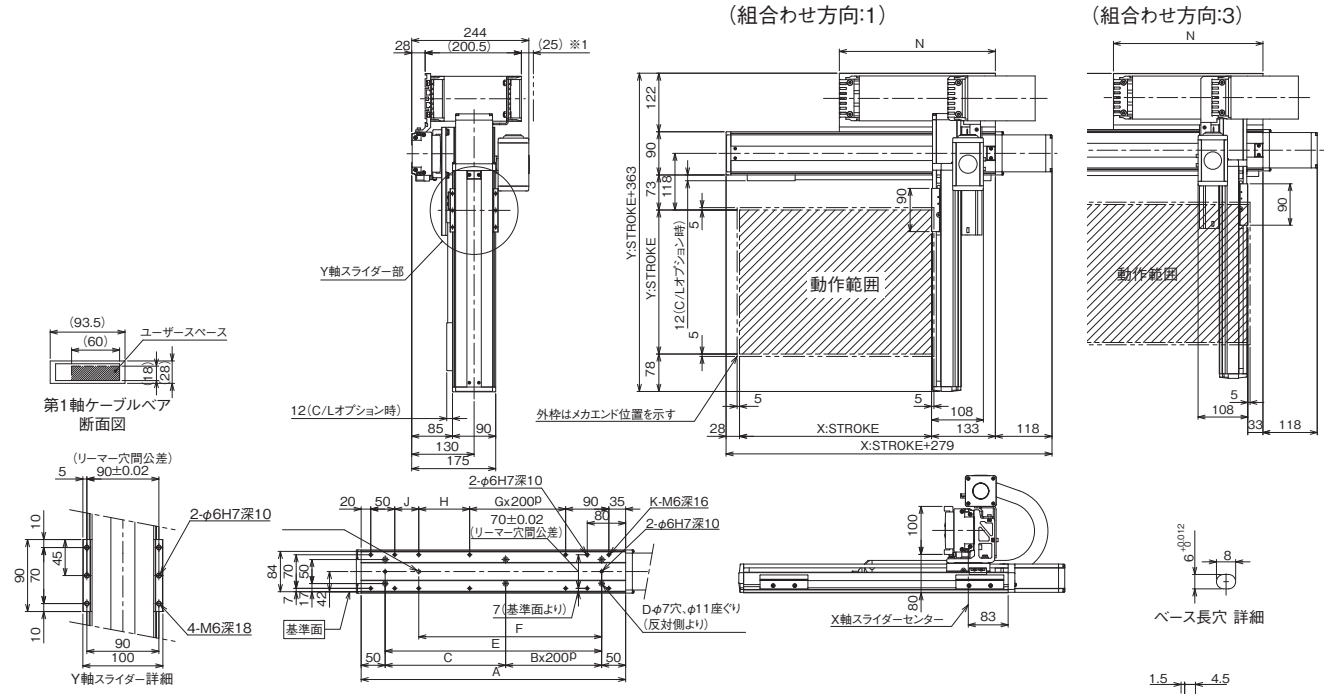


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	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）

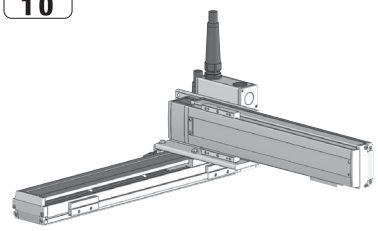
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

ICSB2-BA□M
ICSPB2-BA□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BA□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 90 900mm (70：700mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BA1M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BA2M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BA3M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BA4M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧

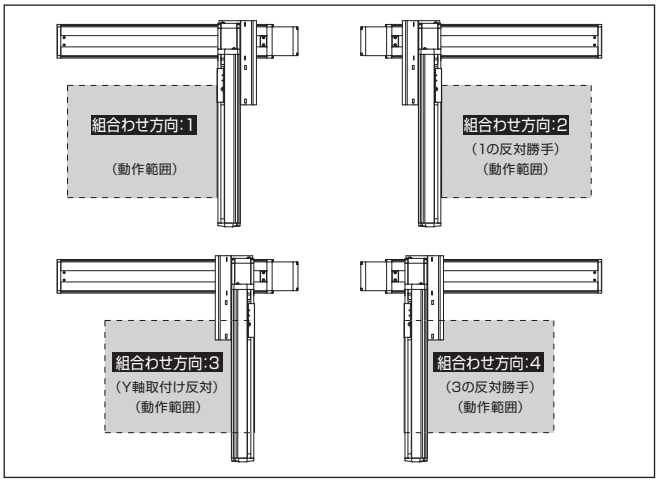
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 90：900mm（70：700mm）
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑨-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

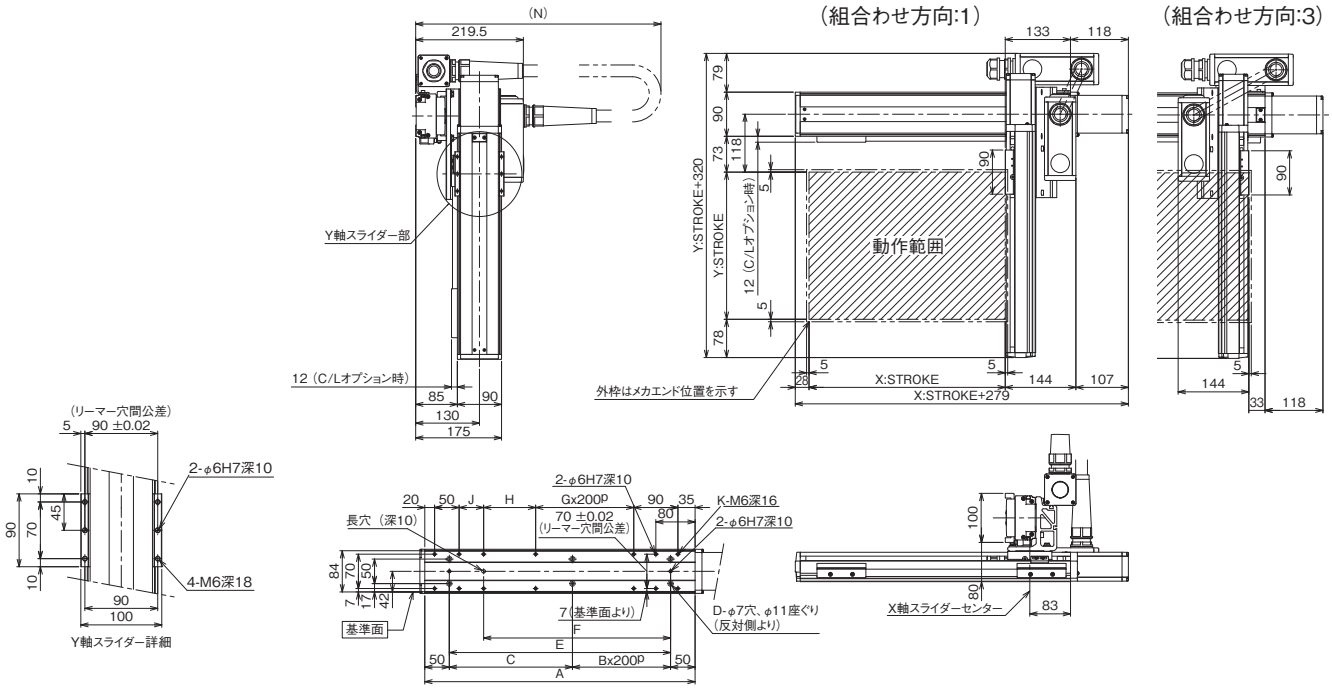
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

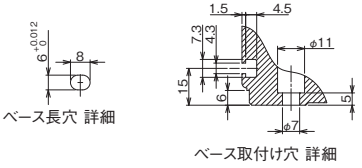
■ICSB2【ICSPB2】-BA□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

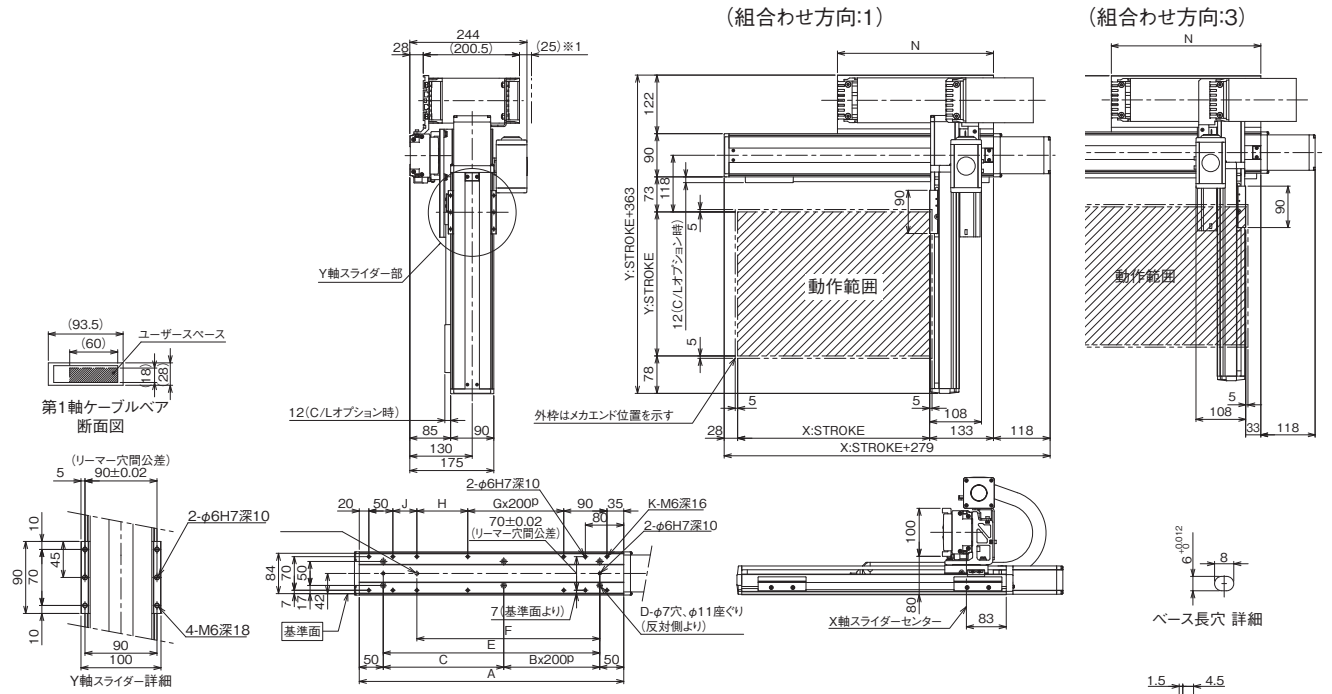


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281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



■ICSB2【ICSPB2】-BA□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

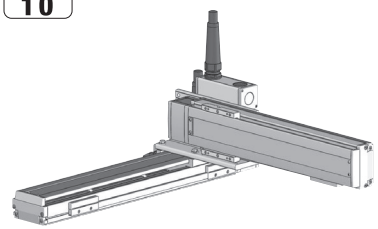


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151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

ICSB2-BB□H
ICSPB2-BB□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BB□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BB1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BB2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BB3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BB4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

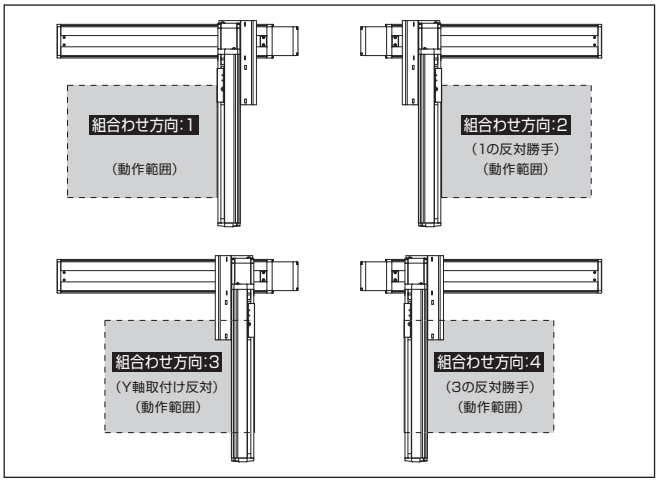
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-① -100-20-②-T□-⑨-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm

適応コントローラー

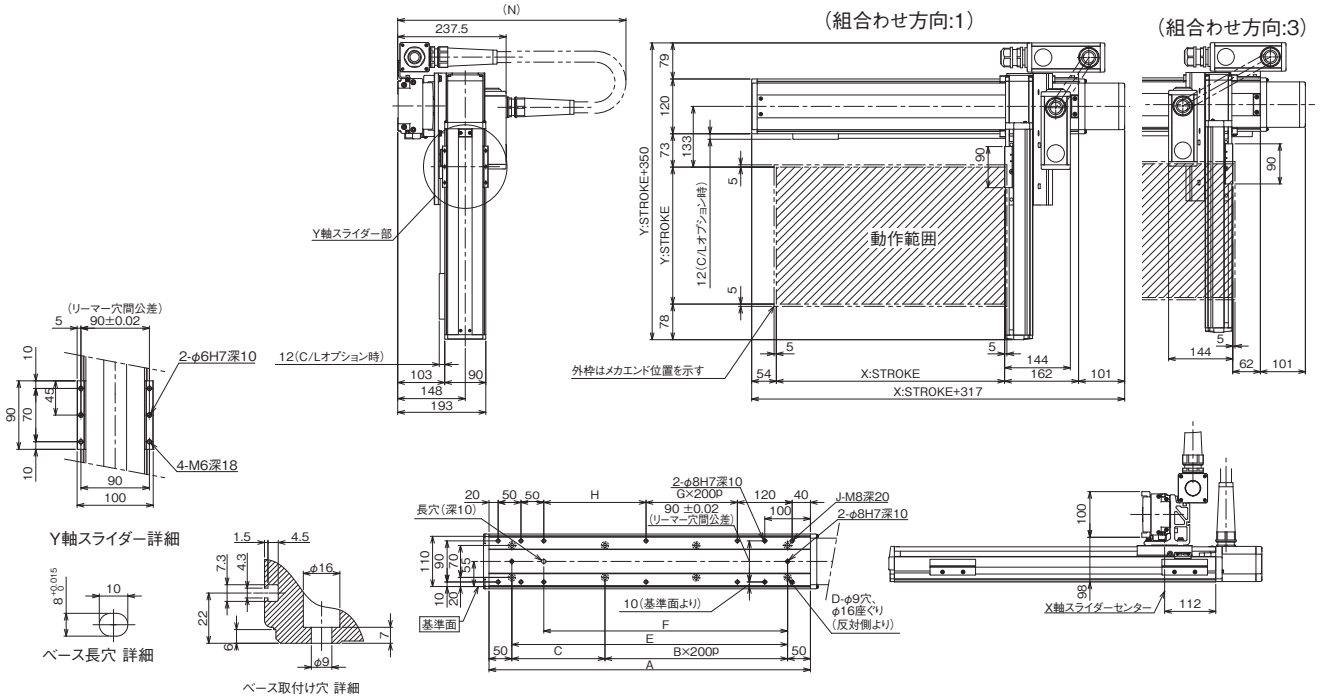
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BB□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

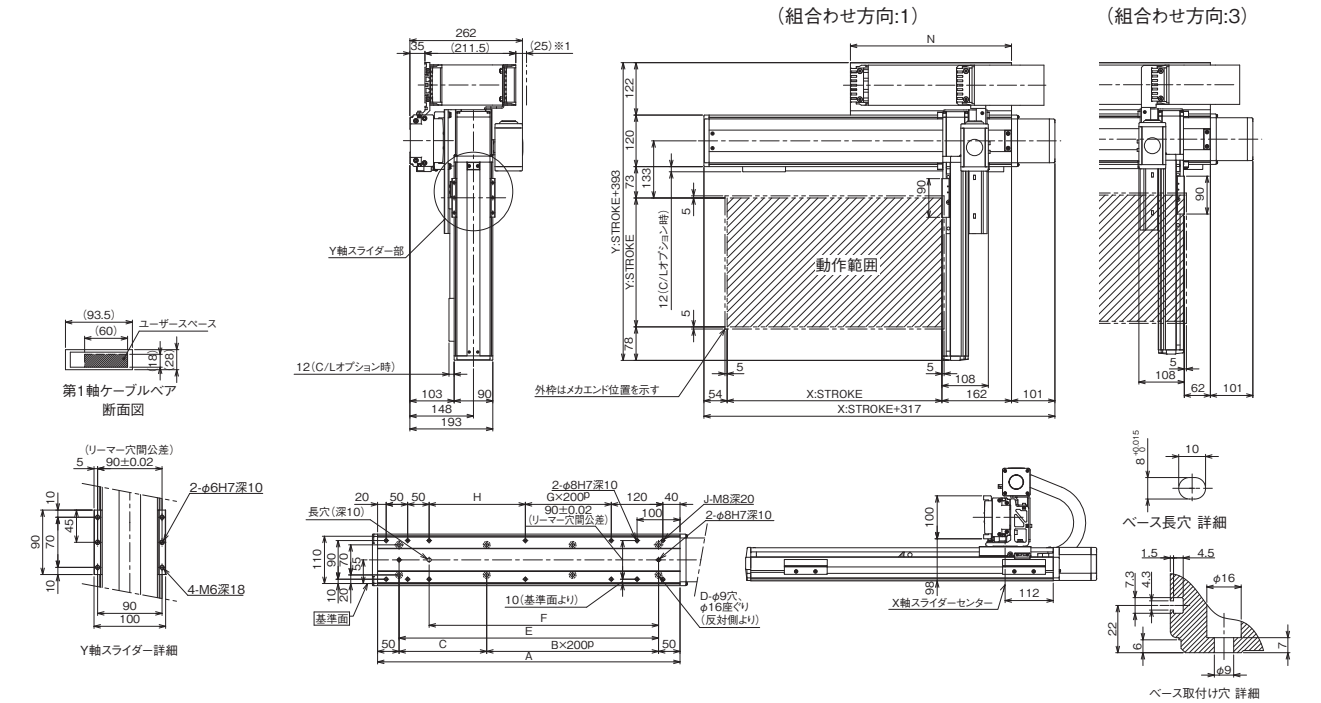


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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	750	800	800	850	850	900	900	950	950

■ICSB2【ICSPB2】-BB□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

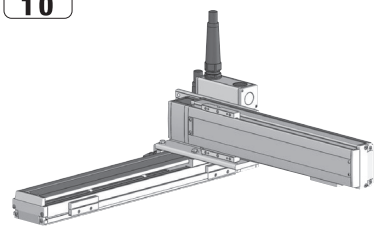


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-BB□M
ICSPB2-BB□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BB□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BB1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BB2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BB3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BB4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

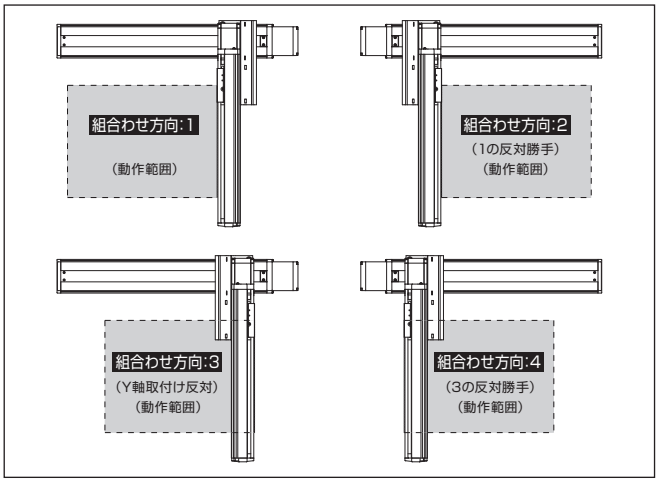
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑨-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

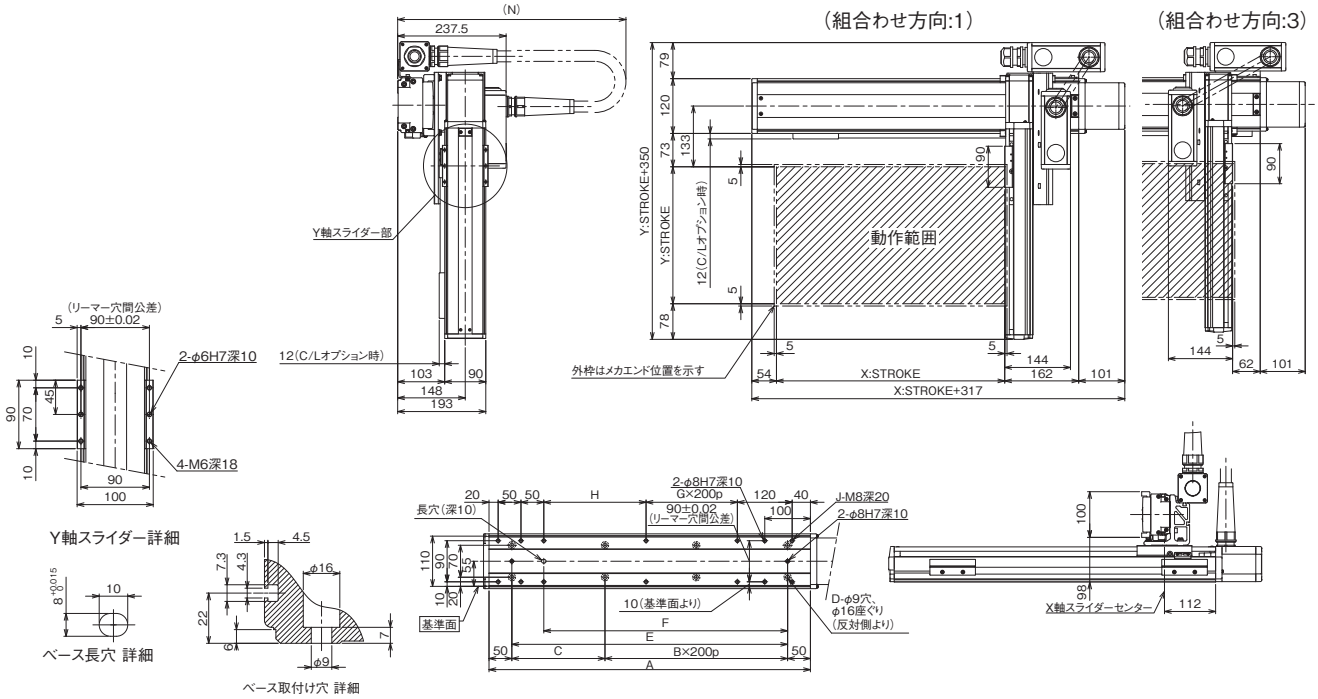
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BB□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

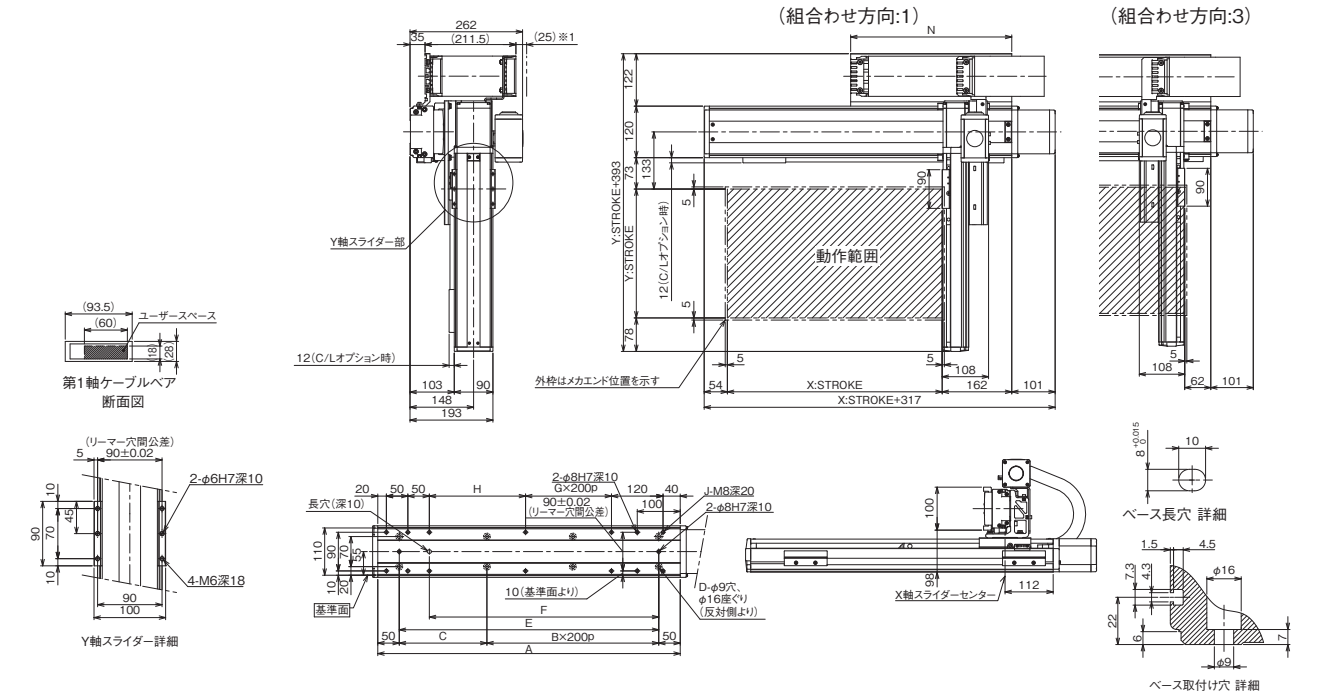
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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	750	800	800	850	850	900	900	950	950

■ICSB2【ICSPB2】-BB□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

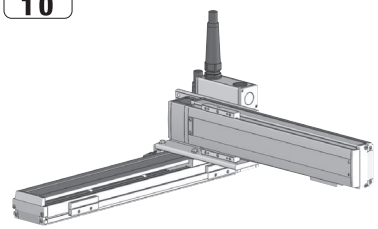


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-BC□H
ICSPB2-BC□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BC1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BC2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BC3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BC4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

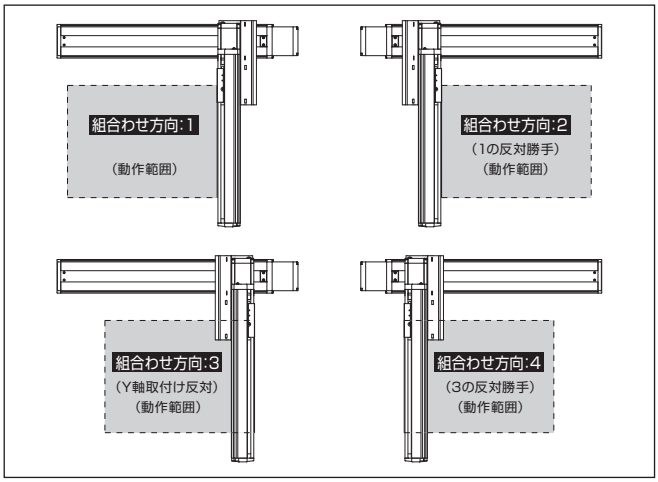
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑨-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4) ＼ 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	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

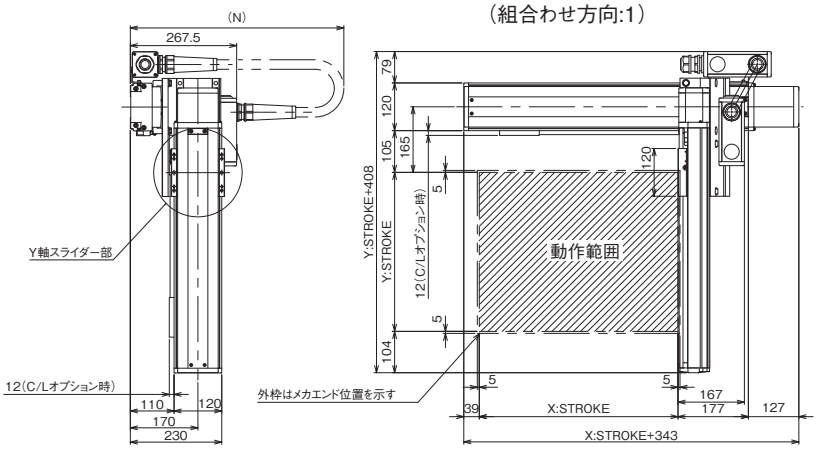
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BC□H-SC（自立ケーブル仕様）

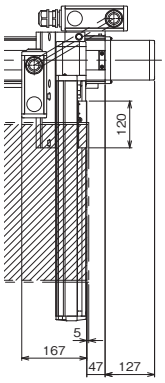
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

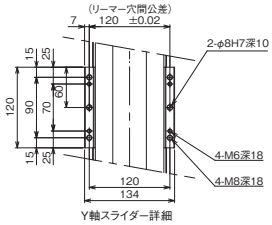
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

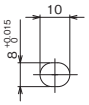
(組合わせ方向:1)

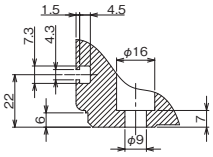


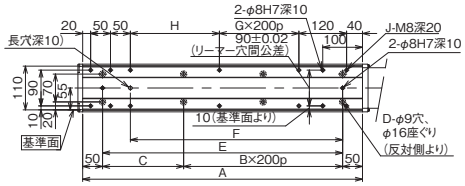
(組合わせ方向:3)

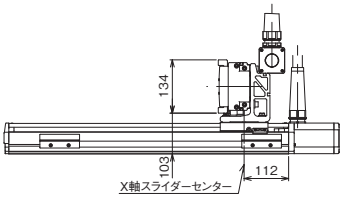










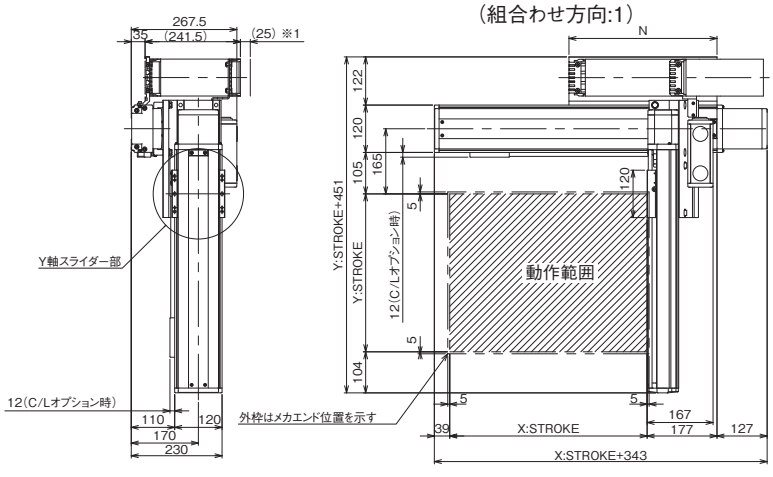


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

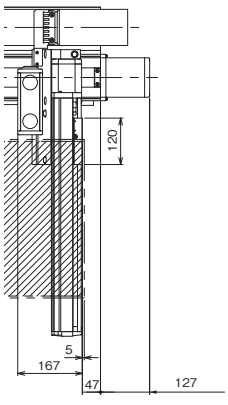
■ICSB2【ICSPB2】-BC□H-CT（ケーブルベア仕様）

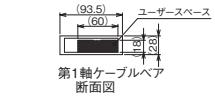
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

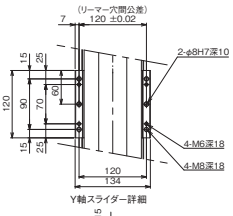
(組合わせ方向:1)

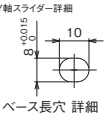


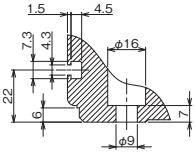
(組合わせ方向:3)

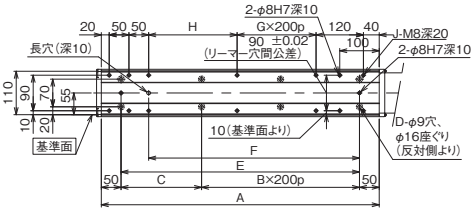


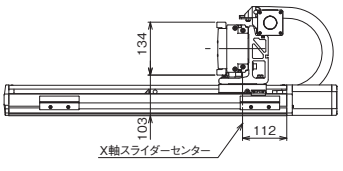










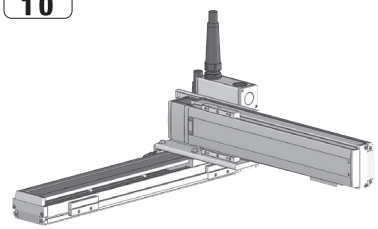


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-BC□M
ICSPB2-BC□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BC1M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BC2M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BC3M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BC4M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧

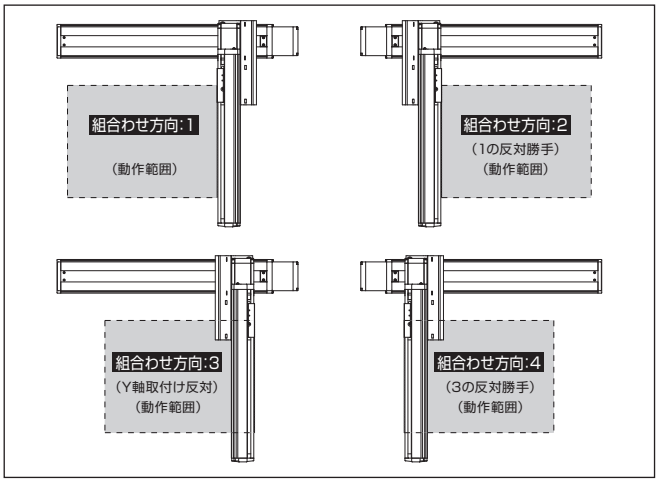
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑨-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4) ＼ 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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

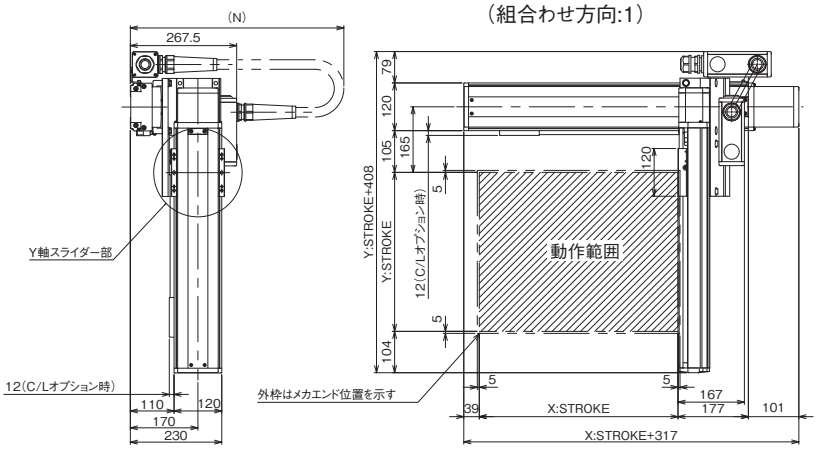
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BC□M-SC（自立ケーブル仕様）

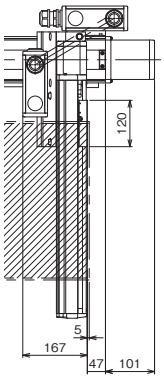
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

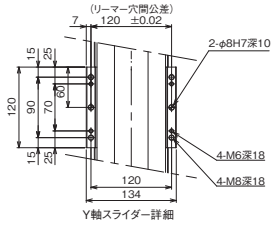
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

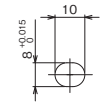
(組合わせ方向:1)

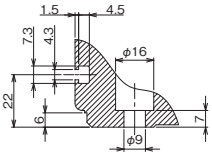


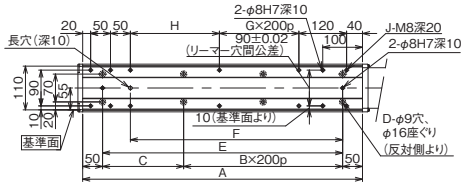
(組合わせ方向:3)

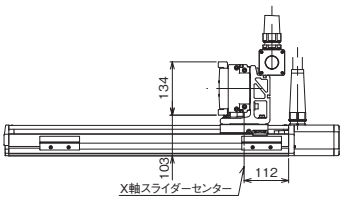










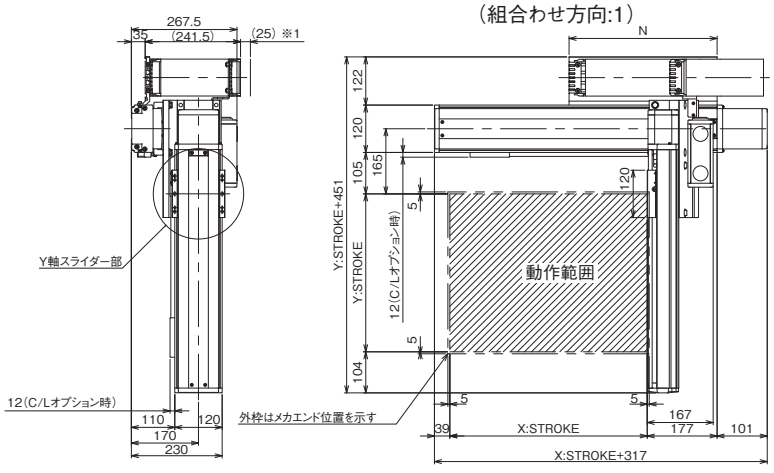


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

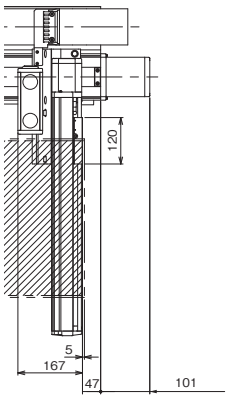
■ICSB2【ICSPB2】-BC□M-CT（ケーブルベア仕様）

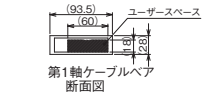
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

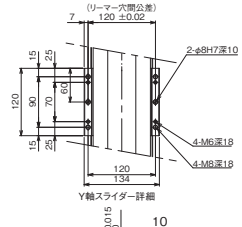
(組合わせ方向:1)

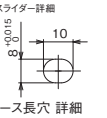


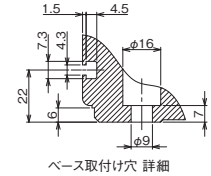
(組合わせ方向:3)

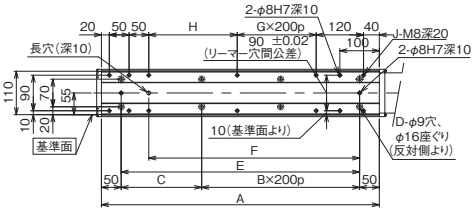


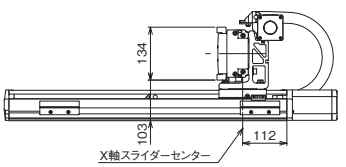










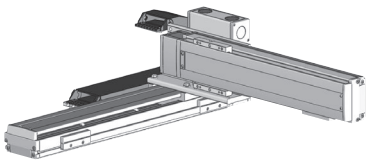


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-BD□H
ICSPB2-BD□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	- BD□H -	WA	-			-			-	T□	-		-		-	
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	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	X軸ストローク 80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Y軸ストローク 10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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		Z軸ケーブル配線 (オプション)	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BD1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BD2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BD3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BD4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

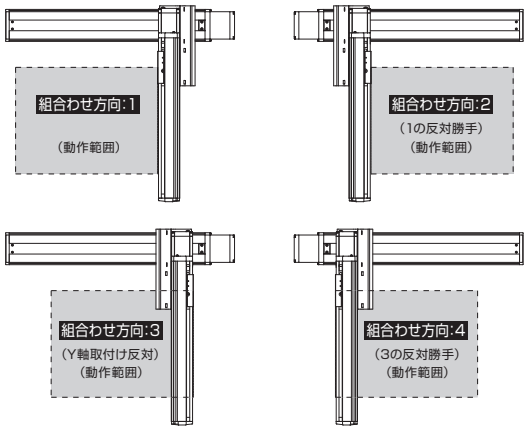
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑨-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注3)	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	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

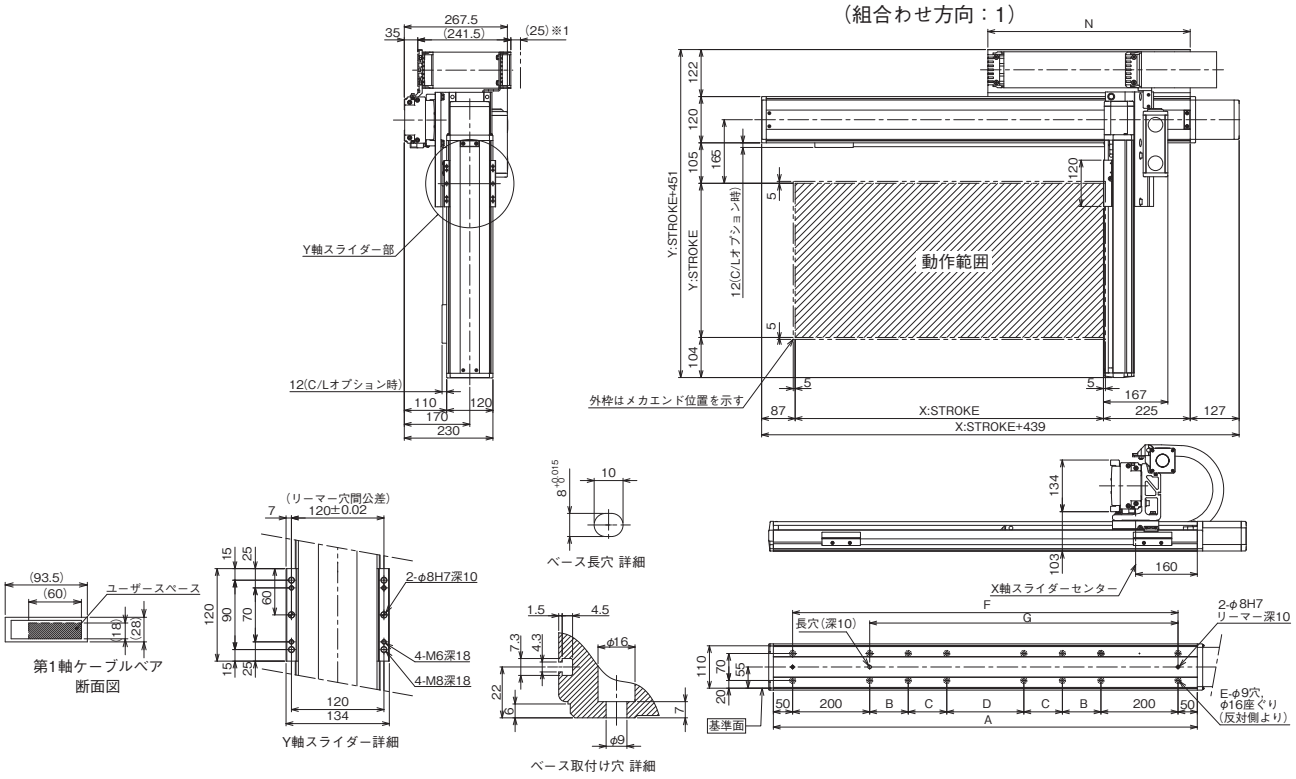
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BD□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

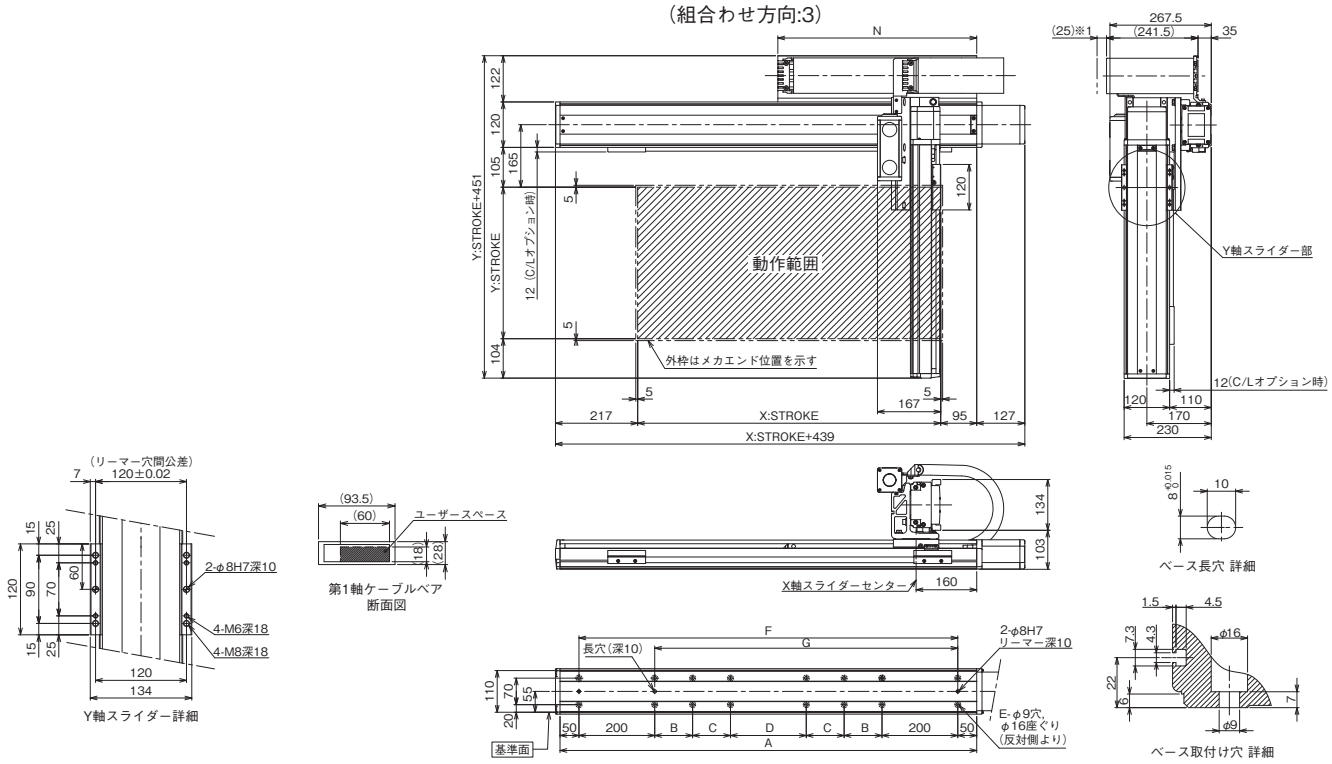
(組合わせ方向：1)



■ICSB2【ICSPB2】-BD□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

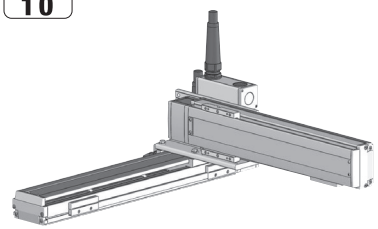


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB2-BE□S
ICSPB2-BE□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□S - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

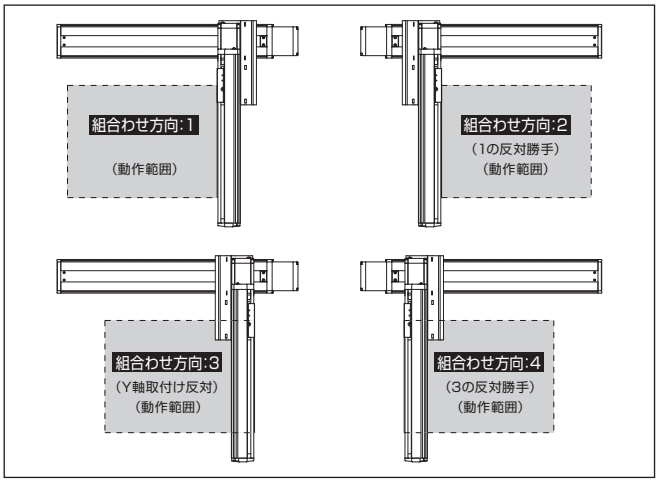
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-T□-⑨-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-30-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Y軸モーター出力／リード	200W/30mm

適応コントローラー

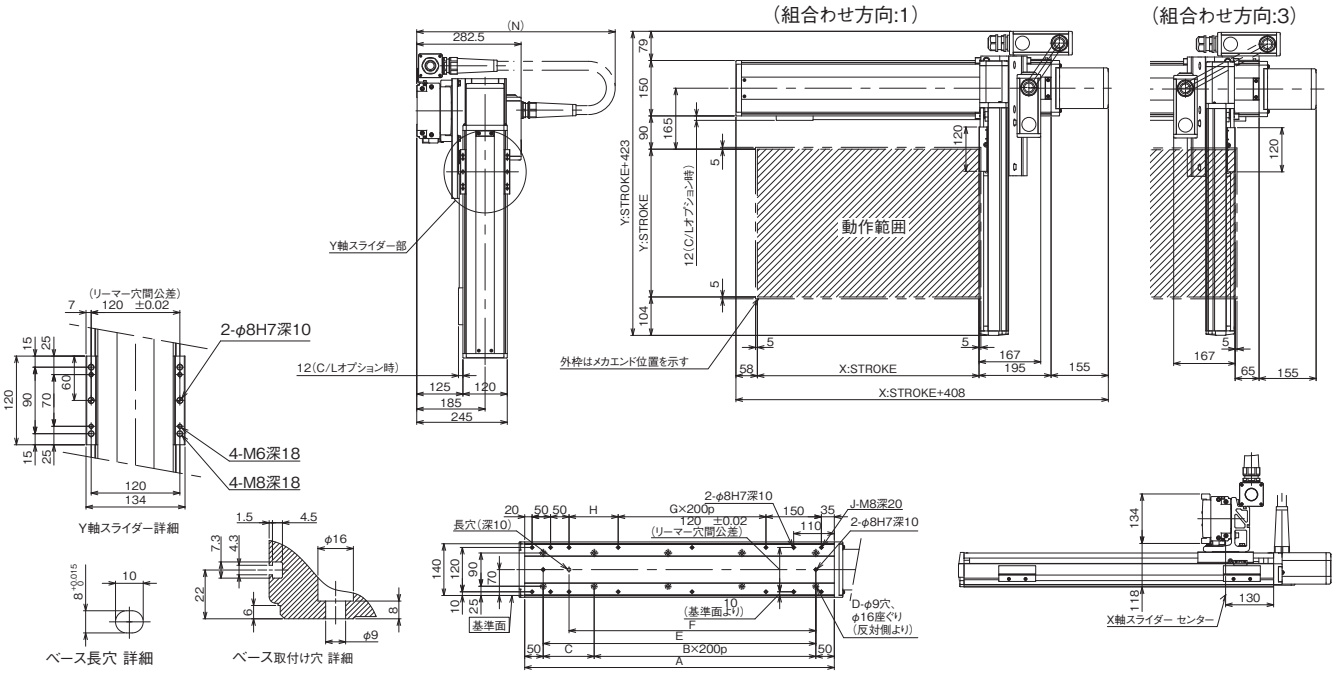
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BE□S-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

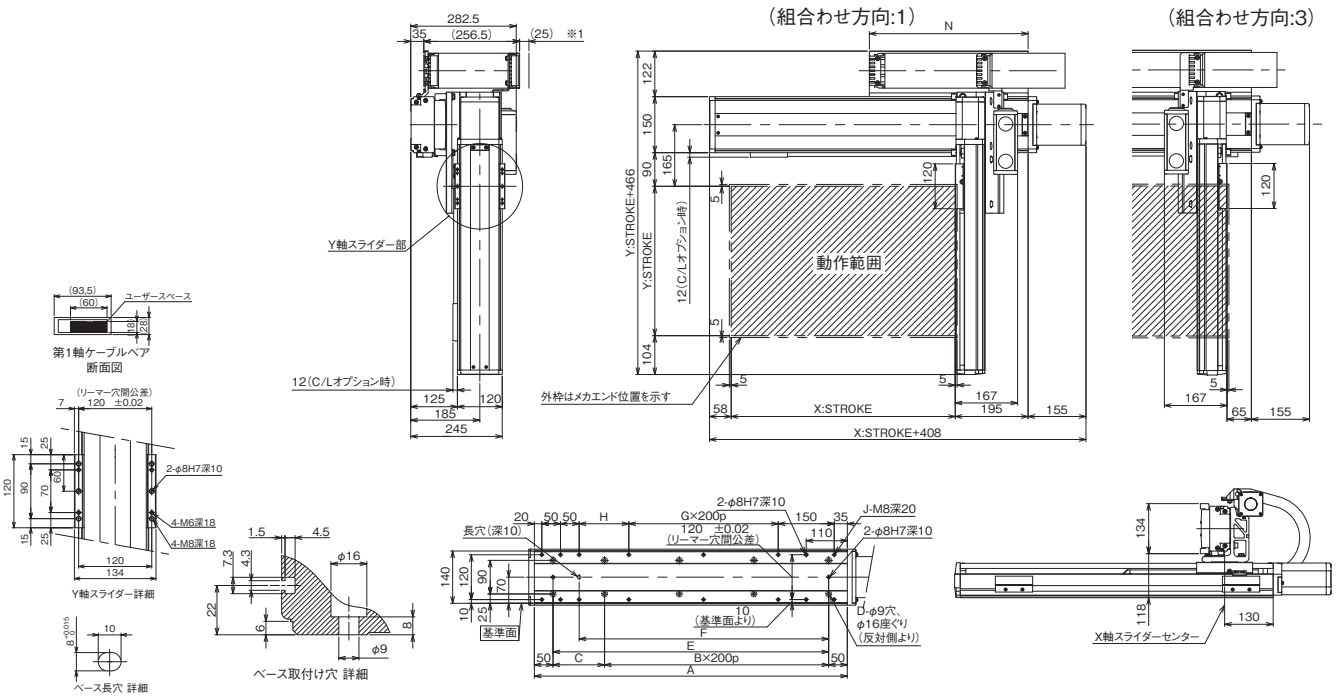
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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

■ICSB2【ICSPB2】-BE□S-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

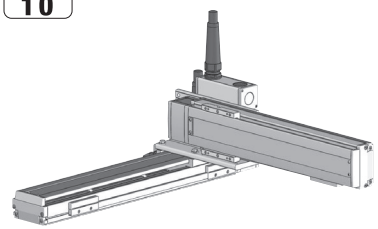


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-BE□H
ICSPB2-BE□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

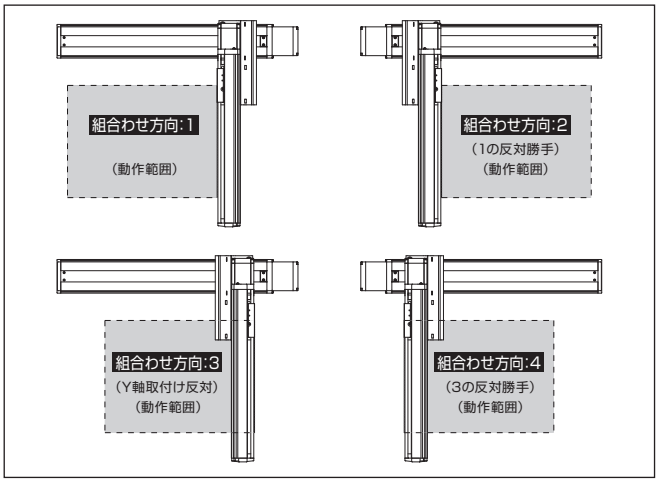
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注4)	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

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

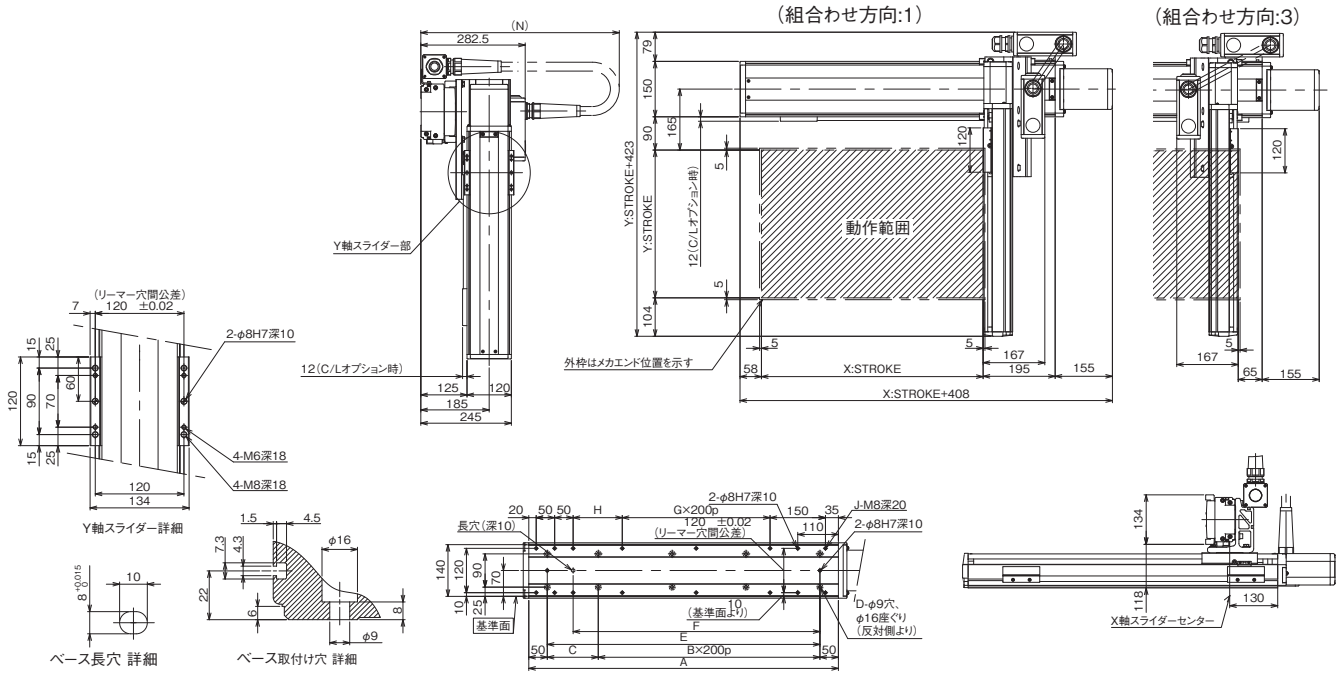
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BE□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

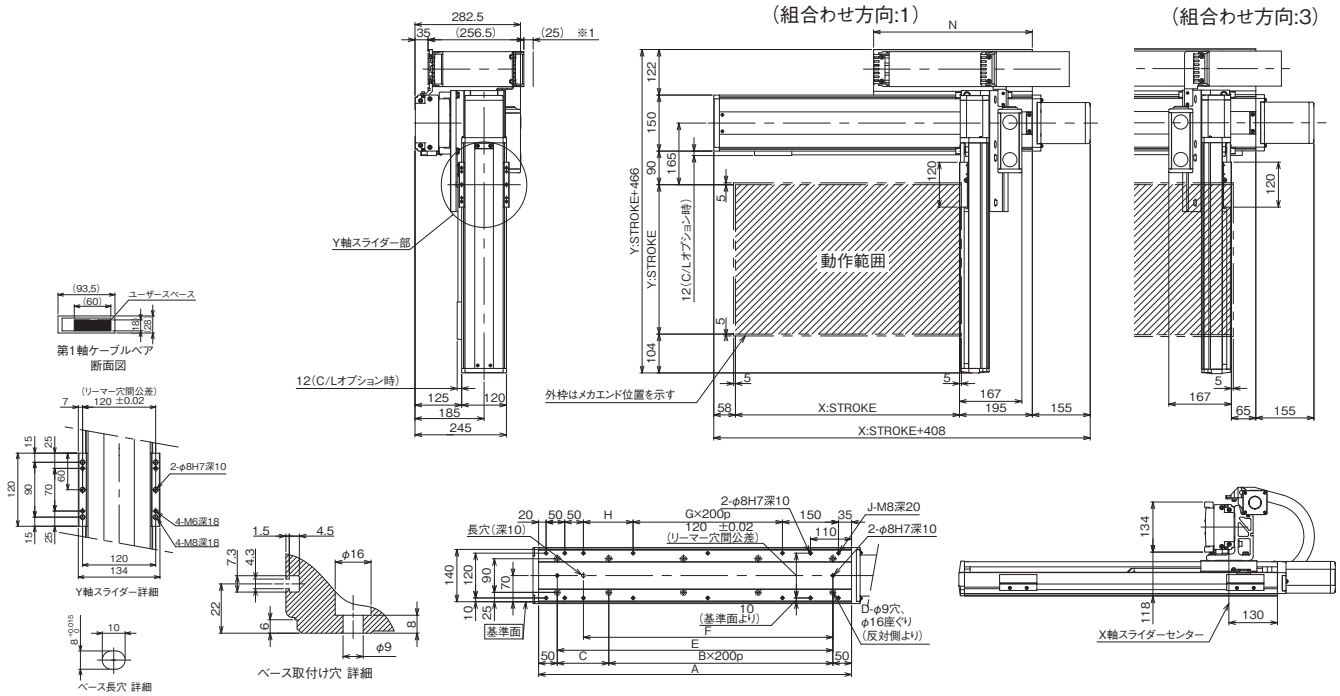
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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

■ICSB2【ICSPB2】-BE□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

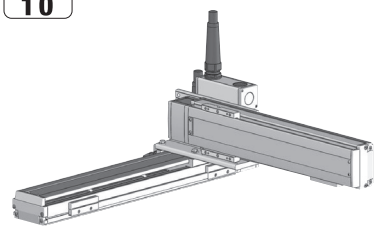


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-BE□M
ICSPB2-BE□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BE1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BE2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BE3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BE4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

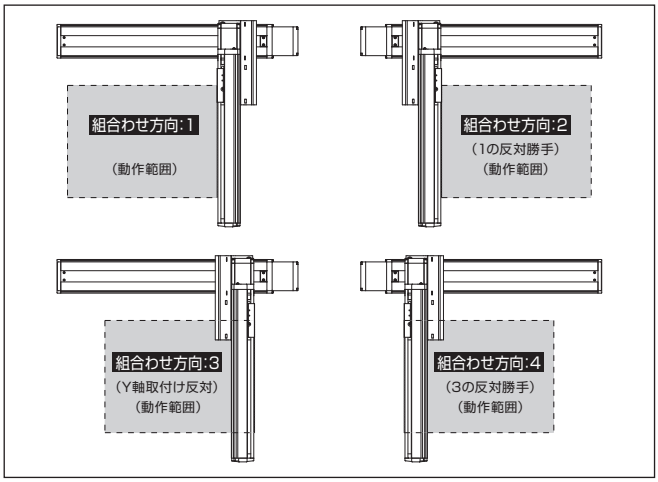
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-T□-⑨-③	3-437
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

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

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

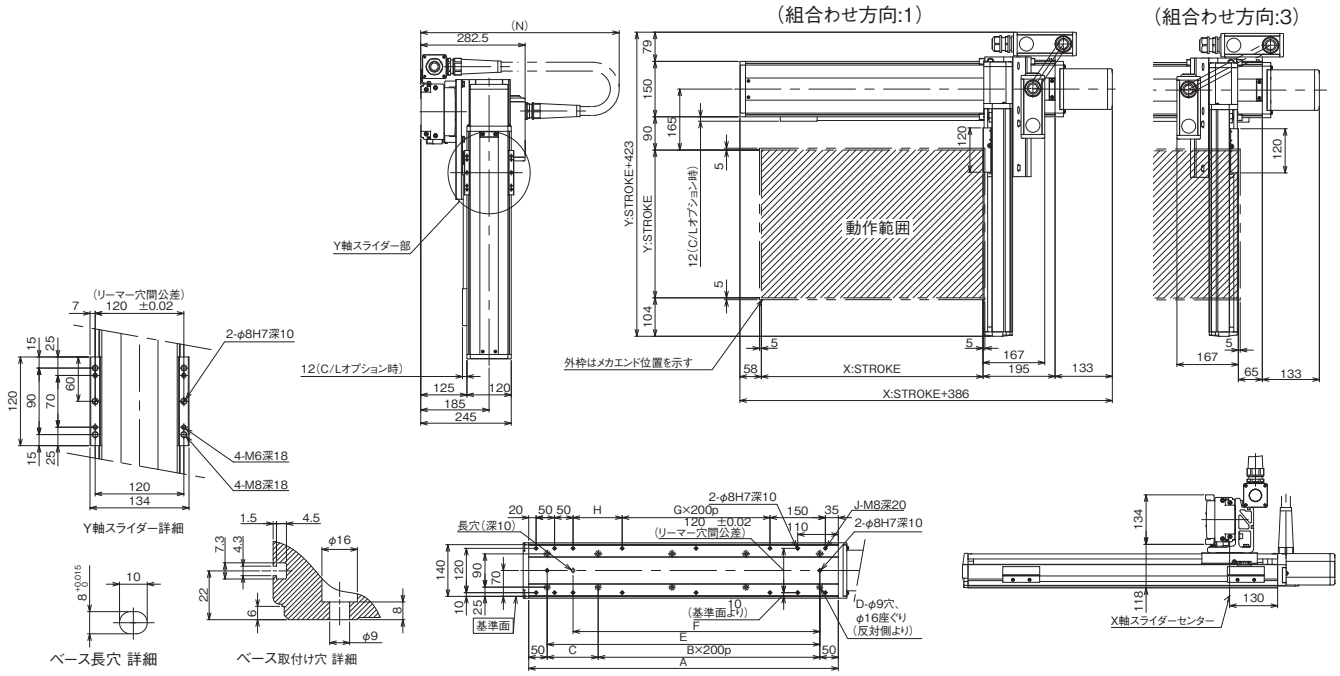
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BE□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

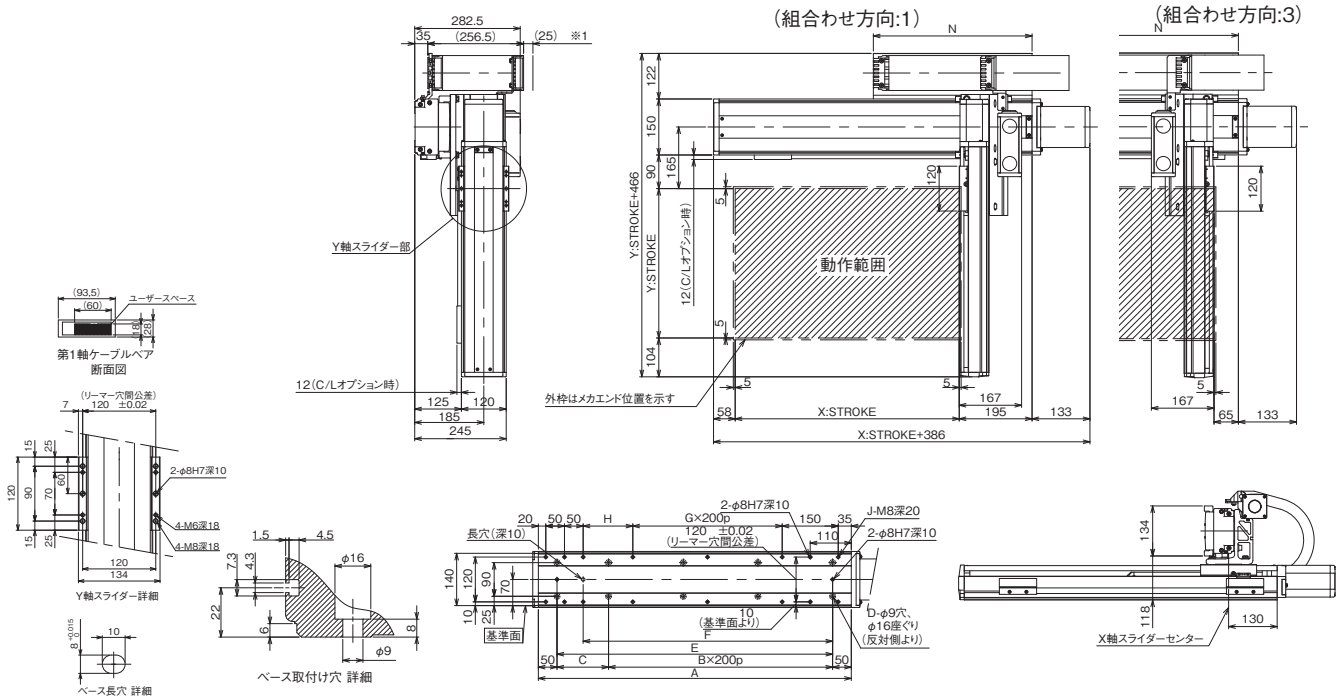
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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

■ICSB2【ICSPB2】-BE□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

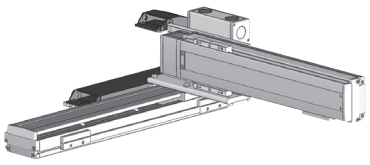


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-BF□S
ICSPB2-BF□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	BF□S	WA					T□			
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。）
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

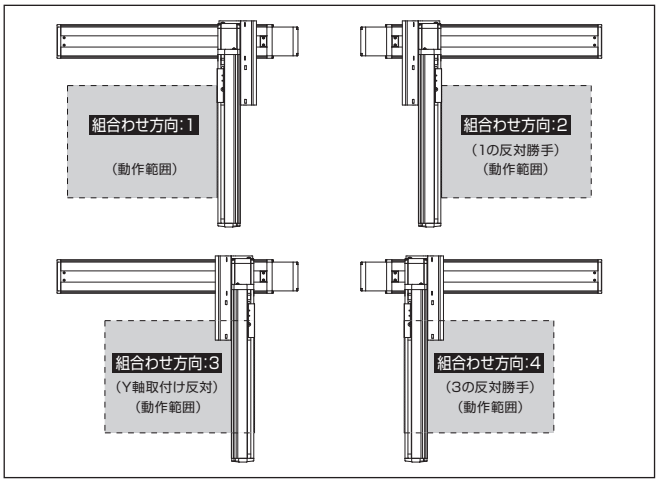
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-40-②-T□-⑨-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-30-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	900	820	740	680
Y軸	–						

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Y軸モーター出力／リード	200W/30mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

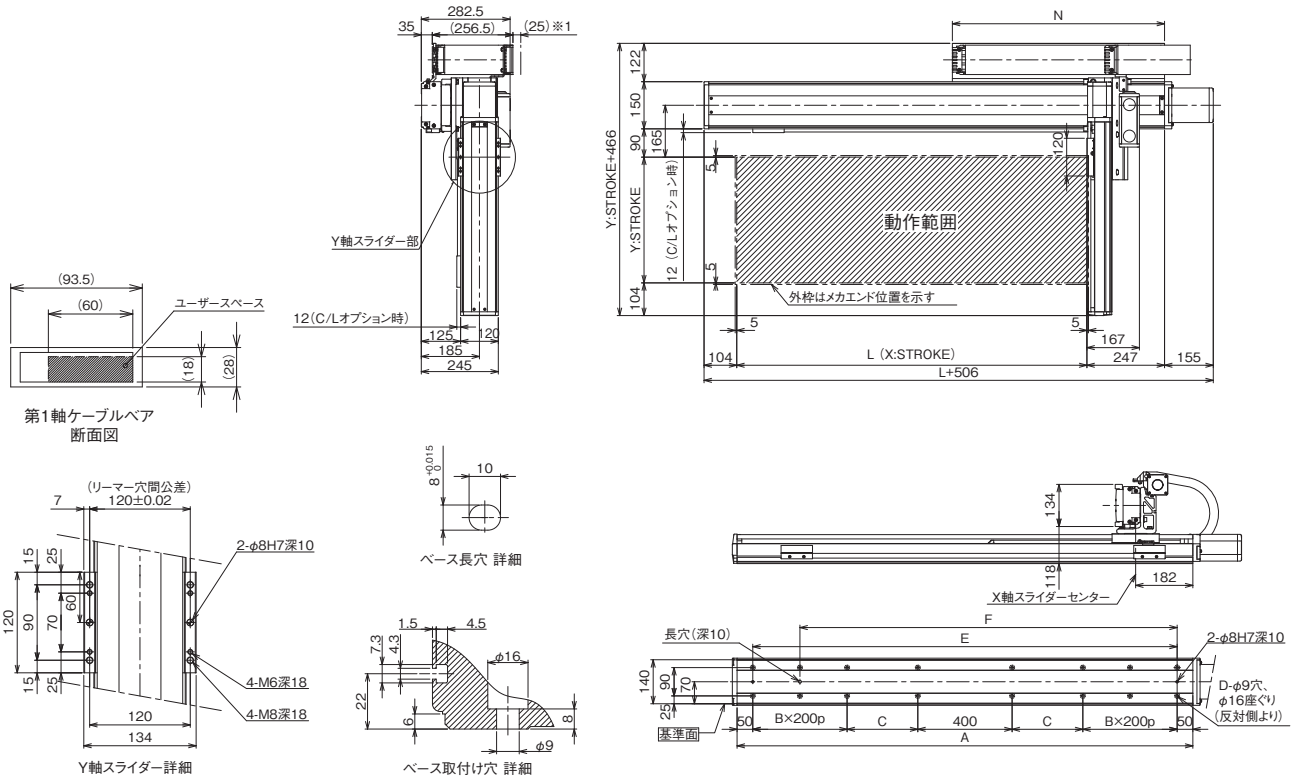
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BF□S-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

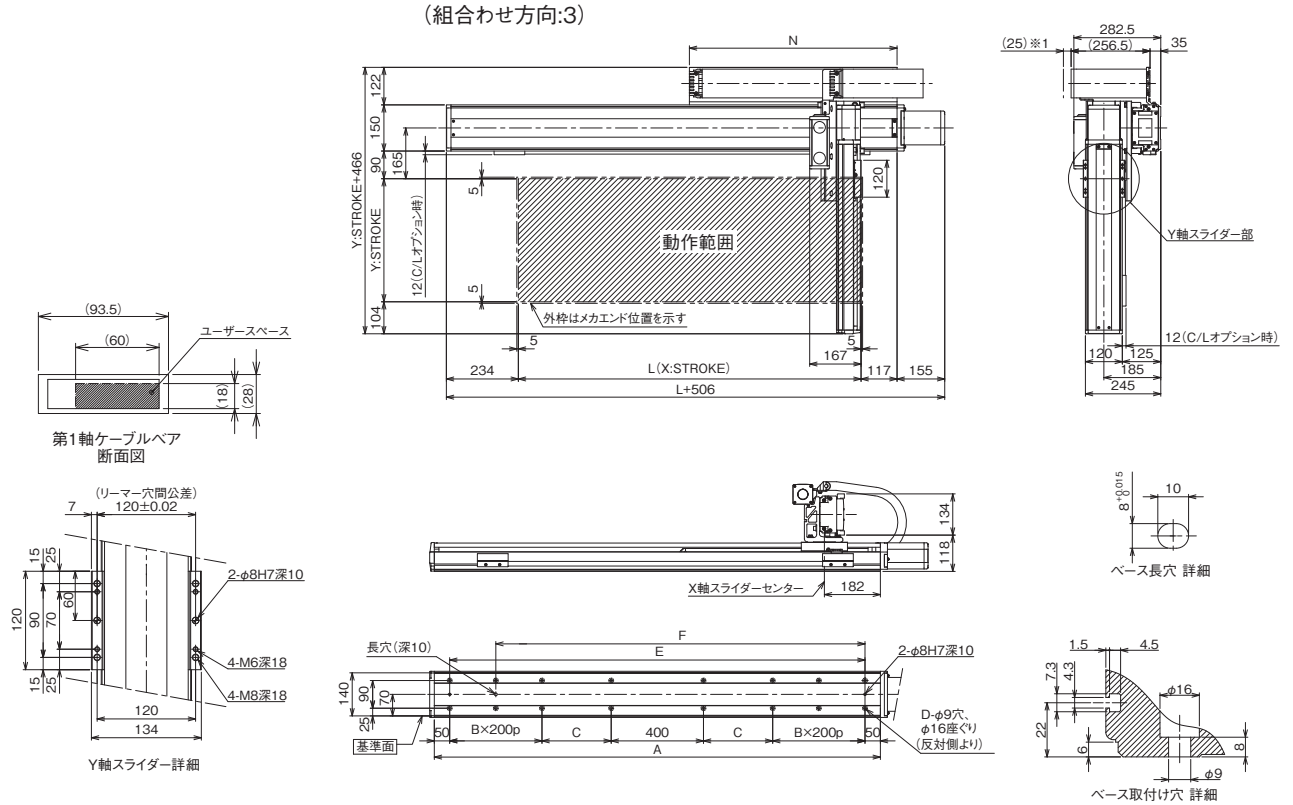
(組合わせ方向:1)



■ICSB2【ICSPB2】-BF□S-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

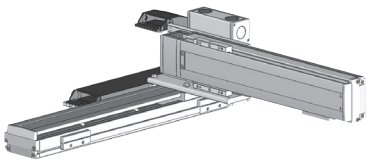


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB2-BF□H
ICSPB2-BF□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□H - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100〜250 2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	10〜70 700mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	（オプション）

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向（注1）	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BF1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BF2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BF3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BF4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

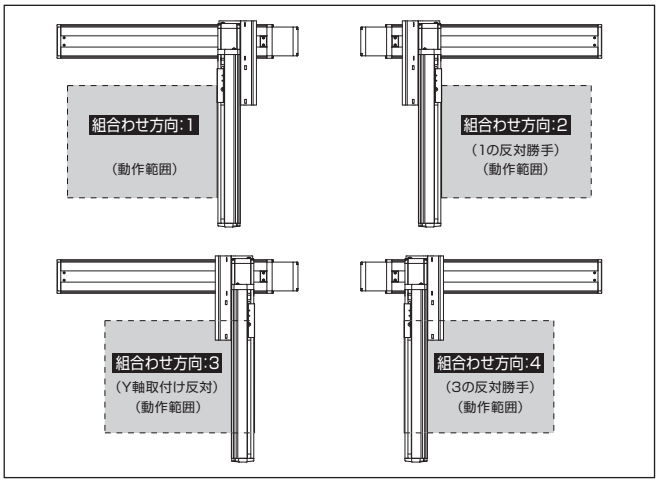
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線（オプション）(注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	460	410	370	340
Y軸	–						

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度（注3）	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（注5）	B	5-563
クリープセンサー（注6）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注6）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

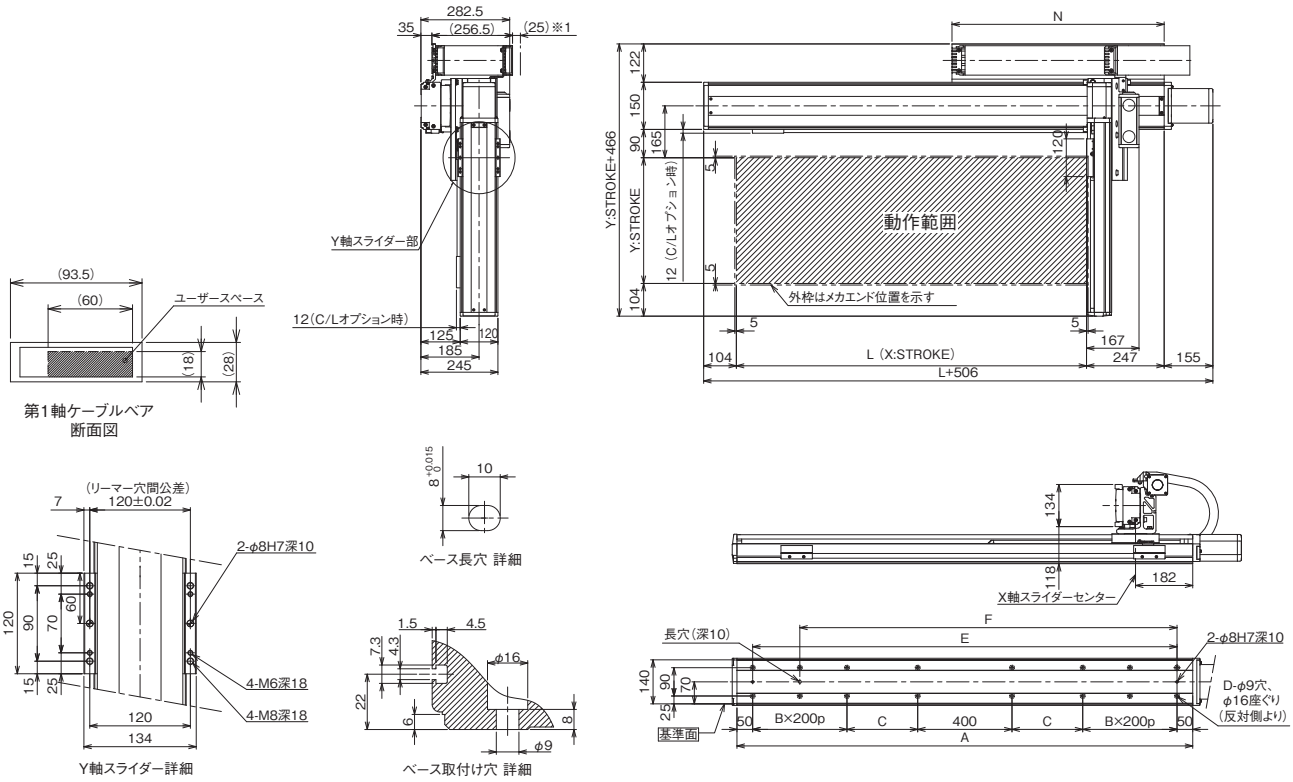
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BF□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

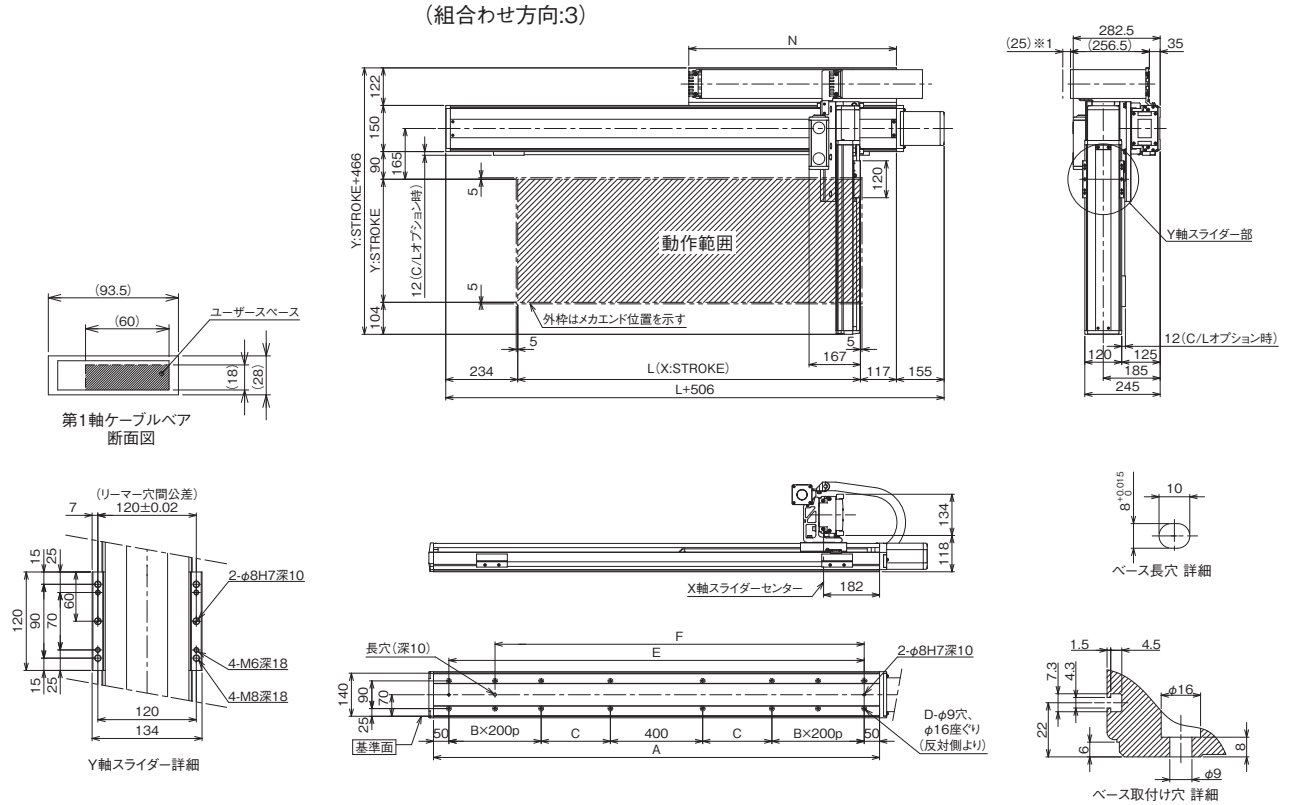
(組合わせ方向:1)



■ICSB2【ICSPB2】-BF□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

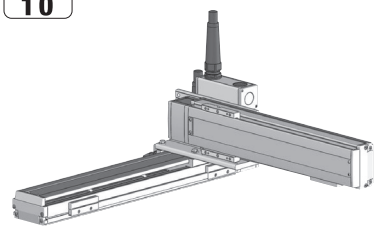


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB2-BG□S
ICSPB2-BG□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BG□S - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BG1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BG2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BG3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BG4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

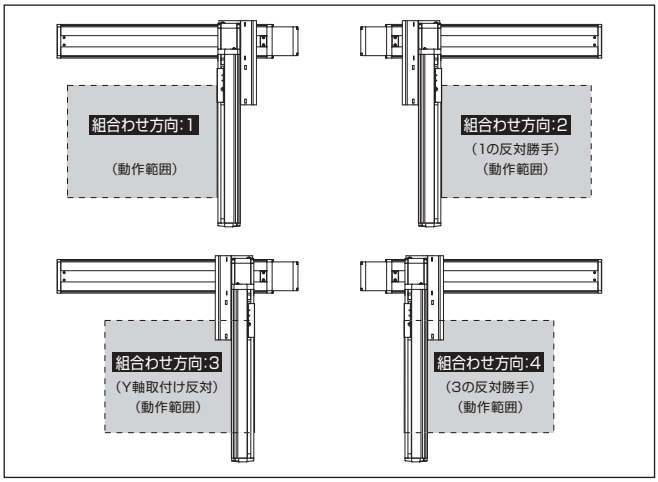
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-T□-⑨-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

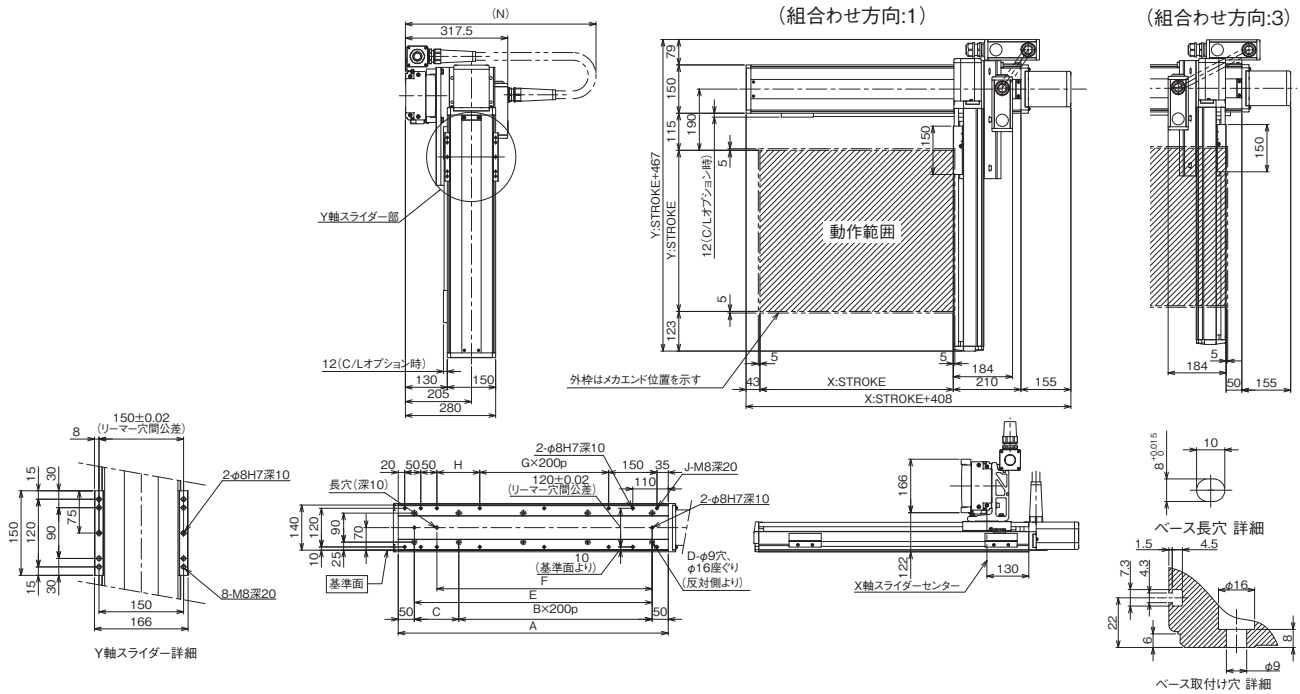
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BG□S-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

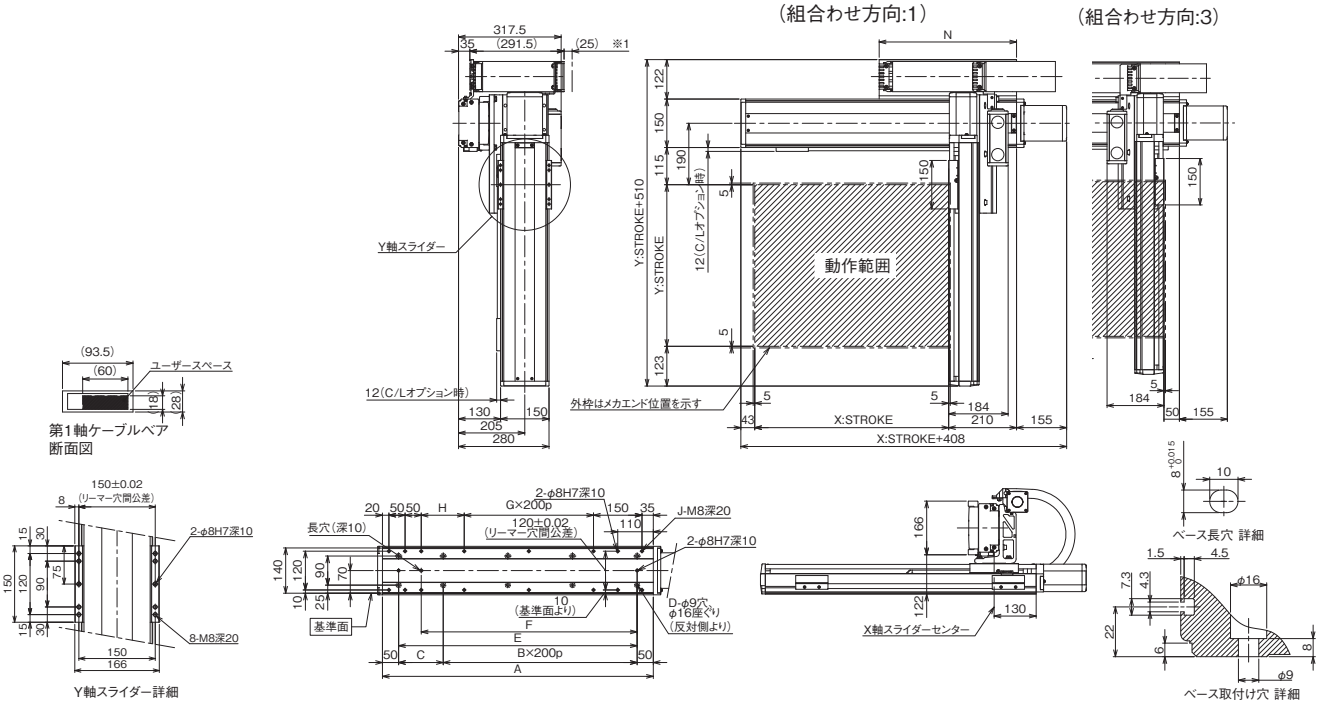
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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

■ICSB2【ICSPB2】-BG□S-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

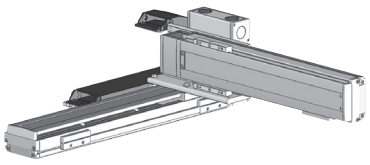


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-BH□S
ICSPB2-BH□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BH□S - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100〜250 1000mm〜2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10〜70 100mm〜700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。）
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BH1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BH2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BH3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BH4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

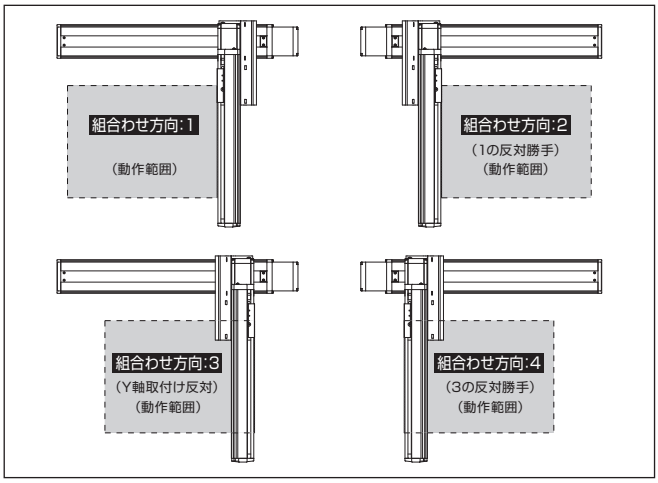
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-40-②-T□-⑨-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.6	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.7	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.8	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.9	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.2	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

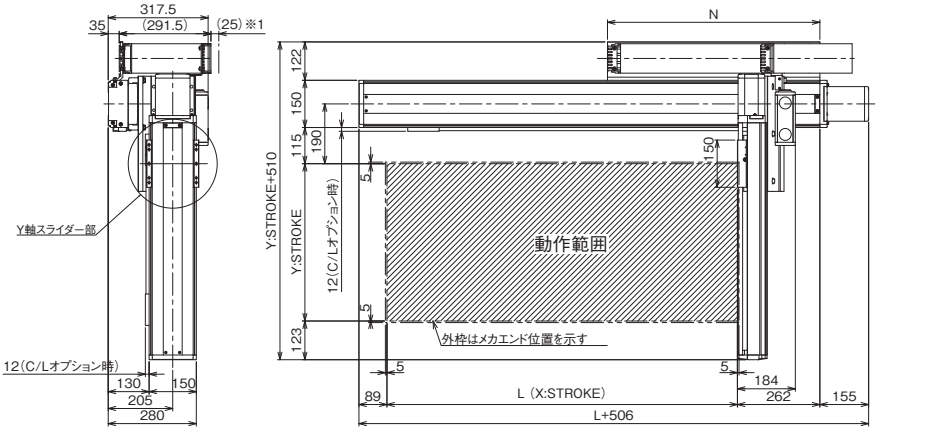
寸法図

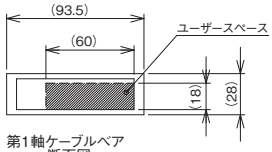
■ICSB2【ICSPB2】-BH□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

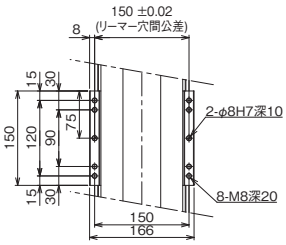
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

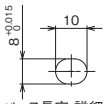


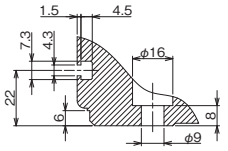


第1軸ケーブルベア
断面図

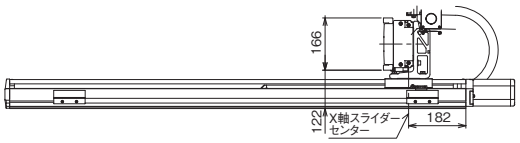


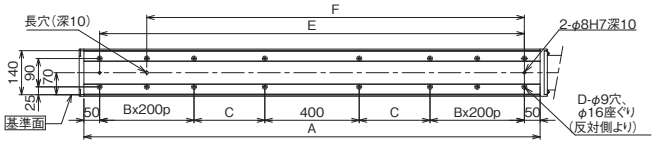
Y軸スライダー詳細





ベース取付け穴 詳細

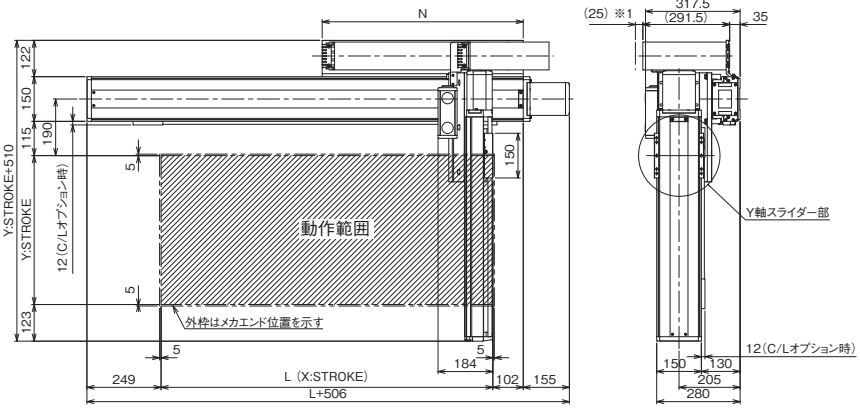


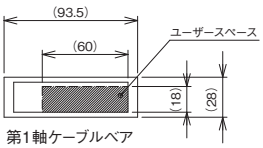


■ICSB2【ICSPB2】-BH□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向3

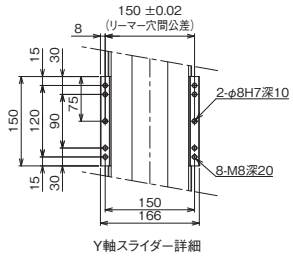
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

（組合わせ方向:3）

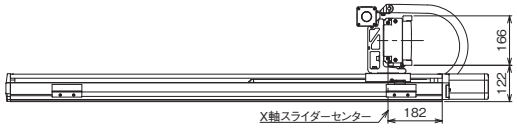


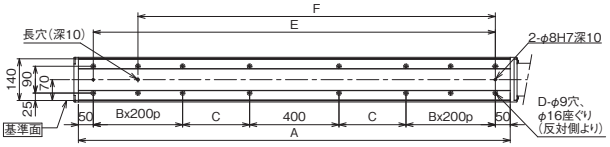


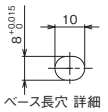
第1軸ケーブルベア
断面図

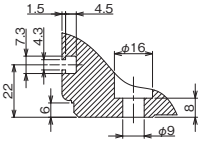


Y軸スライダー詳細









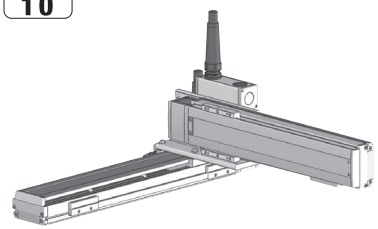
ベース取付け穴 詳細

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

ICSB2-BP□H
ICSPB2-BP□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10～130：100mm～1300mm（100：1000mm）（50mmごと）	下記オプション表参照	10～70：100mm～700mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2	3L：3m 5L：5m □L：長さ指定	下記型式内記号説明参照	（オプション）

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向（注1）	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BP1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BP2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BP3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BP4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

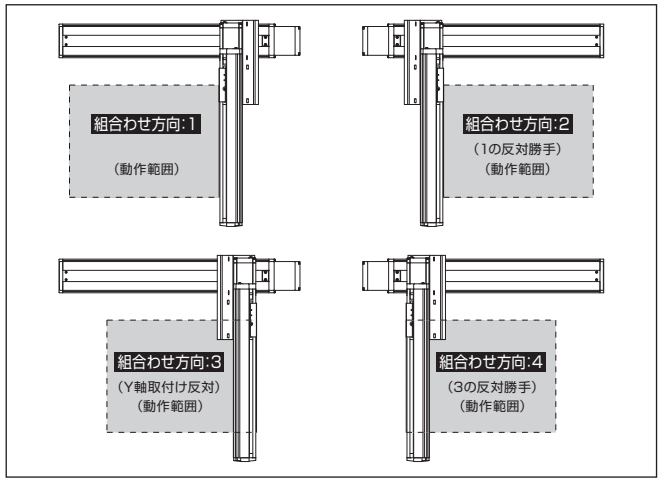
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク（注2）	10：100mm ～ 130：1300mm
③	X軸 オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸 オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 （オプション）（注3）	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-50-②-T□-⑨-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～700	800～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	2500		2260	1840	1570	1360
Y軸	2400	–	–	–	–	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度（注4）	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	31.9	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	31.9	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	18.4	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	10.3	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向（注5）	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（注6）	B	5-563
クリープセンサー（Y軸 限定）（注7）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注7）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）（注8）	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注6) Y軸のブレーキ有りはモーター側の寸法が長くなります。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは『C』、原点リミットスイッチは『L』となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

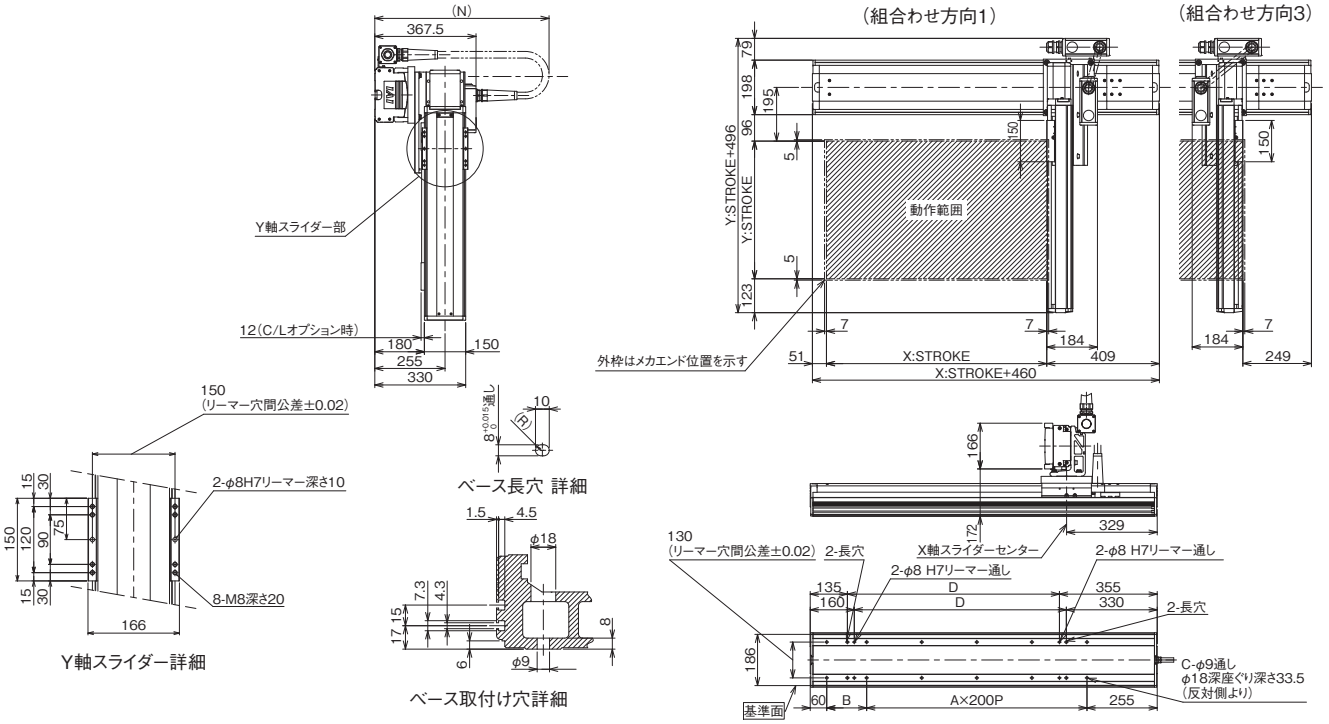
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BP□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

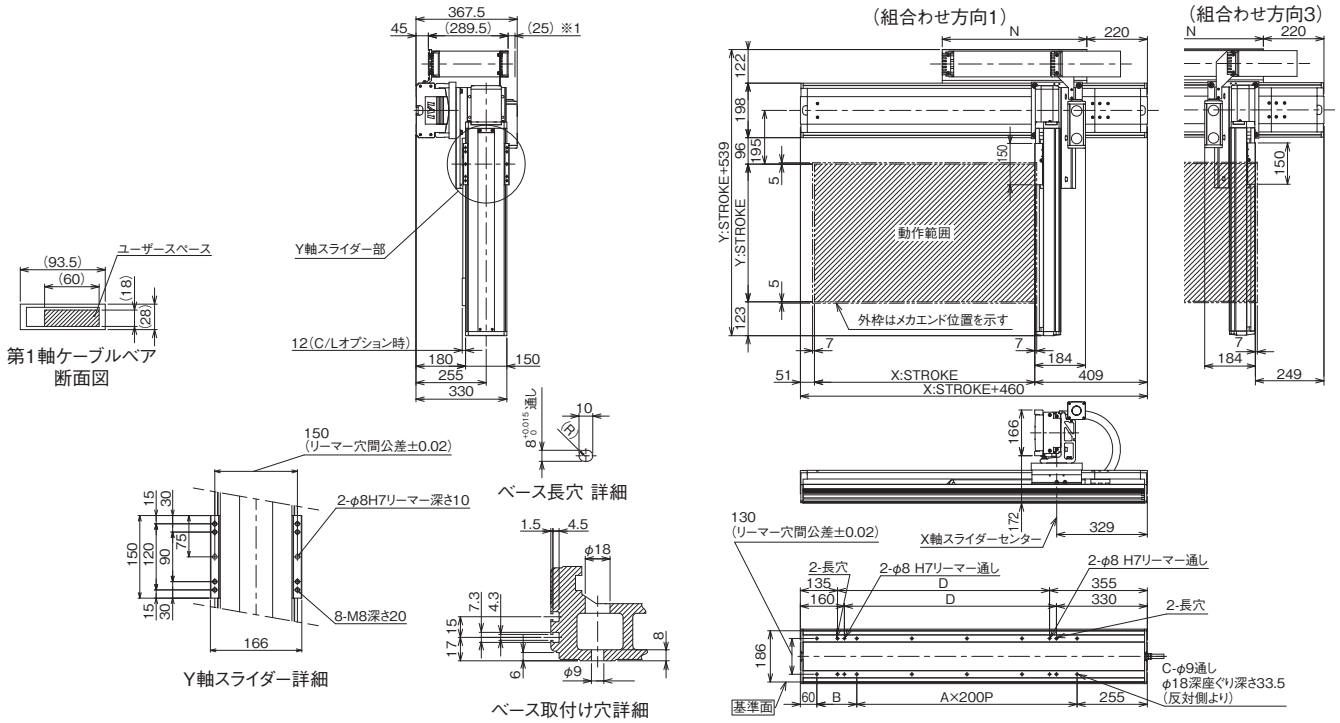
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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】-BP□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

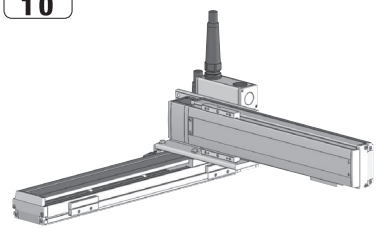


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10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

ICSB2-BP□M
ICSPB2-BP□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記 オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記 オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内 記号説明 参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BP1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BP2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BP3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BP4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

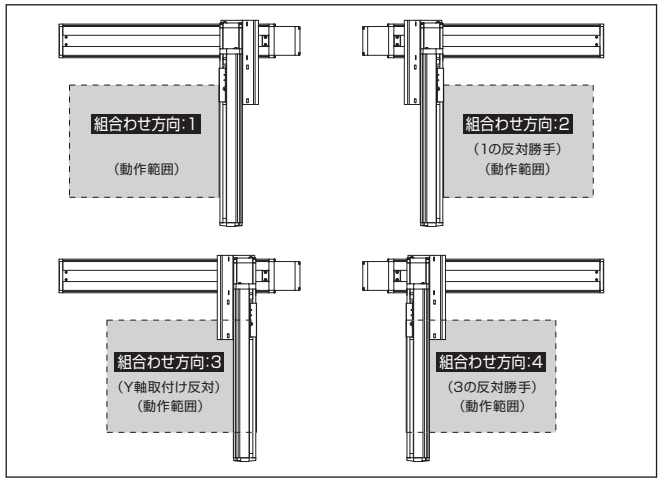
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 130：1300mm
③	X軸 オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸 オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-25-②-T□-⑨-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～700	800～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1250		1130	920	785	680
Y軸	1200	–	–	–	–	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	31.9	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	18.4	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	13.9	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	10.3	9.5	8.7	7.9	6.9	5.2	3.8
1.1	9.6	8.8	8.0	7.2	6.5	5.7	5.0	4.1	3.3	2.5	1.8	1.0	–
1.2	4.2	3.4	2.6	1.8	1.1	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向(注5)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(Y軸 限定)(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸 限定)(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注6) Y軸のブレーキ有りはモーター側の寸法が長くなります。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは[C]、原点リミットスイッチは[L]となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

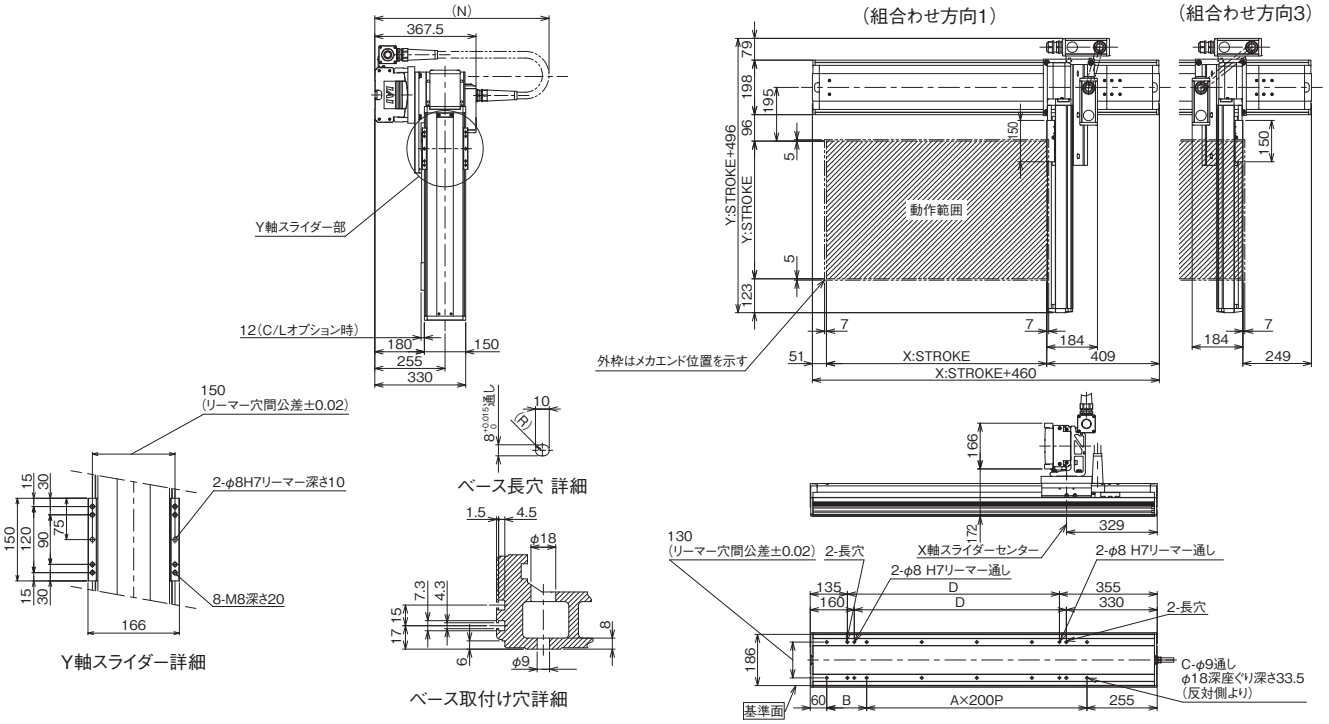
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BP□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

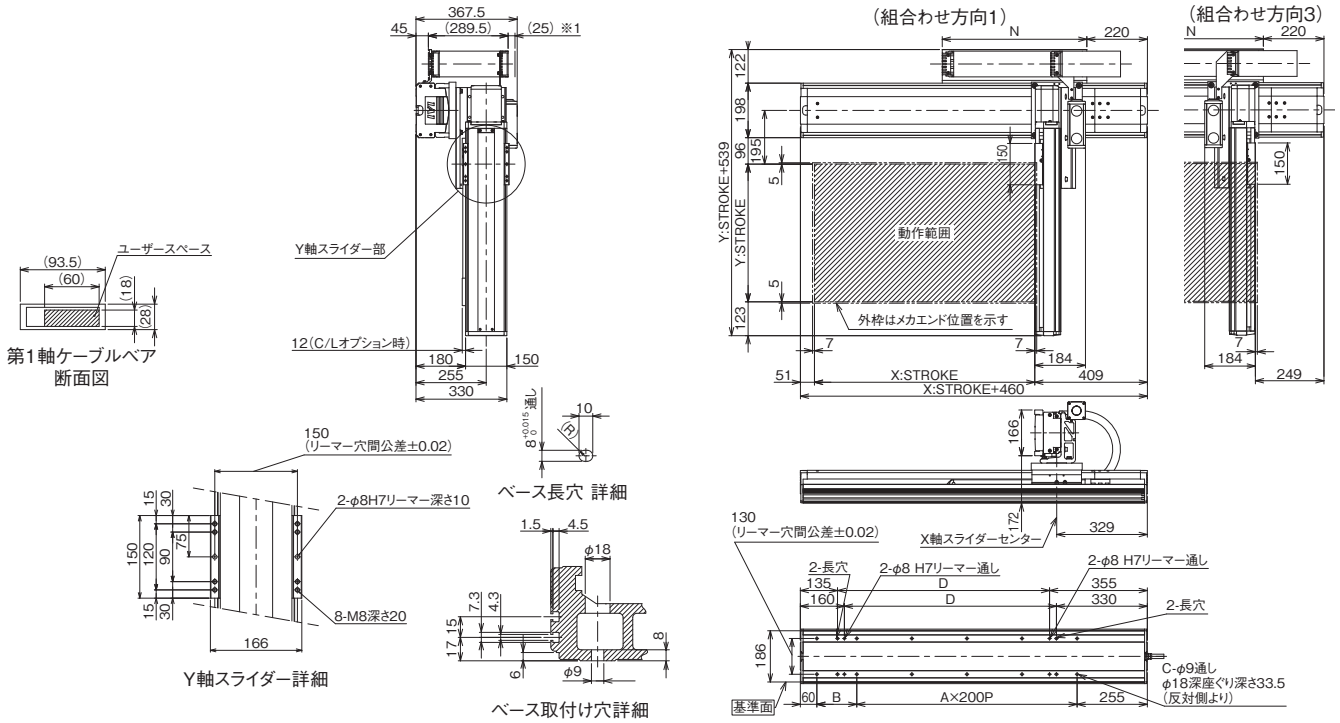
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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】-BP□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

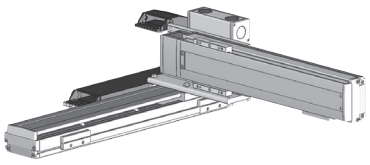


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10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

ICSB2-BQ□H
ICSPB2-BQ□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	90 900mm ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BQ1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BQ2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BQ3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BQ4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

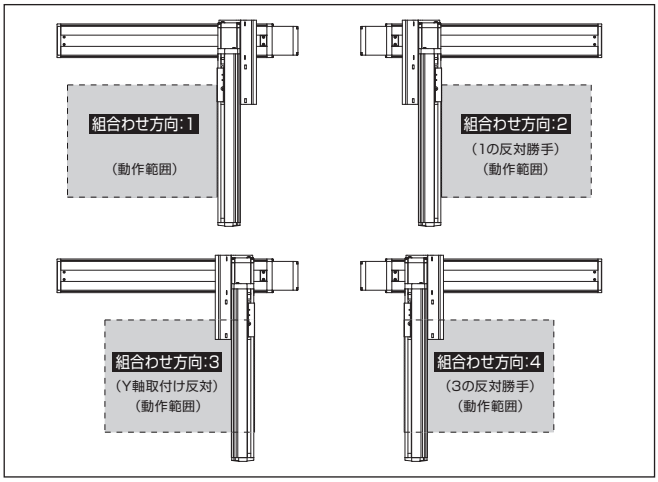
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ⌇ 300：3000mm
③	X軸 オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸 オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-50-②-T□-⑨-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～700	900～3000
X軸	–	2500
Y軸	2400	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	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	31.9	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	31.9	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	18.4	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	10.3	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向(注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(Y軸 限定)(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸 限定)(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りはモーター側の寸法が長くなります。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

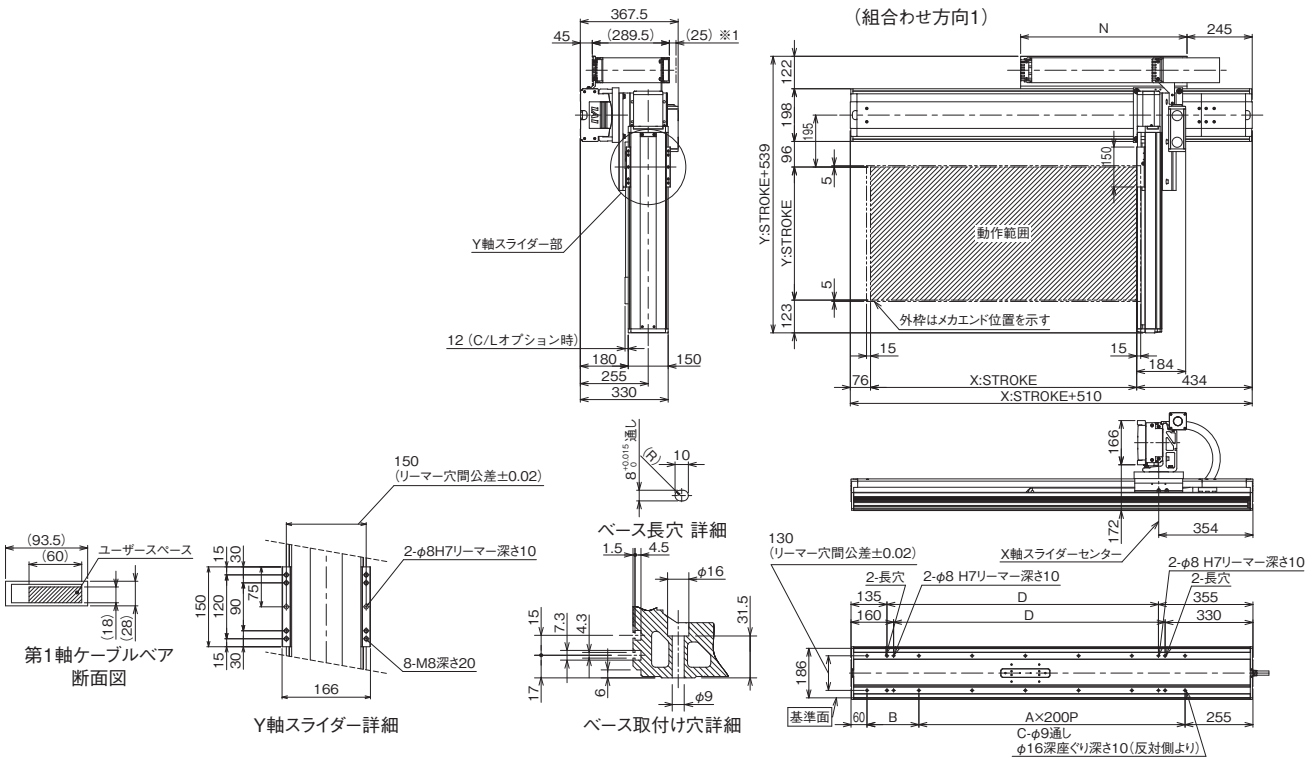
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BQ□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

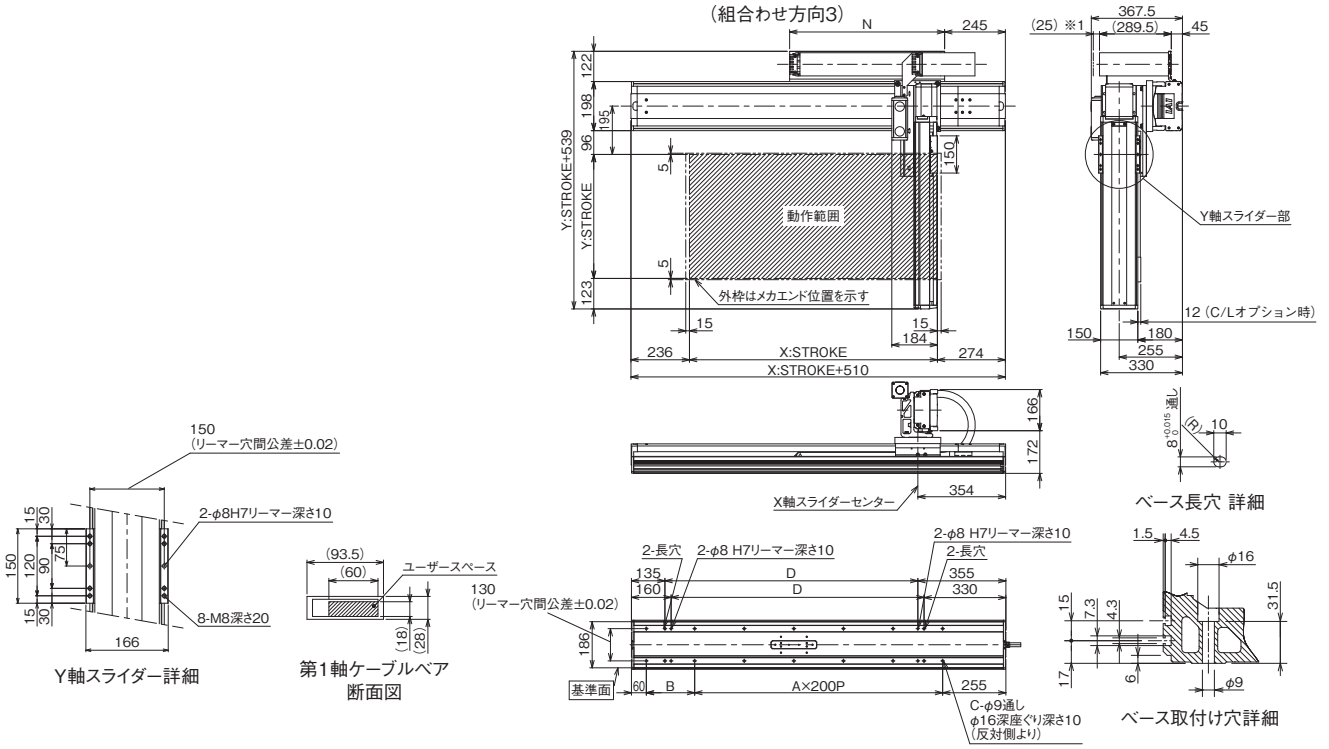
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB2【ICSPB2】-BQ□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

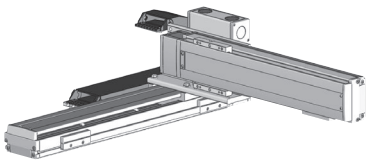


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB2-BQ□M
ICSPB2-BQ□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	90 900mm ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BQ1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BQ2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BQ3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BQ4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

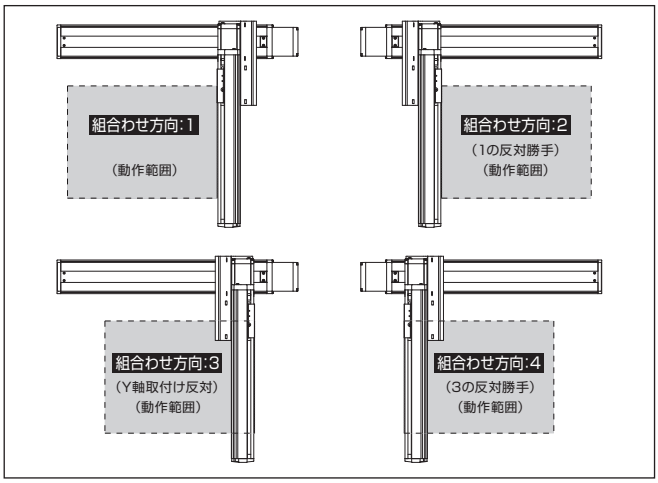
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ⌇ 300：3000mm
③	X軸 オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸 オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-25-②-T□-⑨-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～700	900～3000
X軸	–	1250
Y軸	1200	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	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	31.9	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	18.4	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	13.9	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	10.3	9.5	8.7	7.9	6.9	5.2	3.8
1.1	9.6	8.8	8.0	7.2	6.5	5.7	5.0	4.1	3.3	2.5	1.8	1.0	–
1.2	4.2	3.4	2.6	1.8	1.1	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向(注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(Y軸 限定)(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸 限定)(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りはモーター側の寸法が長くなります。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

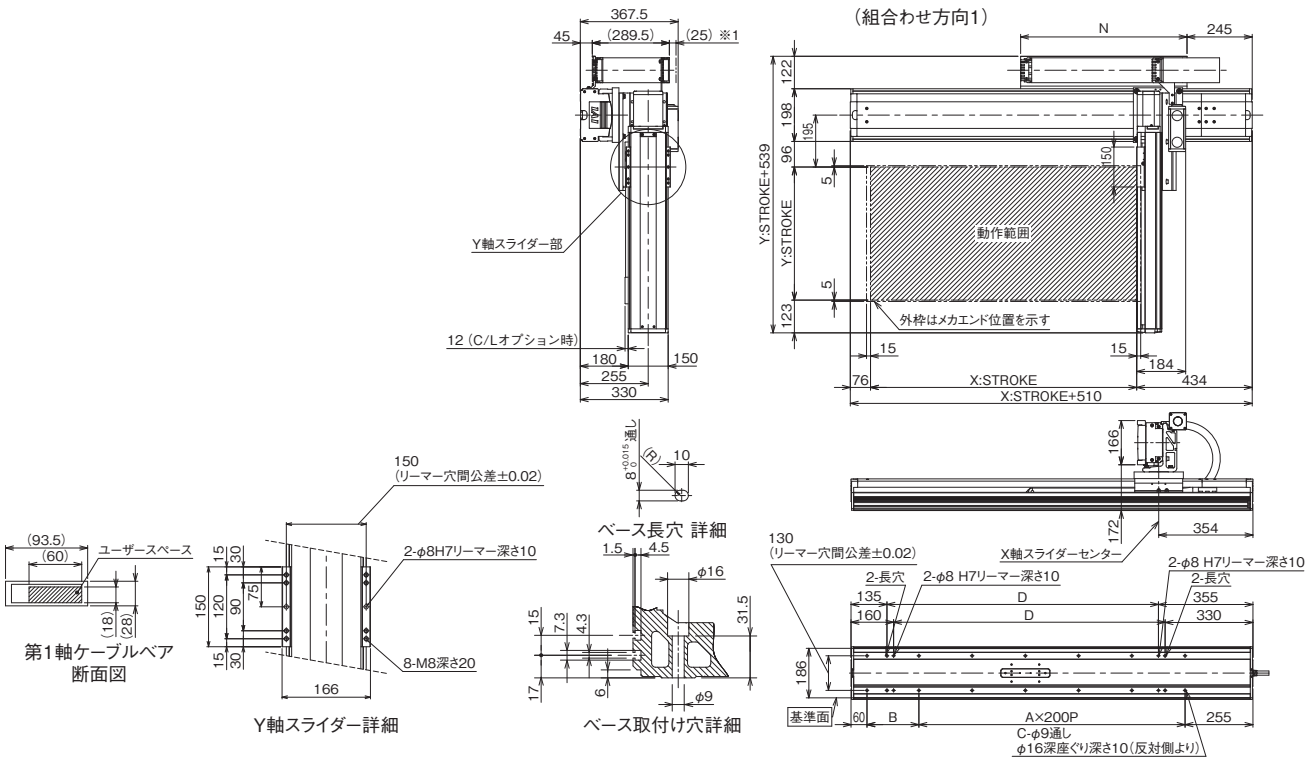
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BQ□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

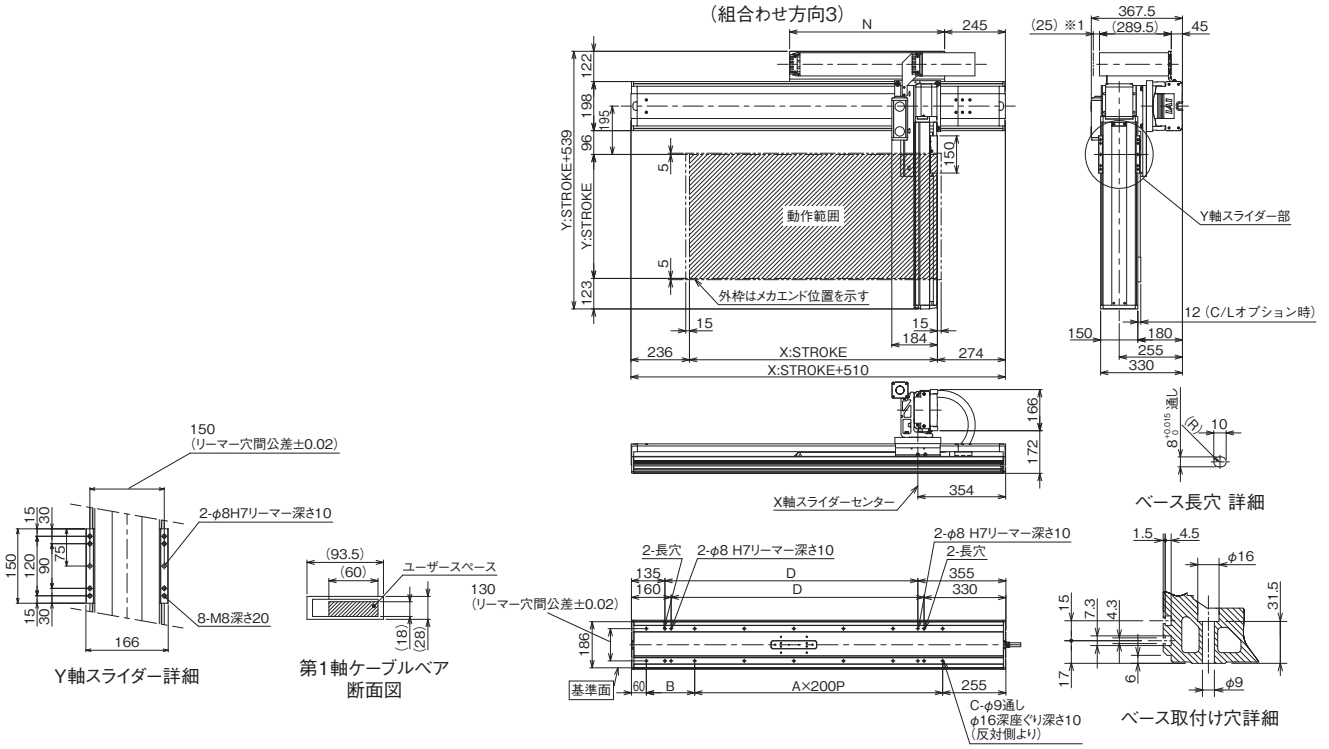
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。



■ICSB2【ICSPB2】-BQ□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

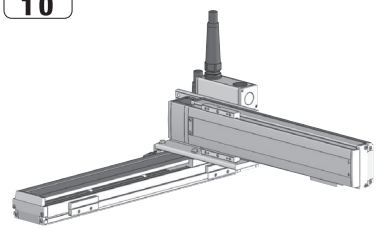


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB2-BM□H
ICSPB2-BM□H

±10μm 標準　±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

□ - BM□H - □ - □ □ - □ □ - T□ - □ □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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 ～ 150 100mm ～ 1500mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 70 100mm ～ 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BM1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BM2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BM3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BM4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

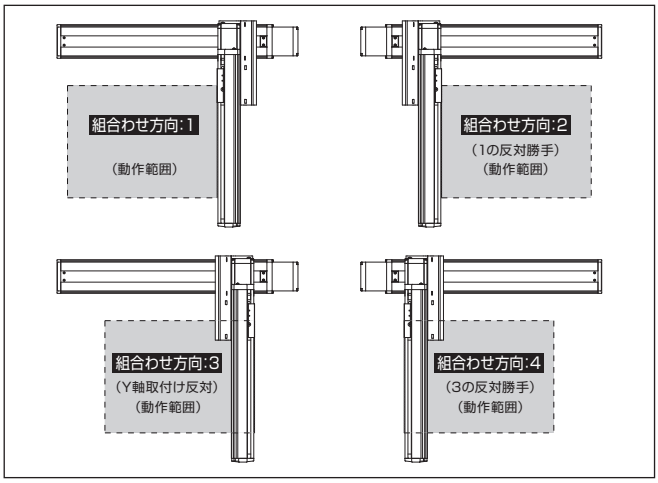
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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2)	10：100mm ～ 150：1500mm(100:1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-50-②-T□-⑨-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4) ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y軸)
X軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

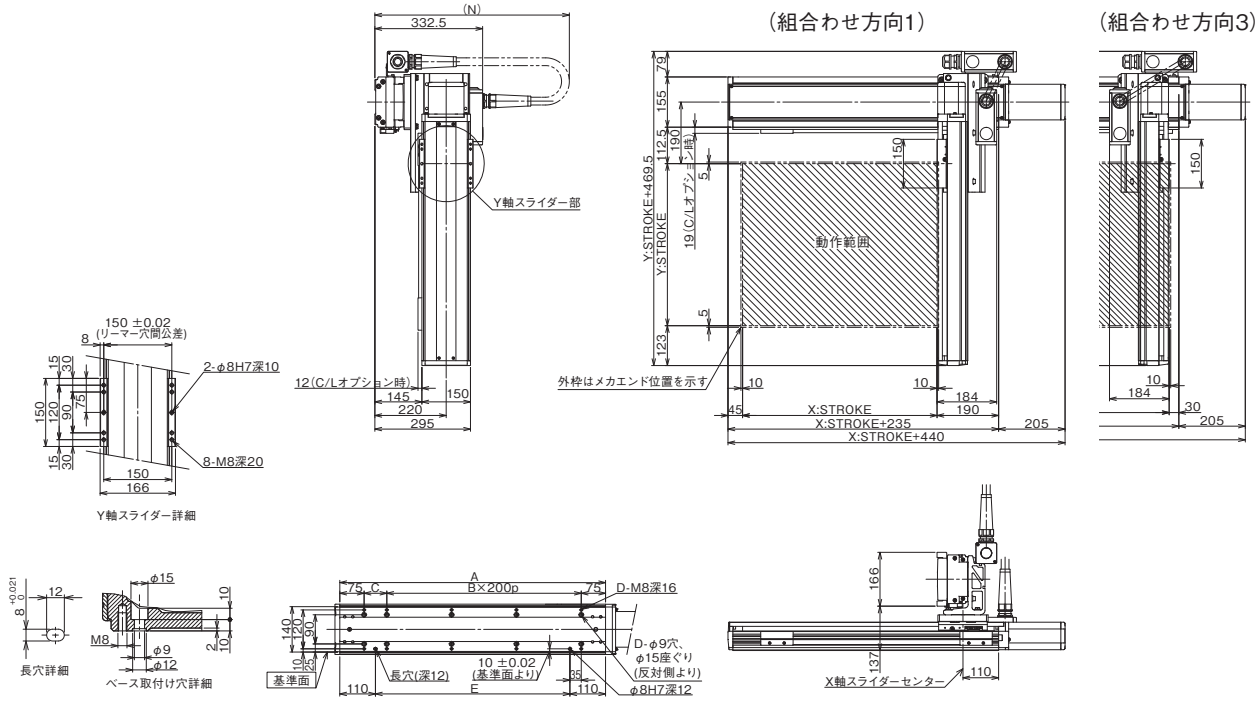
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BM□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

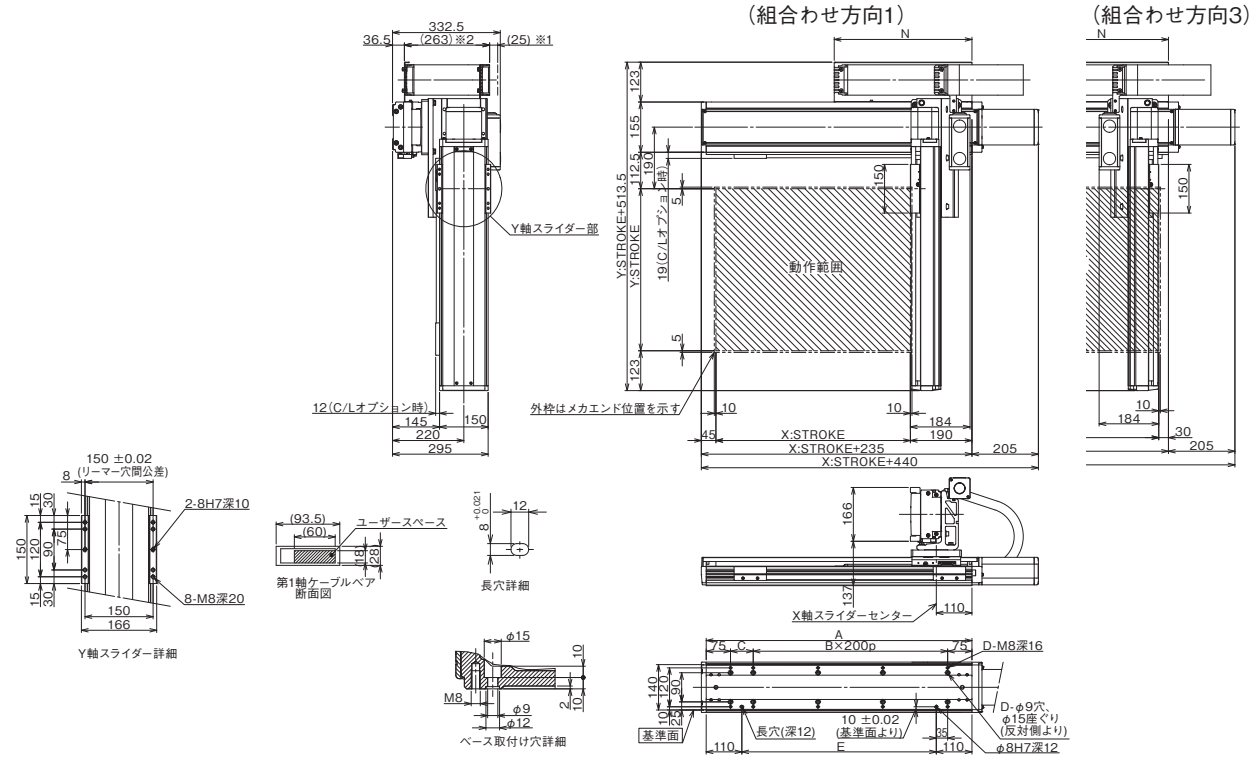
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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）

※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らむ可能性があります。
※2 組合わせ方向3、4の時ブレーキ有りは305mmです。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

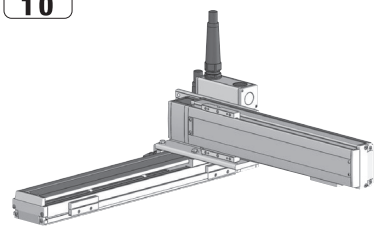


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	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	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	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

ICSB2-BM□M
ICSPB2-BM□M

±10μm 標準　±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

□ - BM□M - □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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 ～ 150 100mm ～ 1500mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 70 100mm ～ 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。

(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。

(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。

(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。

(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-BM1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-BM2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-BM3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-BM4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

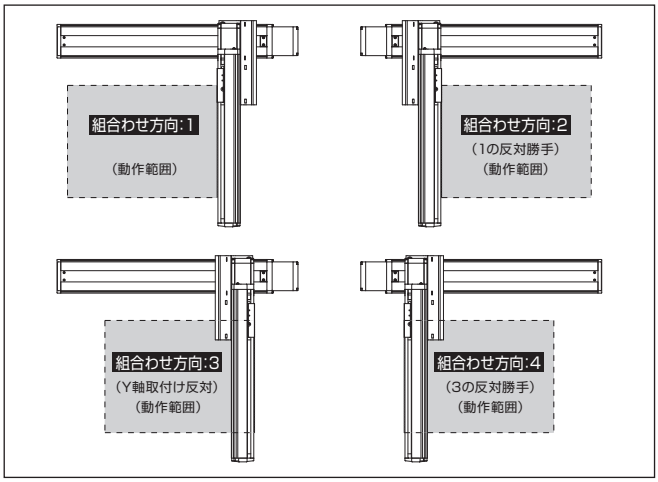
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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2)	10：100mm ⌇ 150：1500mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が『CT』の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-25-②-T□-⑨-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑨-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注4)	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	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575ページをご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y軸)
X軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

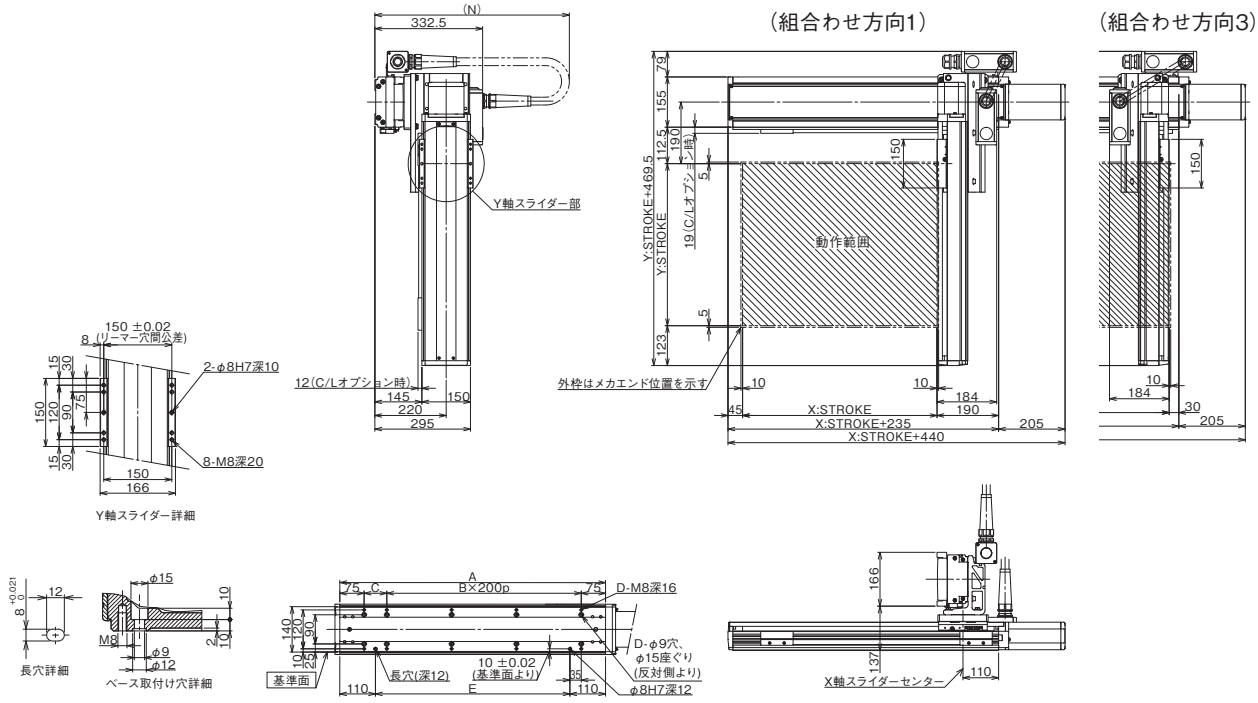
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-BM□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

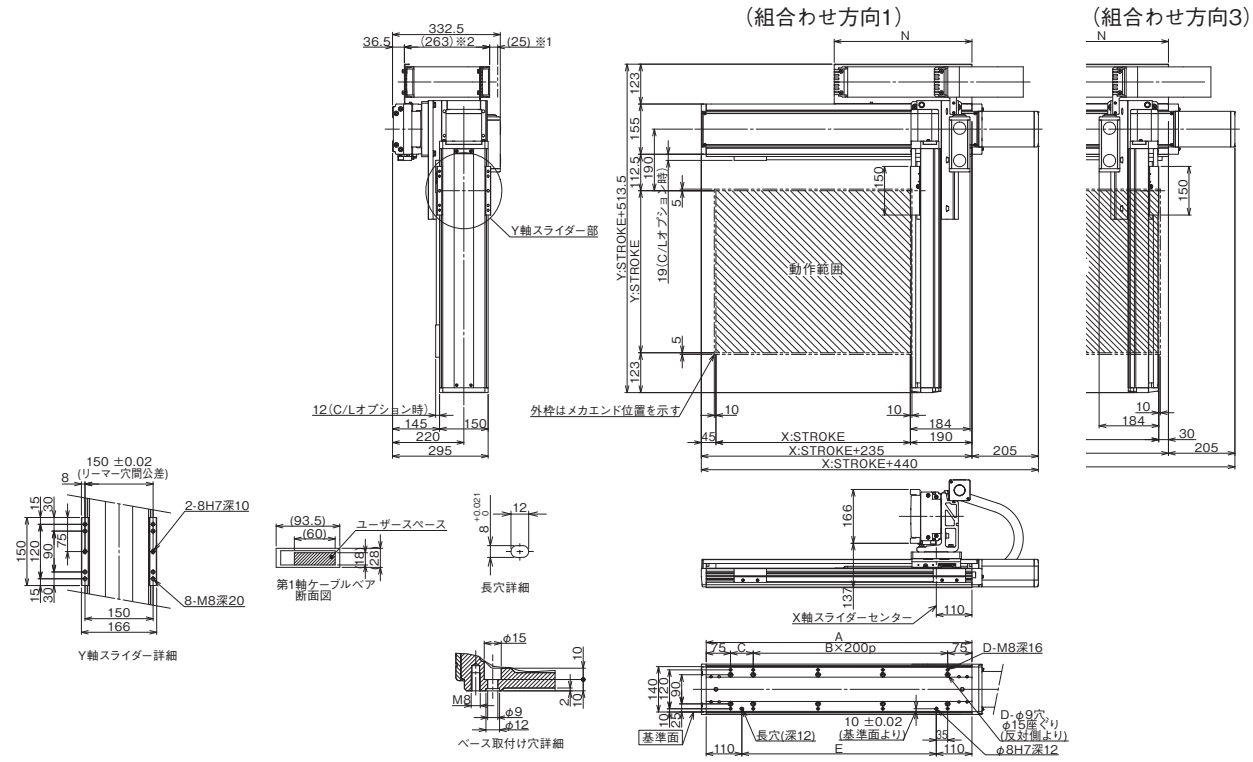
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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

■ICSB2【ICSPB2】-BM□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mmまで膨らむ可能性があります。
※2 組合わせ方向3、4の時プレーキ有りは305mmです。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

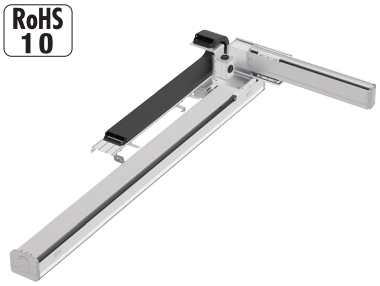


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	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	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	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

ICSB2-B1N□H
ICSPB2-B1N□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - CT - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	60～225 600mm～2250mm（50mmごと）	下記オプション表参照	20～70 200mm～700mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	（オプション）

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向（注1）	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-B1N1H-WA-①-②-③-④-T□-⑤-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-B1N2H-WA-①-②-③-④-T□-⑤-⑥-⑦

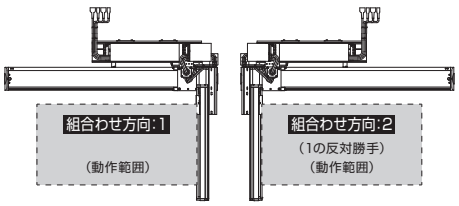
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	60：600mm ～ 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 （オプション）（注2）	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-40-①-T□-②-⑨	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑧-④	3-409

(注) 上記型式の①～④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑨には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200	300～500	600～700	800～2250
X軸	–		2400	
Y軸	1200			–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度（注3）	0.3	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.4	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.5	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）（注4）	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）（注5）	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm

適応コントローラー

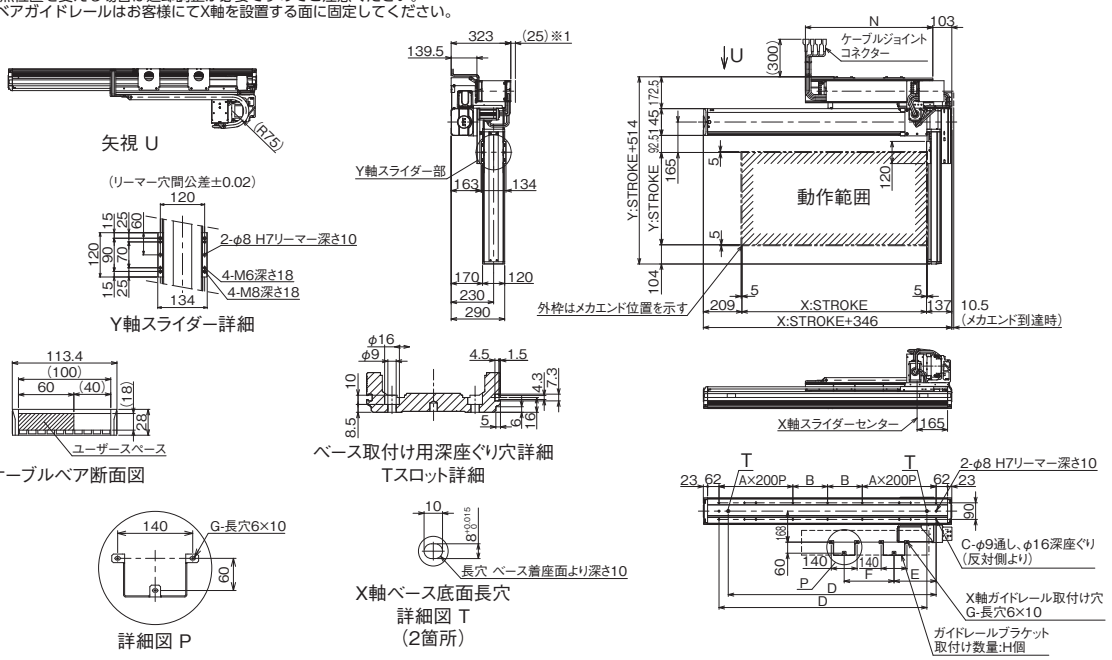
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-B1N1H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

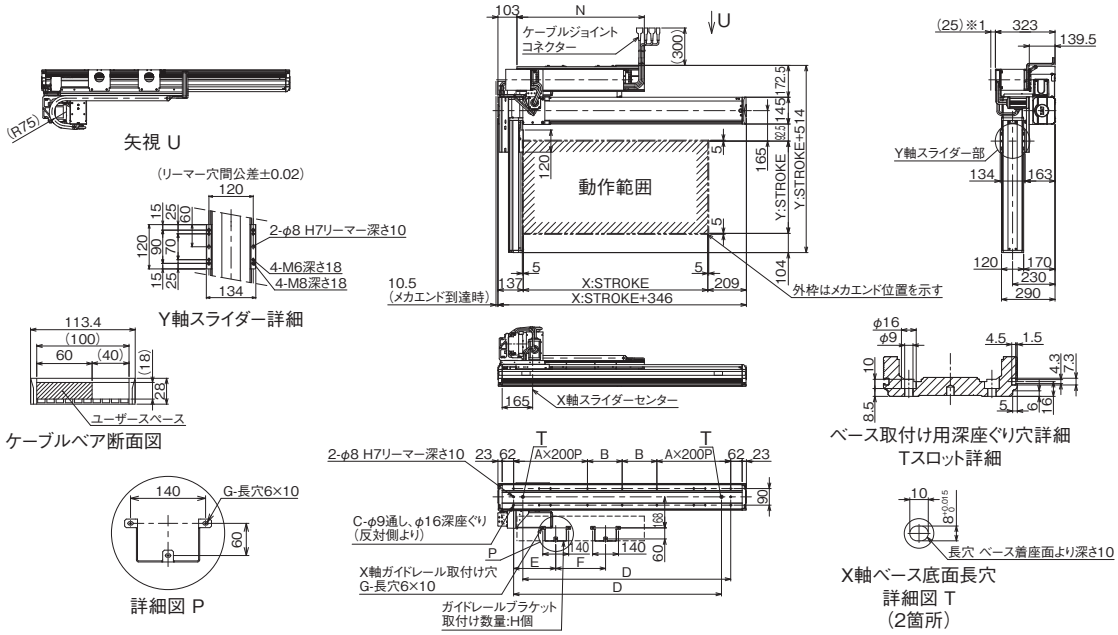
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



■ICSB2【ICSPB2】-B1N2H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。



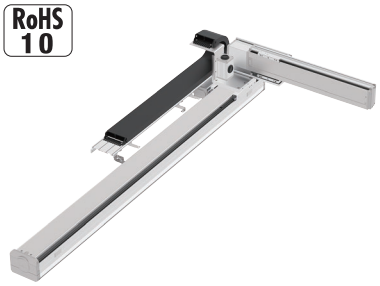
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB2-B1N□M
ICSPB2-B1N□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - CT - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	60 600mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-B1N1M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-B1N2M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

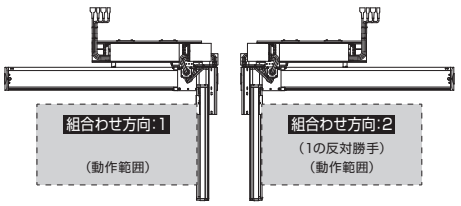
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	60：600mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-20-①-T□-②-⑨	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑧-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑨には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	–		1300	
Y軸	1200			–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (注3)	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	43.0	39.3	36.0	33.1	30.5	19.3
	0.4	40.8	40.1	39.6	39.1	38.5	37.9	37.4	35.1	32.3	29.8	19.3
	0.5	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.6	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.7	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）(注4)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm

適応コントローラー

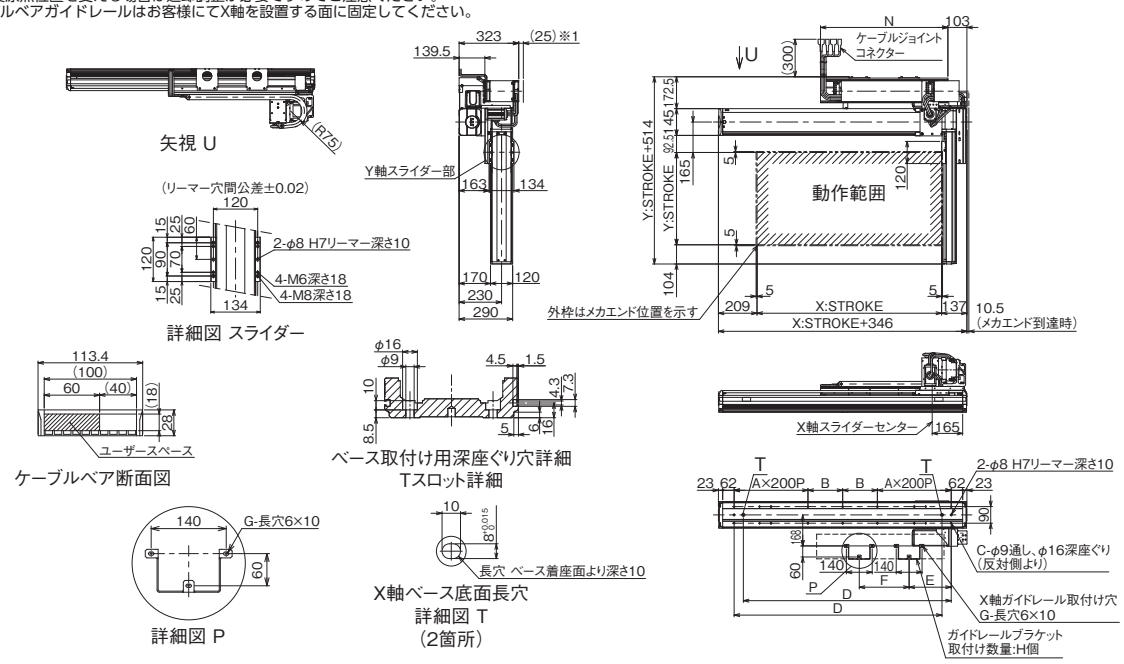
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-B1N1M-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

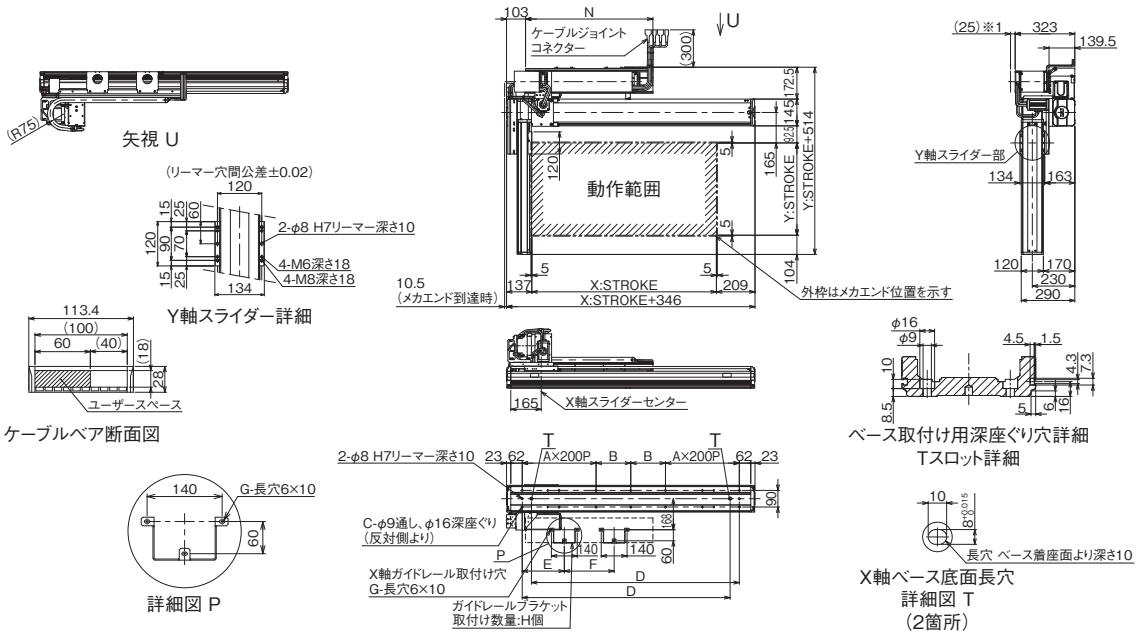
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



■ICSB2【ICSPB2】-B1N2M-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。



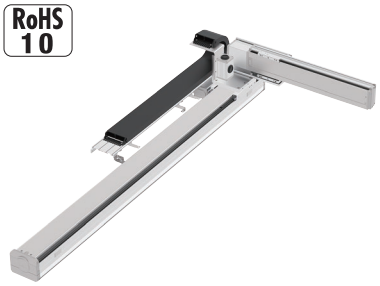
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB2-B2N□H
ICSPB2-B2N□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - CT - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 300 3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-B2N1H-WA-①-②-③-④-T□-⑤-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-B2N2H-WA-①-②-③-④-T□-⑤-⑥-⑦

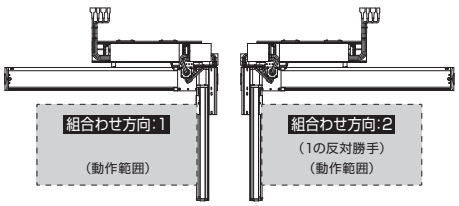
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm 〜 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-40-①-T□-②-⑨	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑧-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑨には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200〜700	800〜2200	2300〜3000
X軸	−		2400
Y軸	1200	−	

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (注3)	0.3	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.4	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.5	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）(注4)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm

適応コントローラー

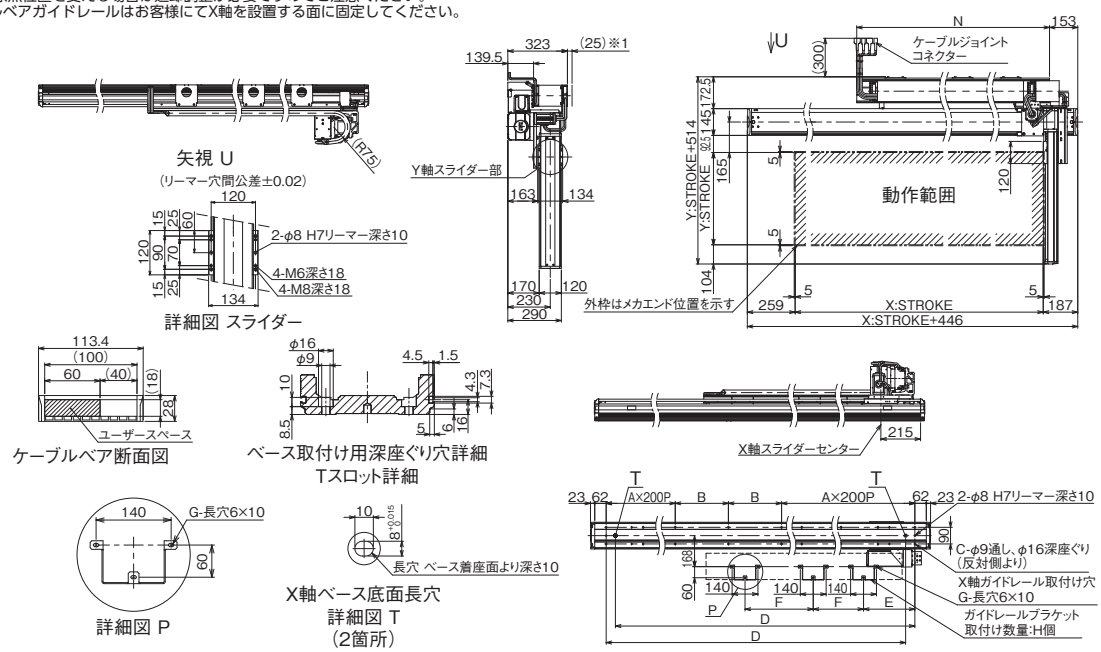
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-B2N1H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

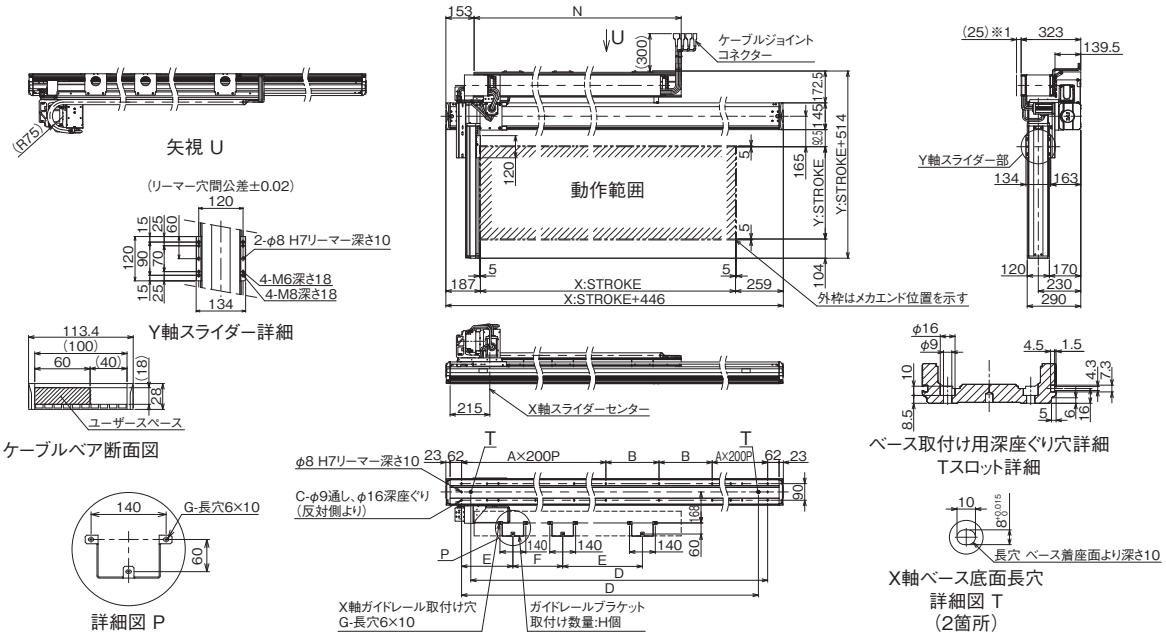
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



■ICSB2【ICSPB2】-B2N2H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向2

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。

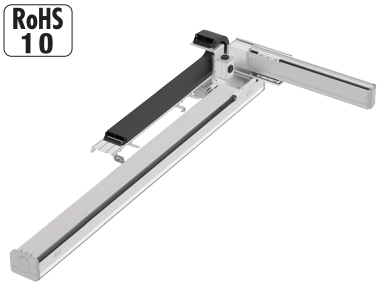


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB2-B2N□M
ICSPB2-B2N□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - CT - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 300 3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-B2N1M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-B2N2M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

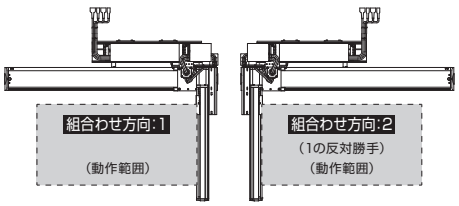
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm 〜 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-20-①-T□-②-⑨	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑧-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑨には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200〜700	800〜2200	2300〜3000
X軸	−		1300
Y軸	1200	−	

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (注3)	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	43.0	39.3	36.0	33.1	30.5	19.3
	0.4	40.8	40.1	39.6	39.1	38.5	37.9	37.4	35.1	32.3	29.8	19.3
	0.5	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.6	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.7	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）(注4)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm

適応コントローラー

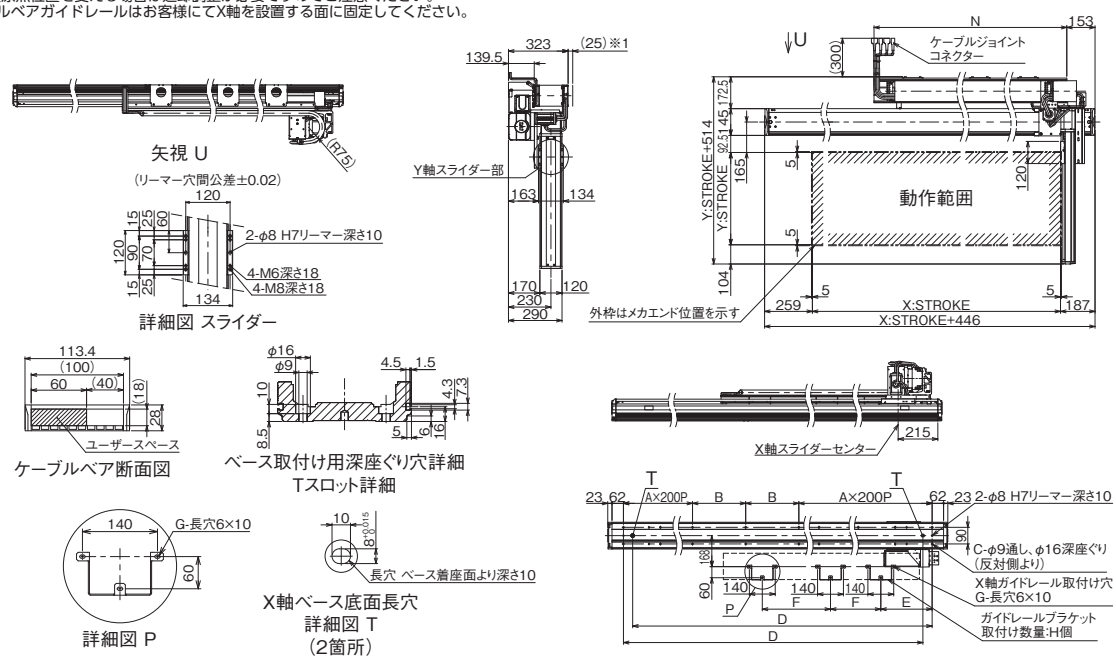
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-B2N1M-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

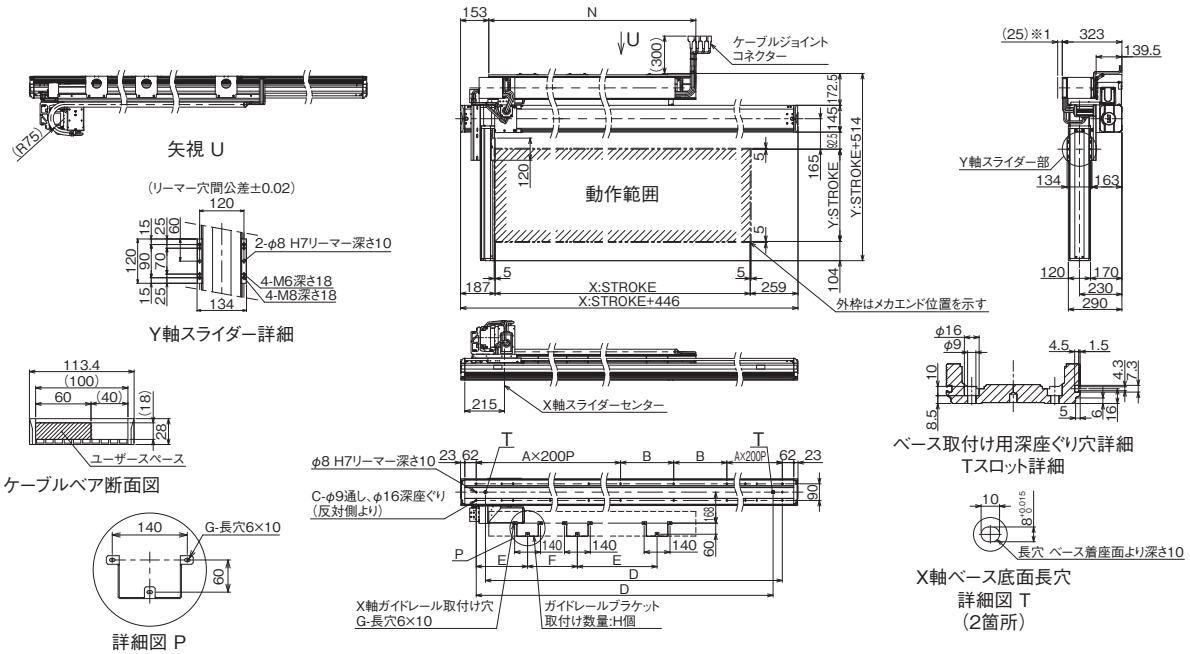
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



■ICSB2【ICSPB2】-B2N2M-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。

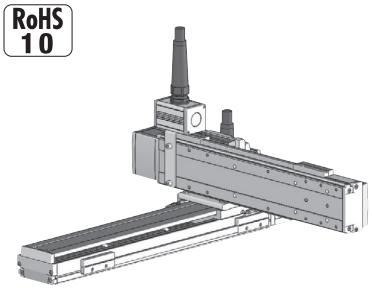


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB2-SA□H
ICSPB2-SA□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – SA□H – WA – □ □ – □ □ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

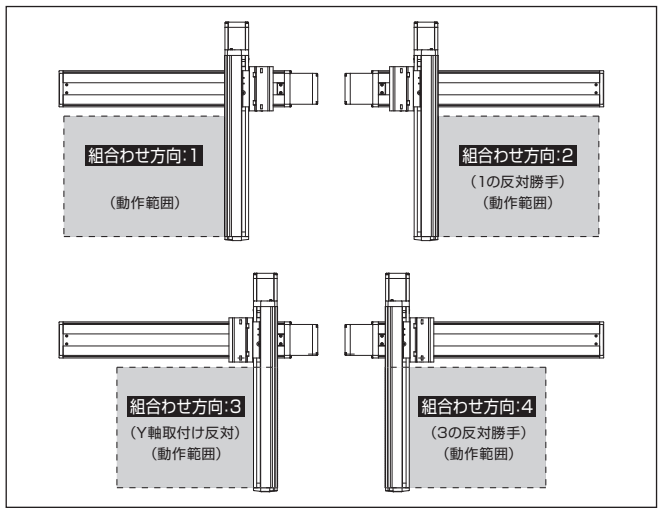
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SA1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-SA2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-SA3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-SA4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 60：600mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-T□-⑧-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100〜400	450〜600
X軸	960	
Y軸	960	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/16mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

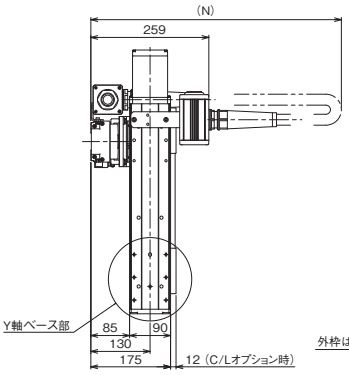
寸法図

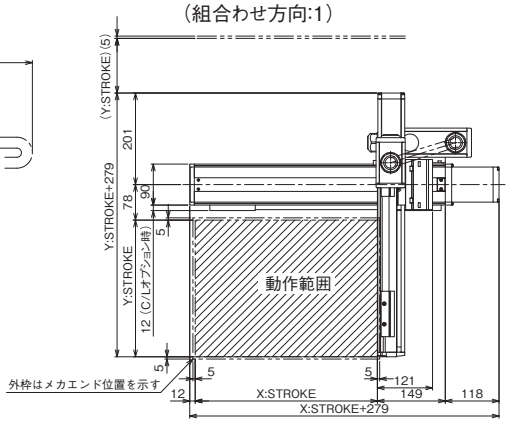
■ICSB2【ICSPB2】-SA□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

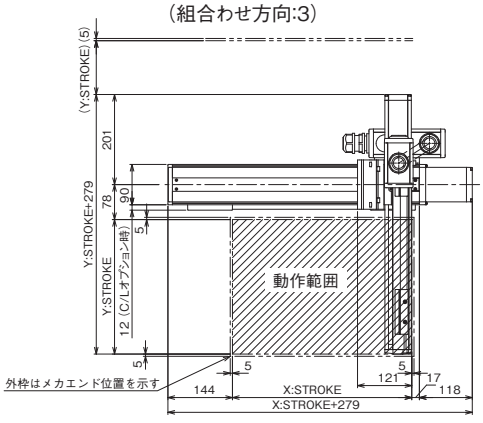
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

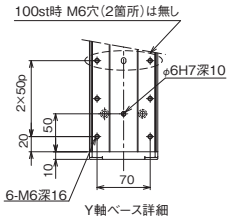
（組合わせ方向:1）

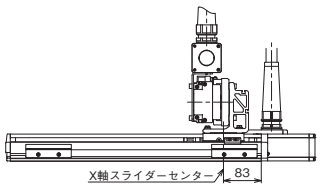


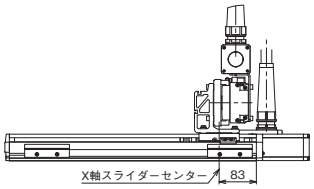


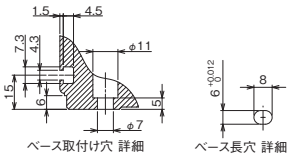
（組合わせ方向:3）

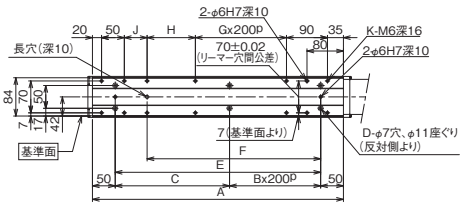












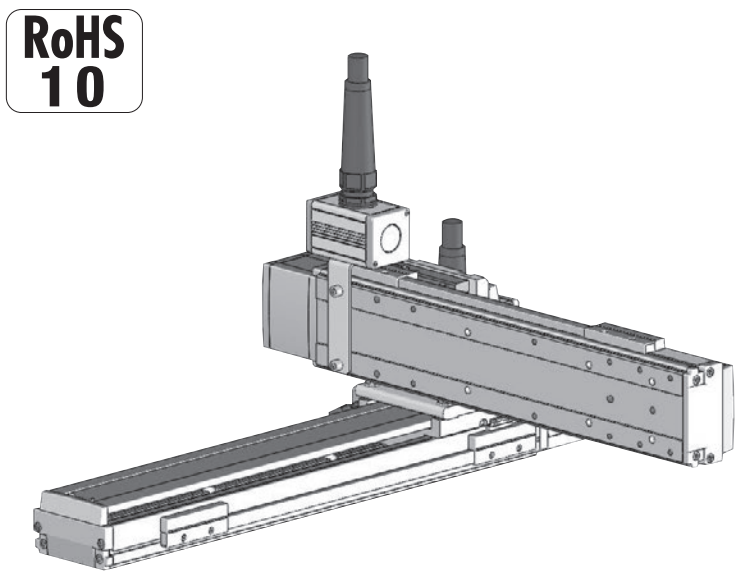
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1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

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

ICSB2-SA□M
ICSPB2-SA□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

[ ] – SA□M – WA – [ ][ ] – [ ][ ] – T□ – [ ] – [ ]

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		Xストローク		オプション	Y軸ストローク		オプション	適応コントローラー		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	WA	バッテリーレスアブソ	10 〜 60	100mm 〜 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 〜 40	100mm 〜 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様										T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
													□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

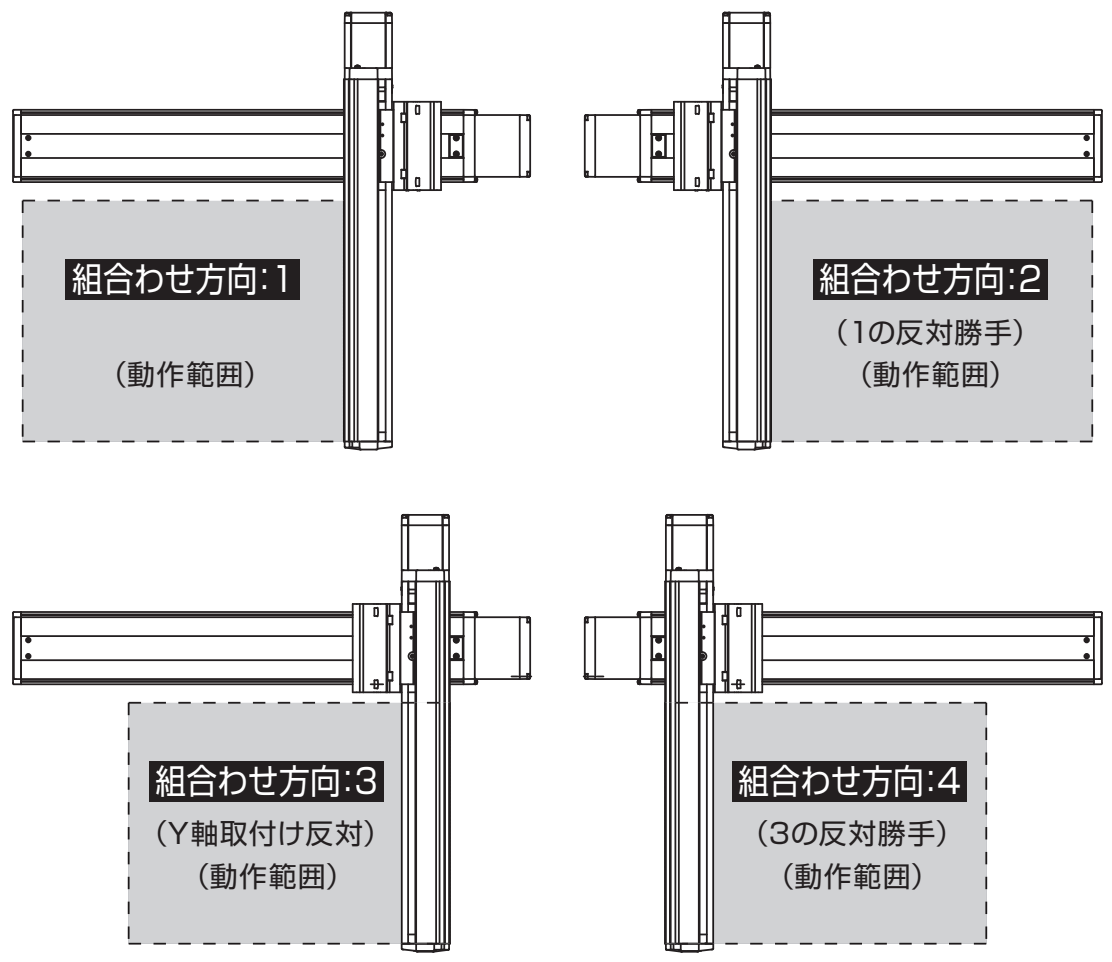
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SA1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-SA2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-SA3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-SA4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 60：600mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑧-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～400	450～600
X軸	480	
Y軸	480	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

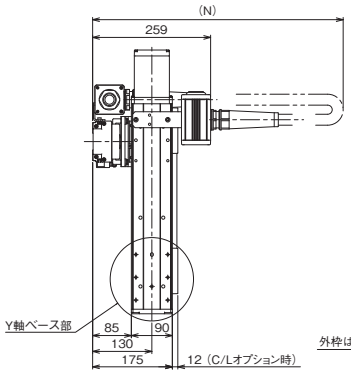
寸法図

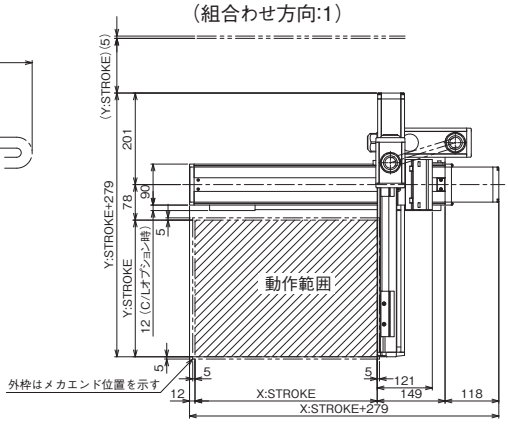
■ICSB2【ICSPB2】-SA□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

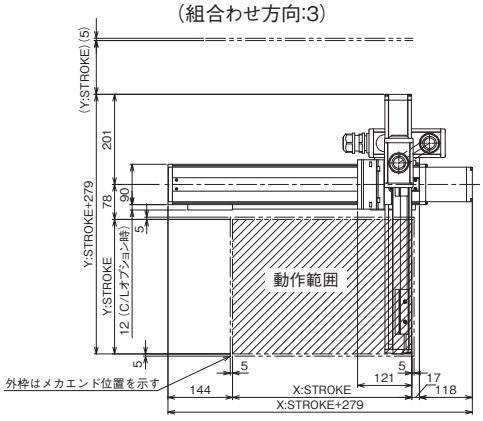
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

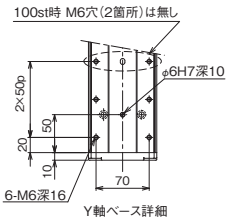
（組合わせ方向:1）

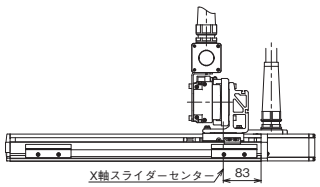


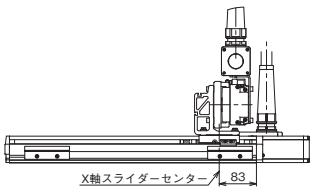


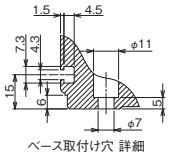
（組合わせ方向:3）



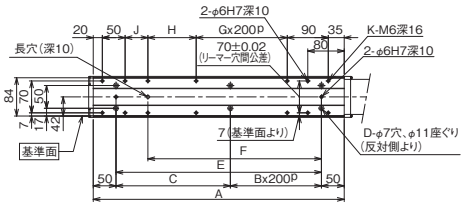












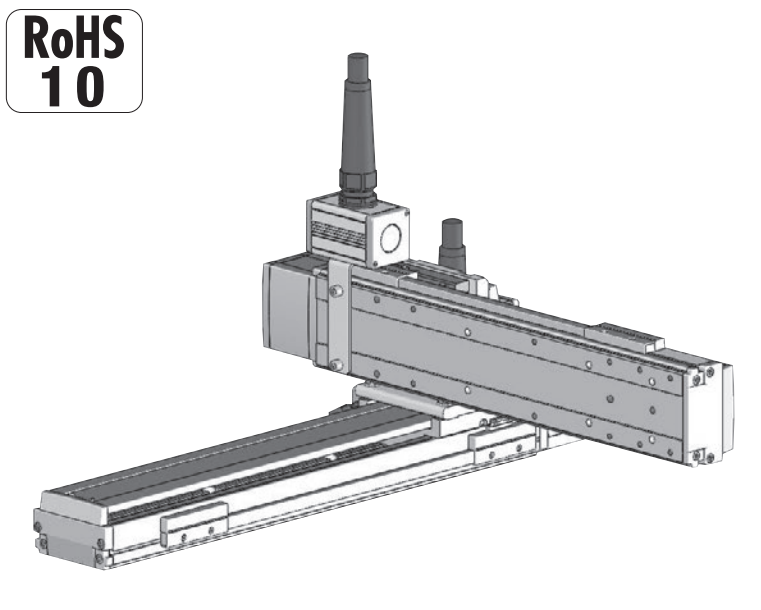
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1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

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

ICSB2-S1C□H
ICSPB2-S1C□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

［　］ – S1C□H – WA – ［　］［　］ – ［　］［　］ – T□ – ［　］ – ［　］

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 80 800mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

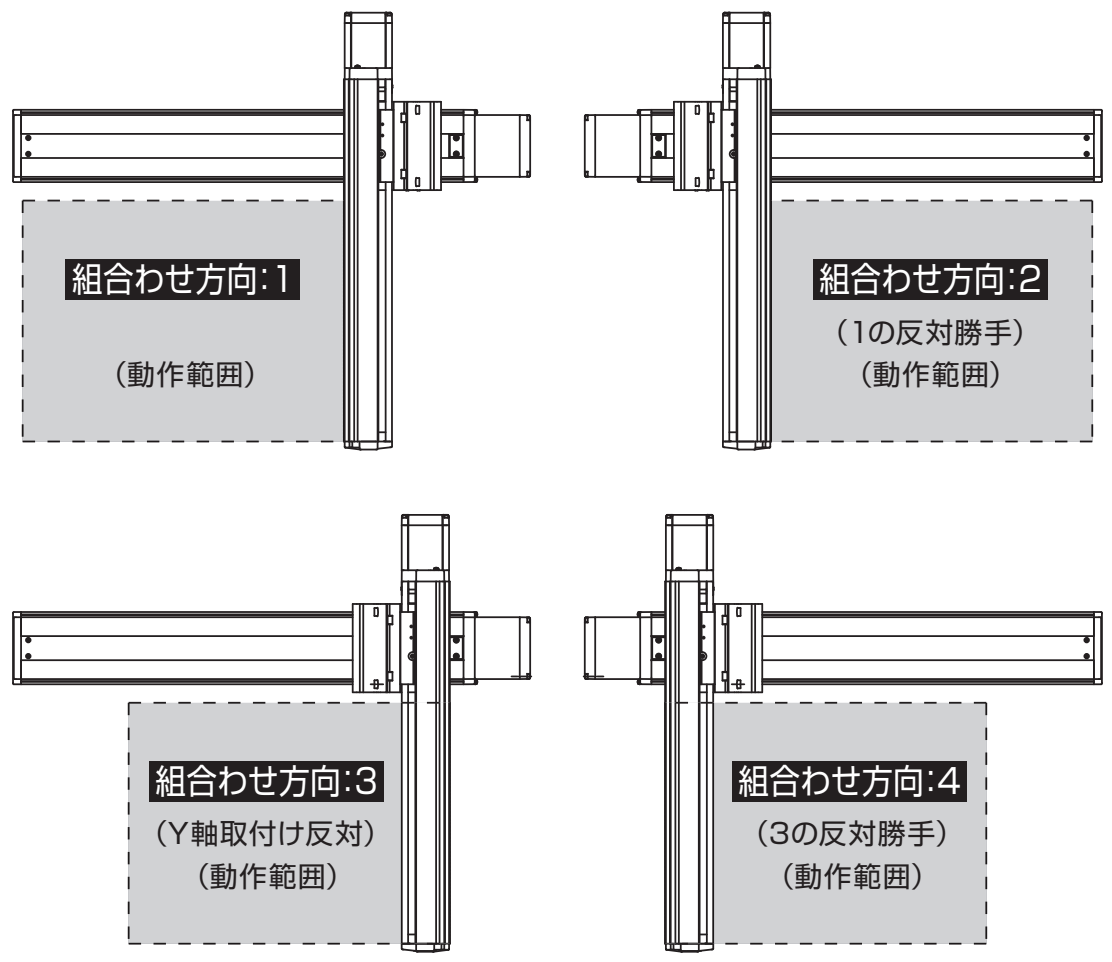
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S1C1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-S1C2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-S1C3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-S1C4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 80：800mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑧-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

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

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

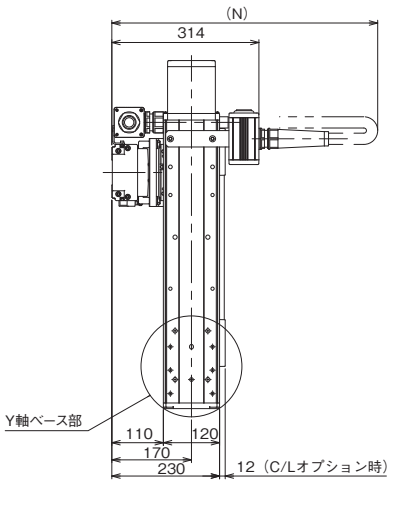
寸法図

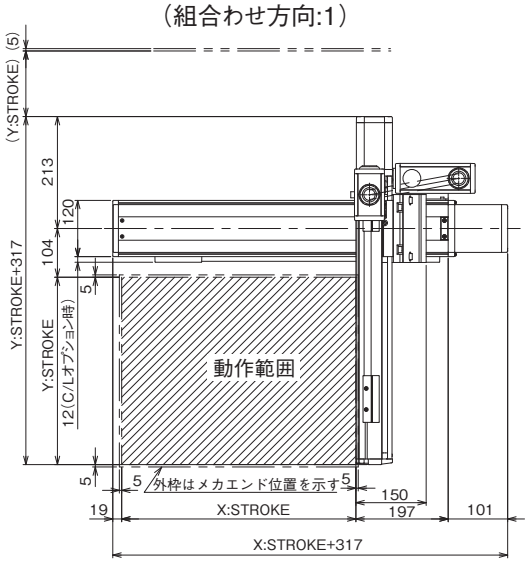
■ICSB2【ICSPB2】-S1C□H-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

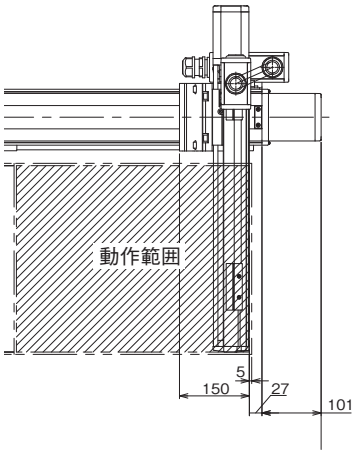
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

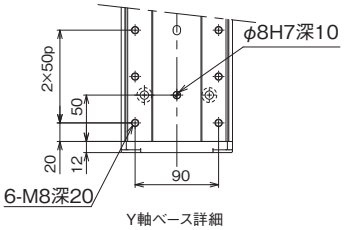
(組合わせ方向:1)



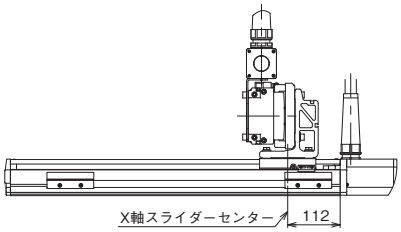


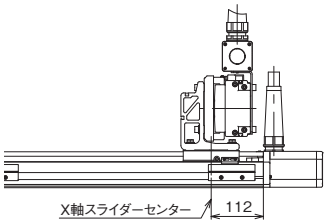
(組合わせ方向:3)

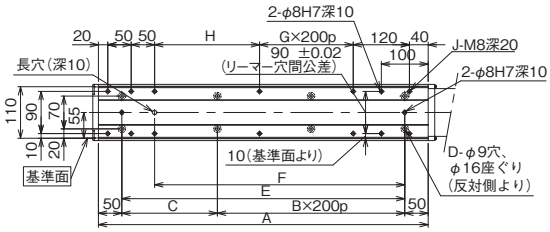


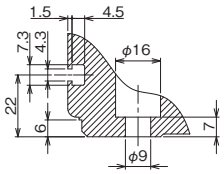


Y軸ベース詳細

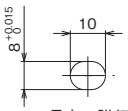








ベース取付け穴　詳細



ベース長穴　詳細

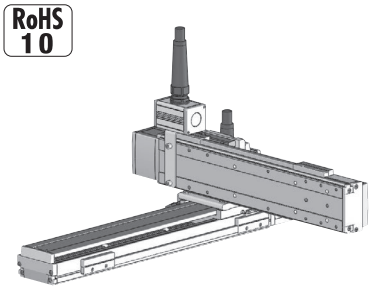
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654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

N															
X軸ストローク / Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000

ICSB2-S1C□M
ICSPB2-S1C□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

S1C□M – WA –

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 80 800mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

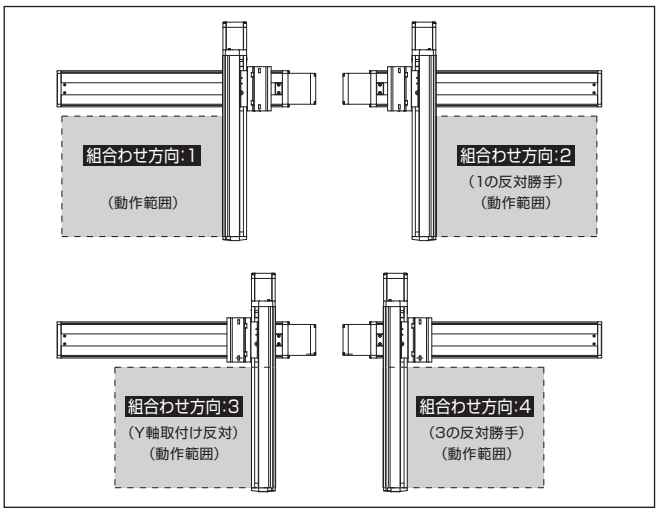
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S1C1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-S1C2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-S1C3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-S1C4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 80：800mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑧-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100〜500	550〜700	750〜800
X軸	600		430
Y軸	600	–	

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

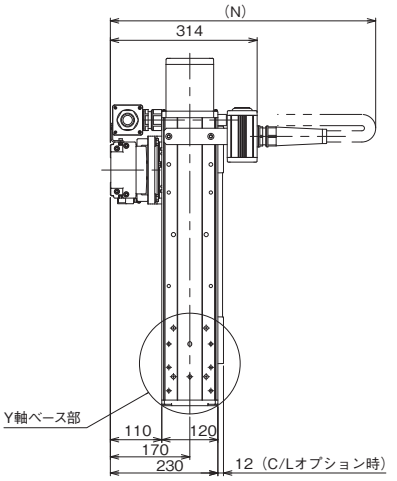
寸法図

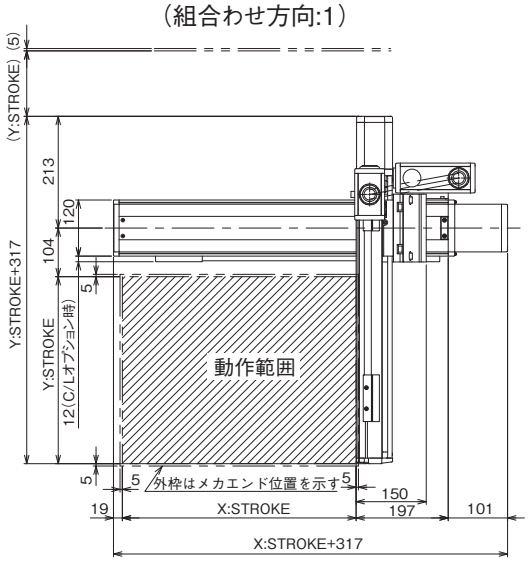
■ICSB2【ICSPB2】-S1C□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

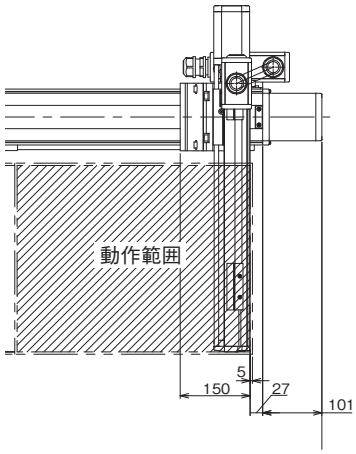
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

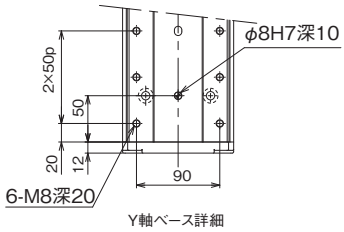
（組合わせ方向:1）



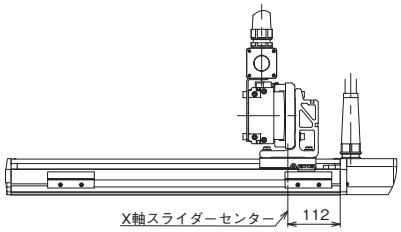


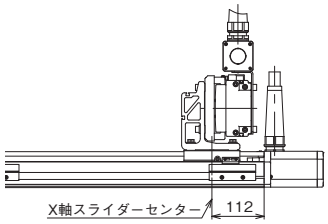
（組合わせ方向:3）

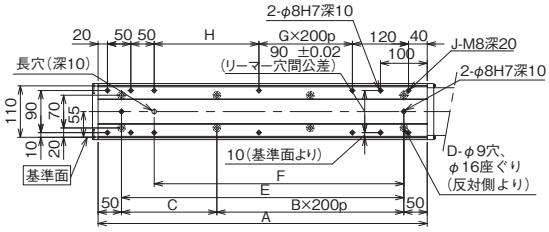


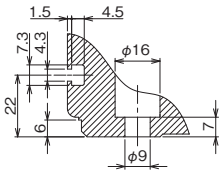


Y軸ベース詳細

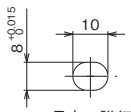








ベース取付け穴　詳細



ベース長穴　詳細

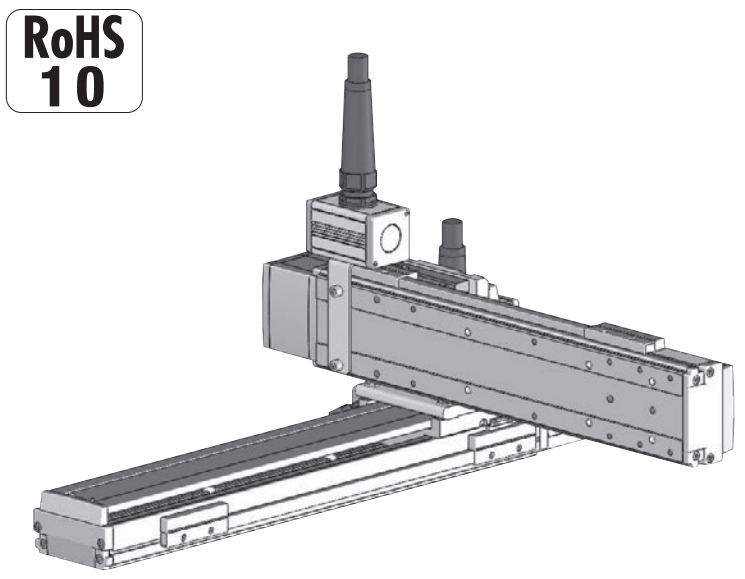
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654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

N															
X軸ストローク / Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000

ICSB2-S2C□H
ICSPB2-S2C□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ − S2C□H − WA − □□ − □□ − T□ − □ − □

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		Xi軸ストローク		オプション	Y軸ストローク		オプション	適応コントローラー		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	WA	バッテリーレスアブソ	10	100mm	下記オプション表参照	10	100mm	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様				≀	≀		≀	≀		T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
					80	800mm (50mmごと)		50	500mm (50mmごと)				□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

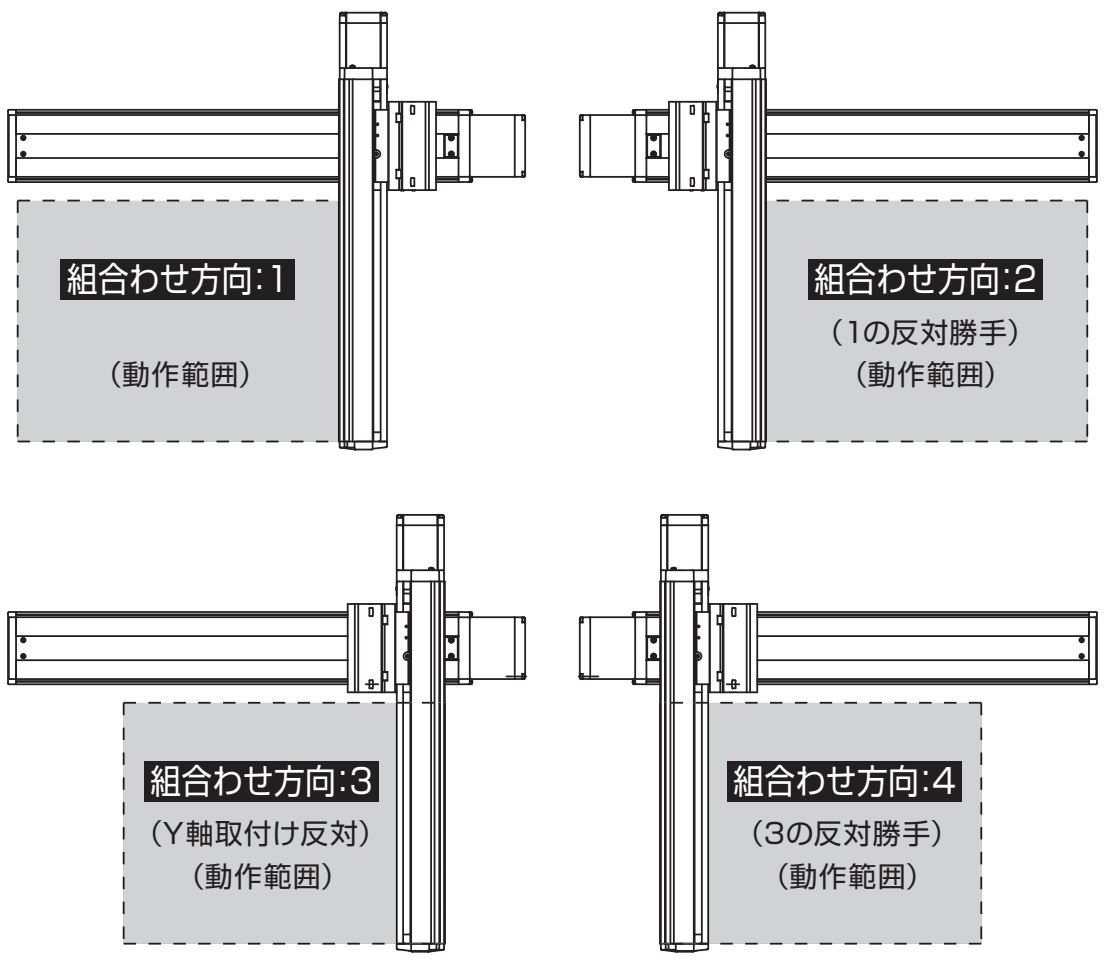
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-S2C1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-S2C2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-S2C3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-S2C4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ≀ 80：800mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ≀ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑧-⑤	3-409

(注)　上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100〜500	550〜700	750〜800
X軸	1200	1200	860
Y軸	1200	−	−

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

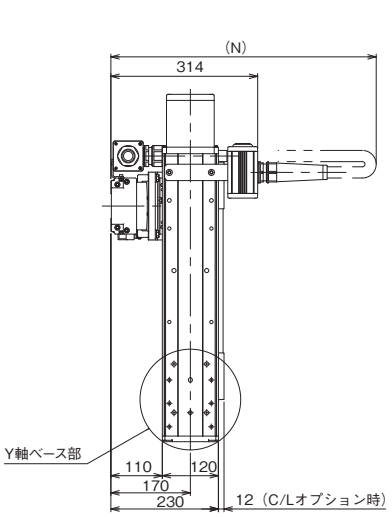
寸法図

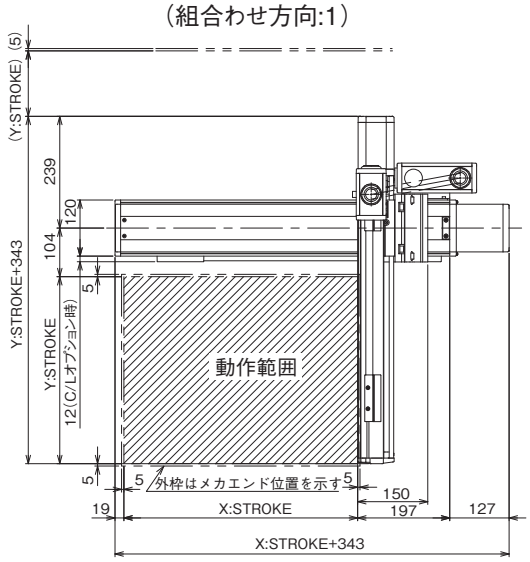
■ICSB2【ICSPB2】-S2C□H-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

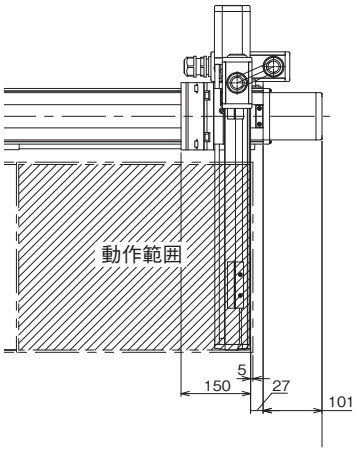
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

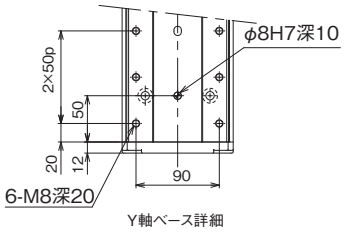
(組合わせ方向:1)

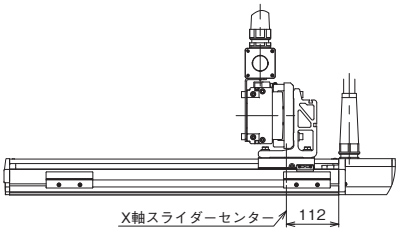


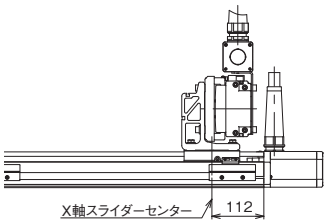


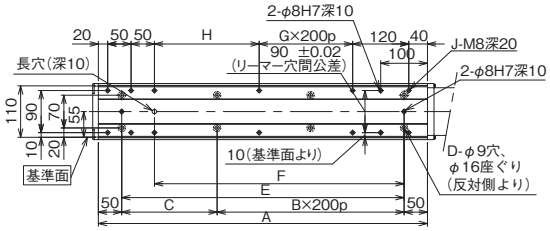
(組合わせ方向:3)

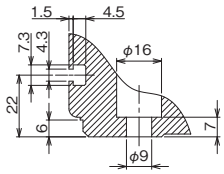




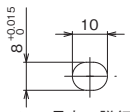








ベース取付け穴　詳細



ベース長穴　詳細

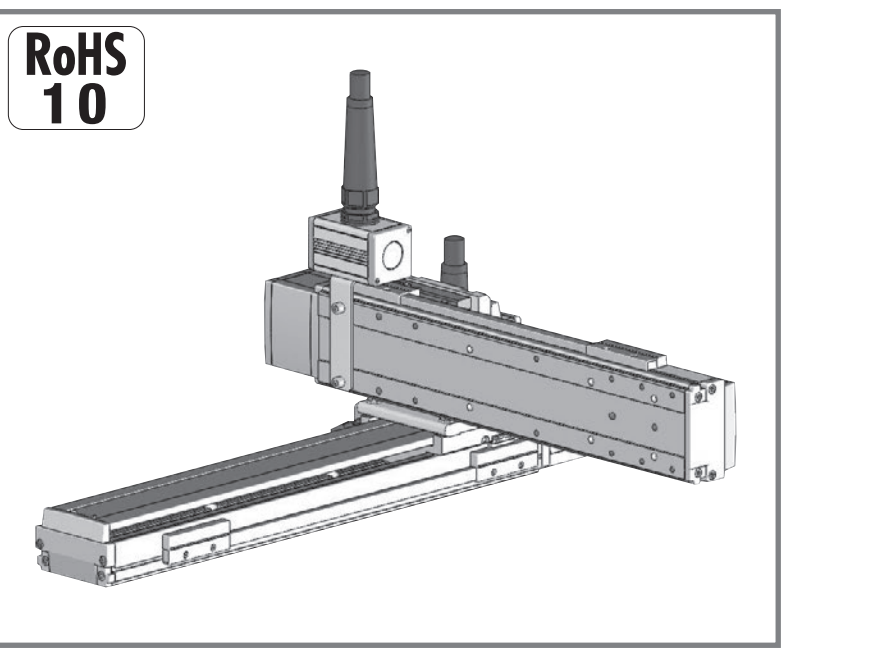
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654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

N															
Y軸ストローク \ X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
100	600	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900
150	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
200	600	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950
250	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
300	650	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
350	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
400	650	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
450	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000
500	700	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000

ICSB2-SG□S
ICSPB2-SG□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – SG□S – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 80 800mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

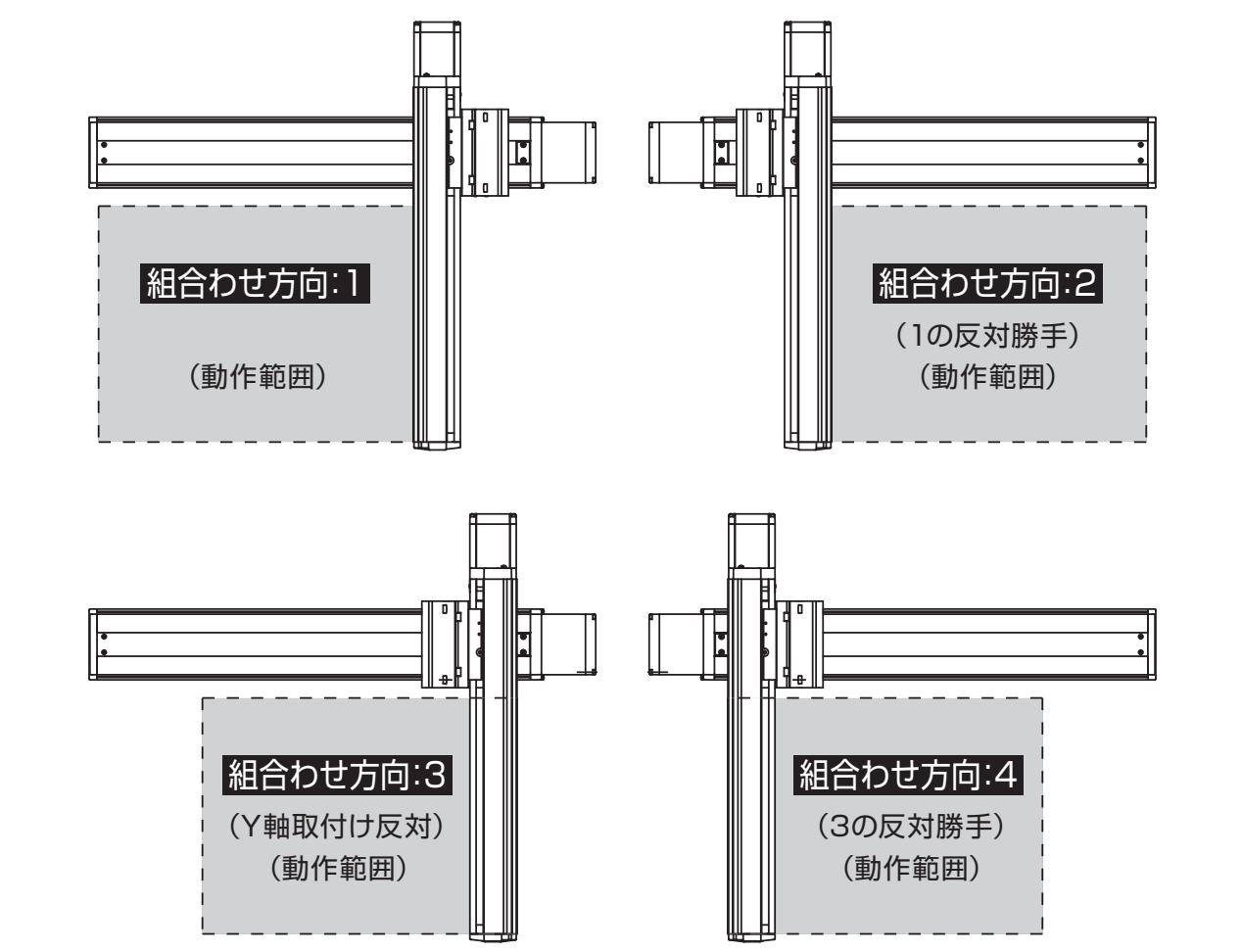
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SG1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-SG2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-SG3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-SG4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 80：800mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-T□-⑧-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～600	650～800
X軸	2400	2400
Y軸	2400	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQ シール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（注4）	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

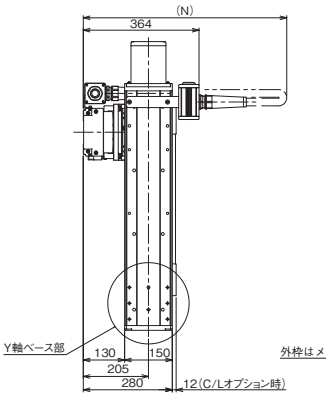
寸法図

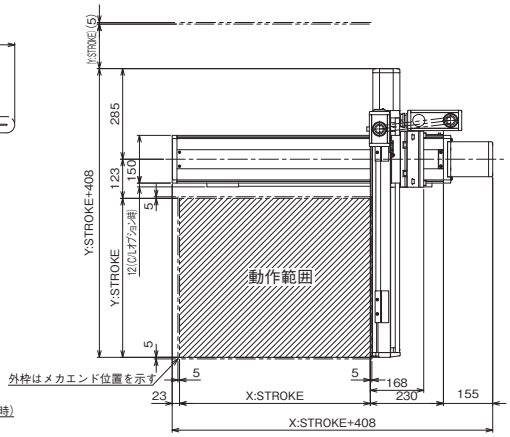
■ICSB2【ICSPB2】-SG□S-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

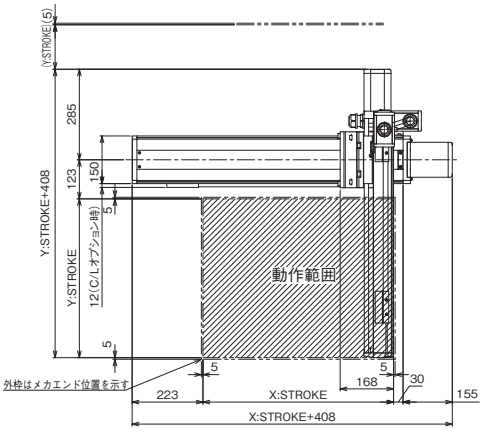
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

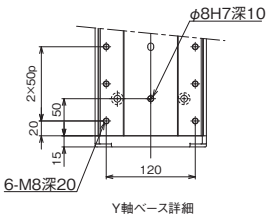
（組合わせ方向:1）



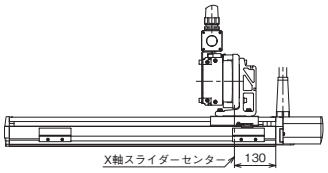


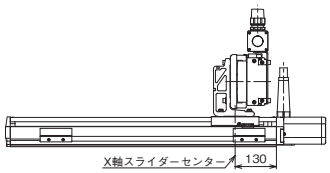
（組合わせ方向:3）

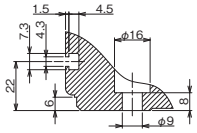




Y軸ベース詳細



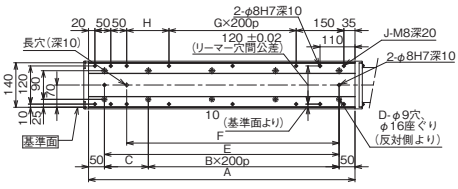


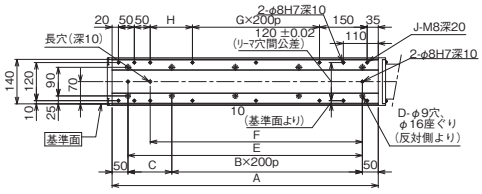


ベース取付け穴 詳細



ベース長穴 詳細





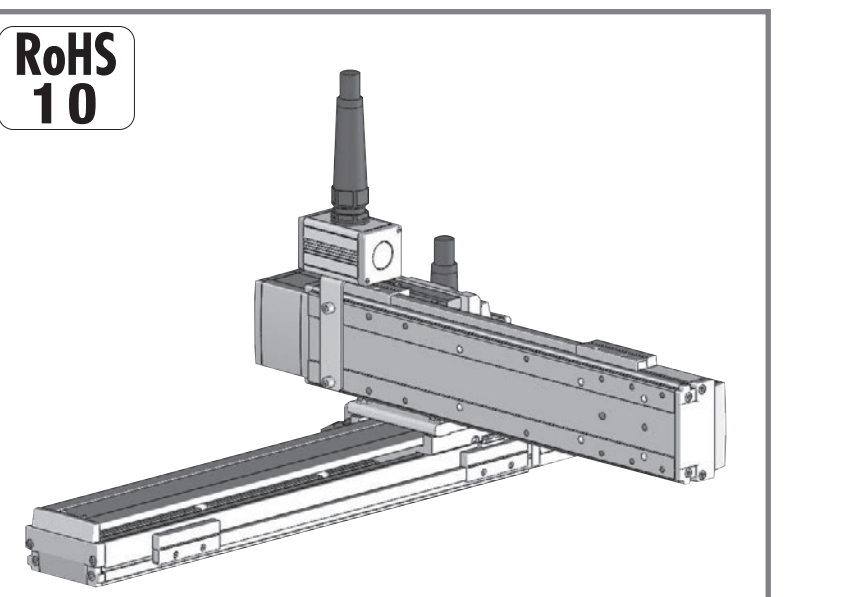
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	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														
X軸 / Y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	950
200	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
250	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
300	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
350	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
400	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
450	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
500	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
550	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050
600	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

ICSB2-SG□H
ICSPB2-SG□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – SG□H – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 80 800mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

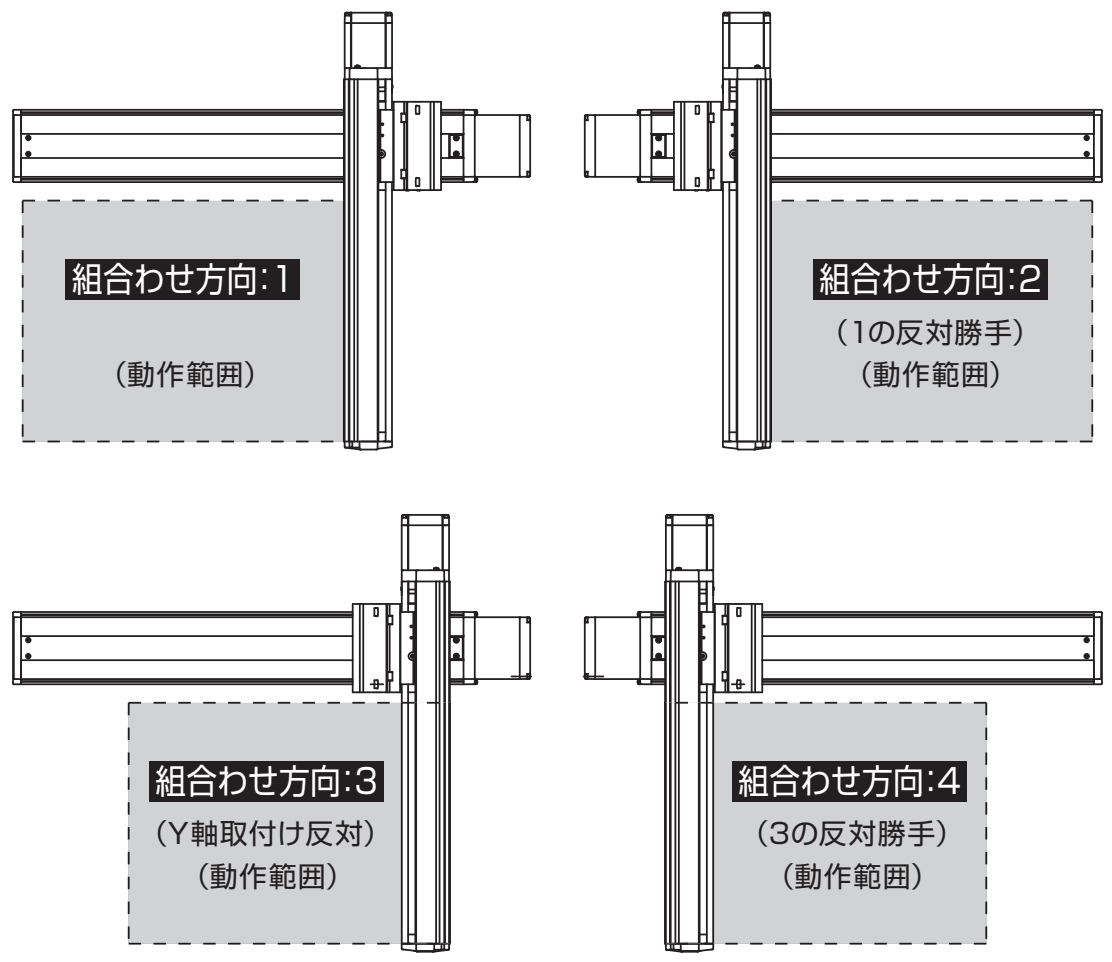
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-SG1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-SG2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-SG3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-SG4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 80：800mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-437
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-20-④-T□-⑧-⑤	3-437

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～600	650～800
X軸	1200	1200
Y軸	1200	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

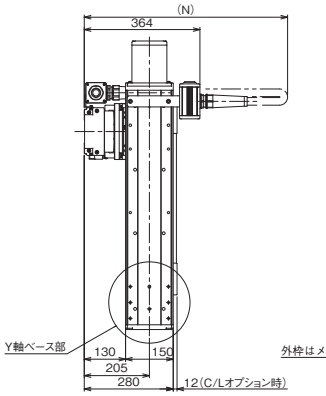
寸法図

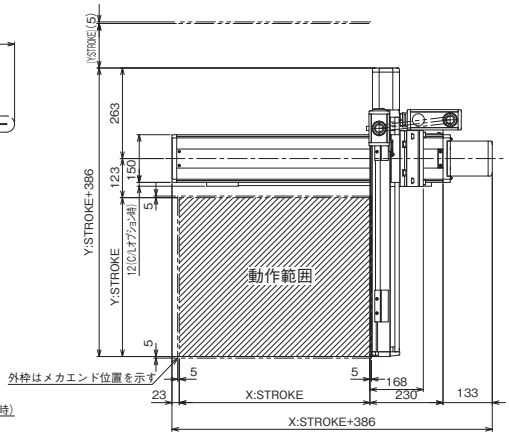
■ICSB2【ICSPB2】-SG□H-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

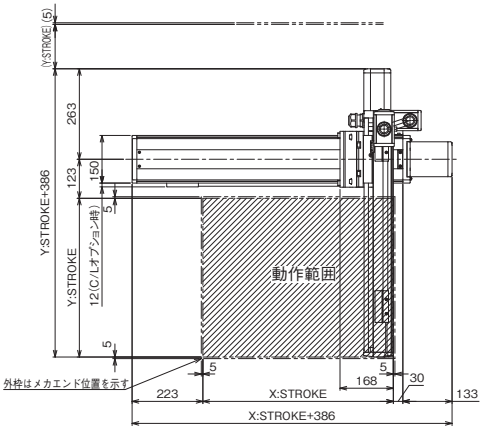
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

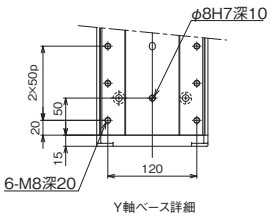
(組合わせ方向:1)

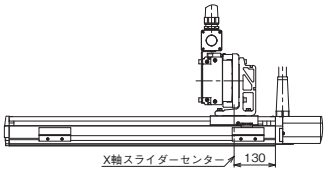


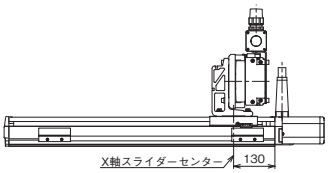


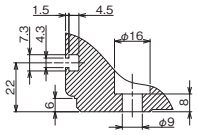
(組合わせ方向:3)



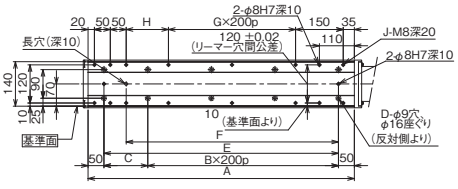


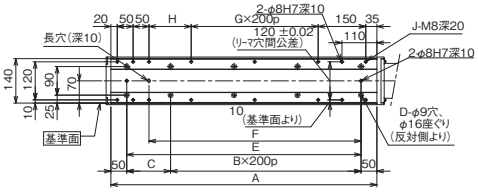












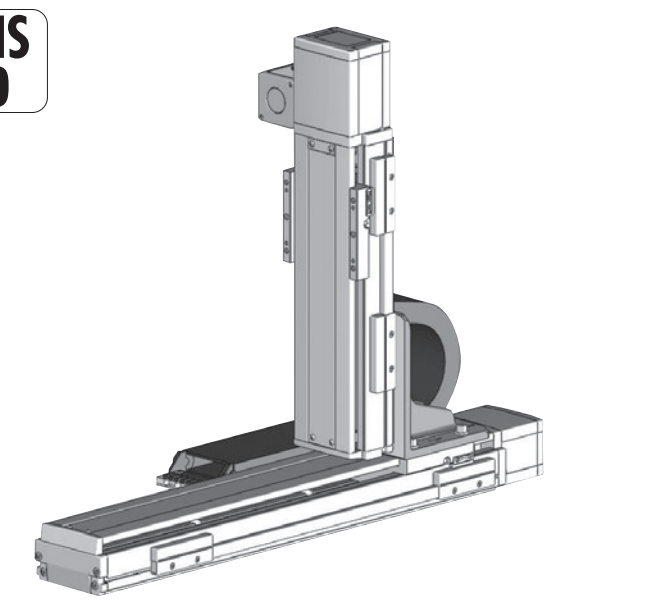
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	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															
X軸 / Y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	950
200	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950
250	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
300	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
350	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
400	700	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000
450	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
500	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
550	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050
600	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

ICSB2-ZA□H
ICSPB2-ZA□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	–	タイプ	–	エンコーダー種類	–	X軸ストローク	オプション	–	Z軸ストローク	オプション	–	適応コントローラー	–	ケーブル長	–	Z軸ケーブル配線
	–	ZA□H	–	WA	–			–			–	T□	–		–	
ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様		下記型式内容表参照		WA バッテリーレスアブソ		10 100mm ～ 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照		10 100mm ～ 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		3L 3m 5L 5m □L 長さ指定		下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

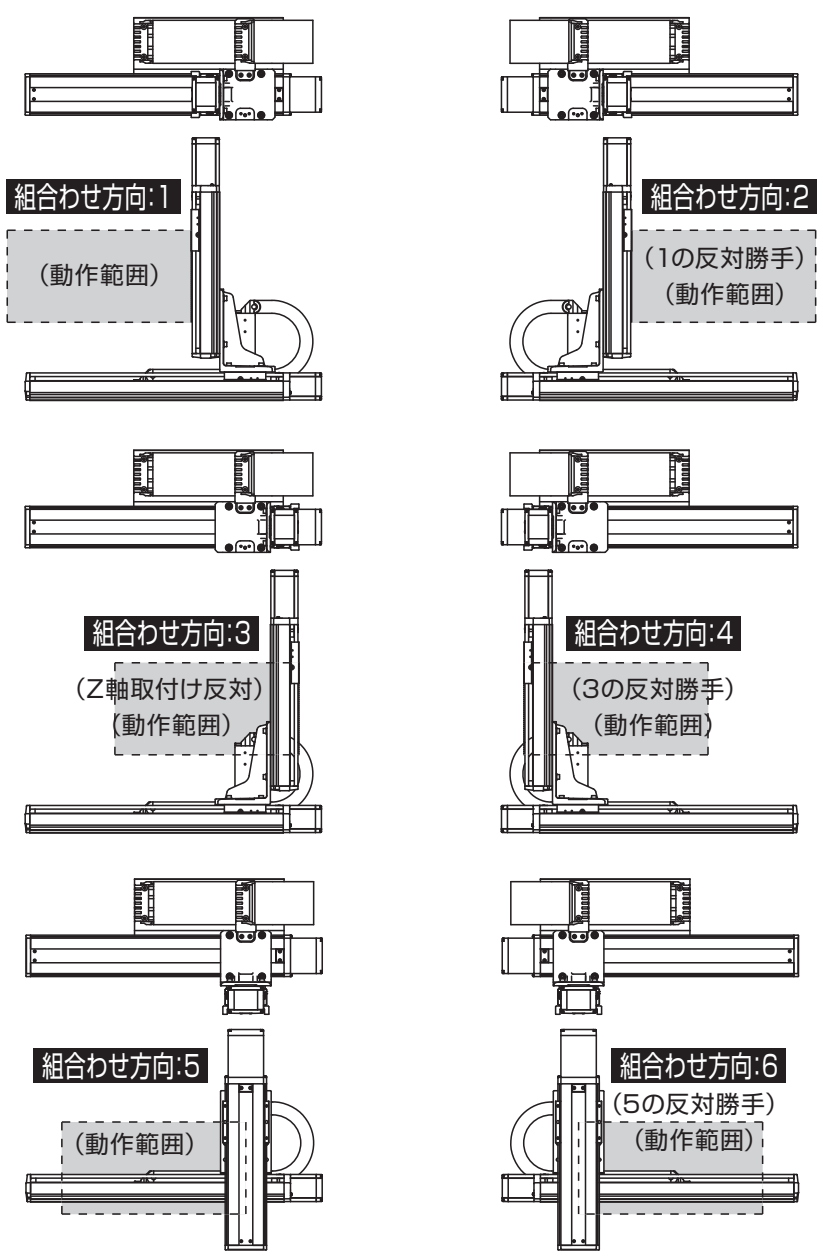
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZA1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-ZA2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-ZA3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-ZA4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-ZA5H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-ZA6H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 90：900mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 30：300mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク				
		100	150	200	250	300
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)（注4）	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

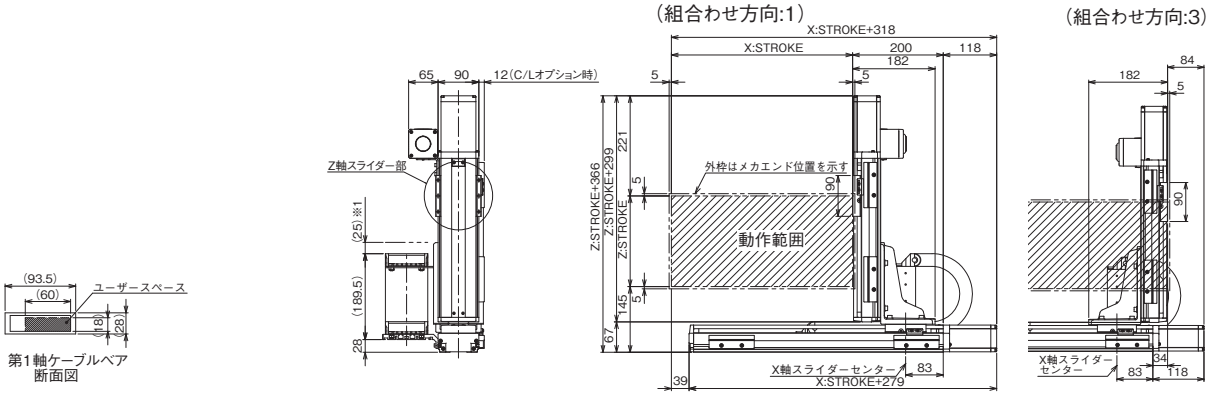
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-ZA□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

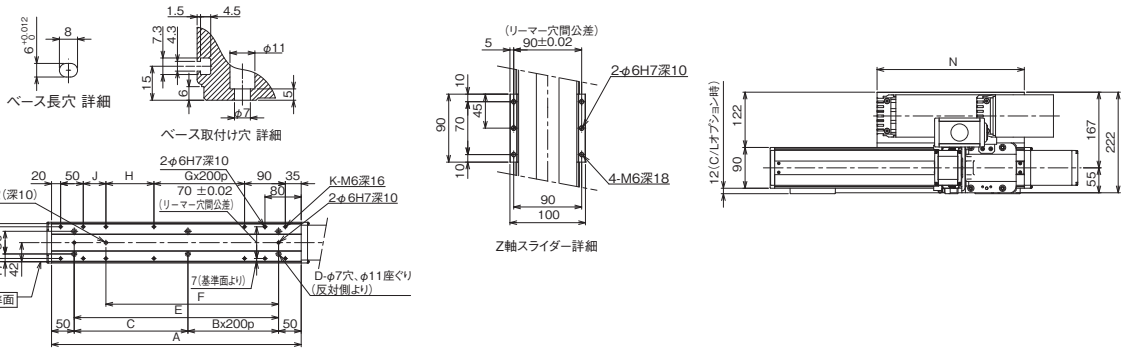
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



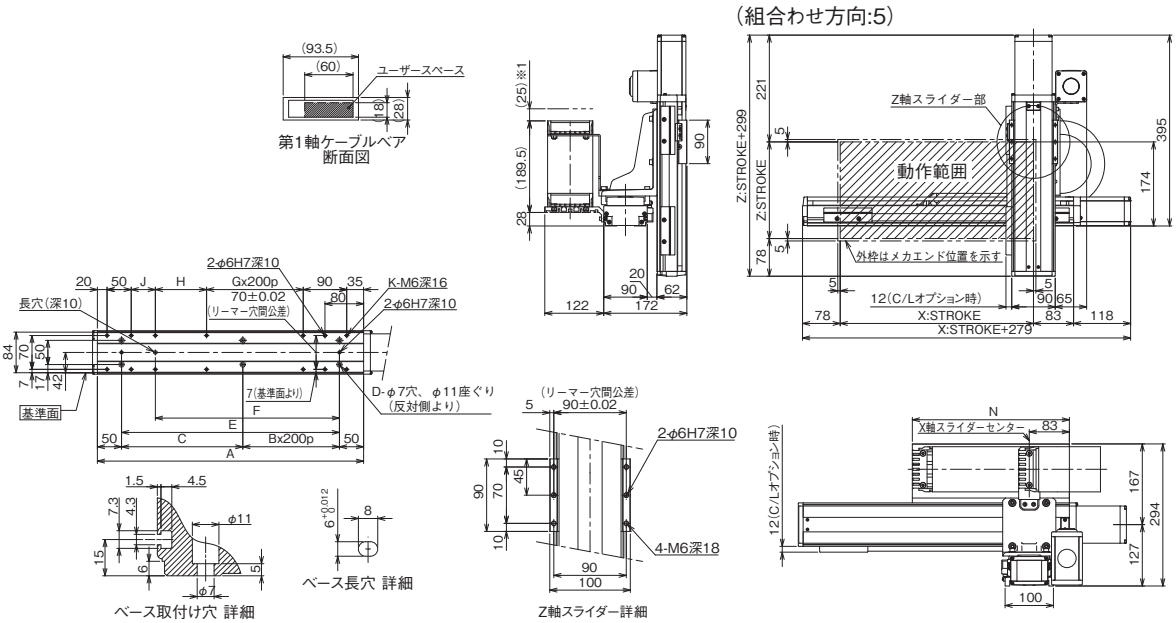
（組合わせ方向:3）



■ICSB2【ICSPB2】-ZA□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

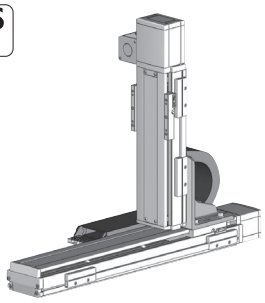
（組合わせ方向:5）



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

ICSB2-ZA□M
ICSPB2-ZA□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

	ZA□M	WA					T□		
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	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	X軸ストローク 10 100mm 〜 90 900mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。（加速度は 0.4G が上限となります。）
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

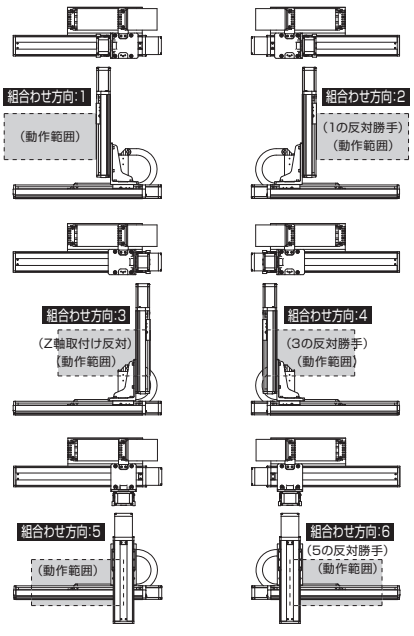
XZ組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZA1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-ZA2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-ZA3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-ZA4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-ZA5M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-ZA6M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 90：900mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注) 上記型式の①〜⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク				
		100	150	200	250	300
加速度（注2）	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

(注2) 加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/4mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

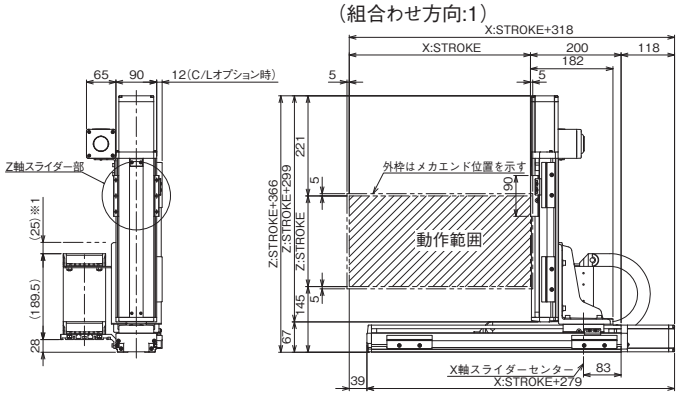
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-ZA□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

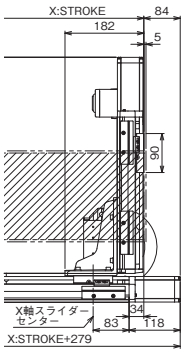
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

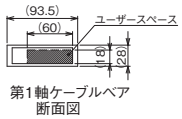
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

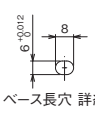


（組合わせ方向:3）

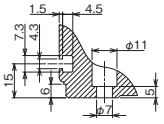




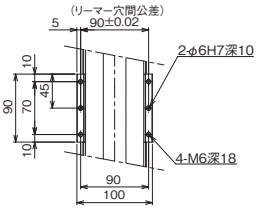
第1軸ケーブルベア
断面図



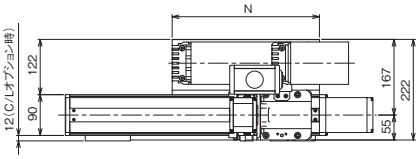
ベース長穴 詳細

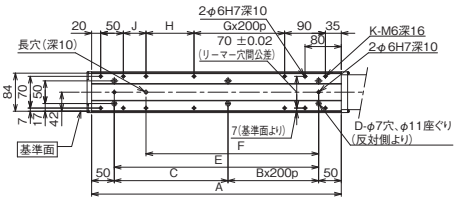


ベース取付け穴 詳細



Z軸スライダー詳細

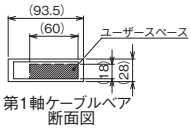




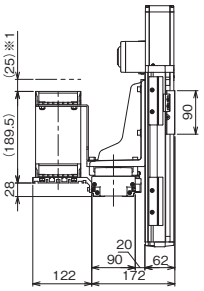
■ICSB2【ICSPB2】-ZA□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

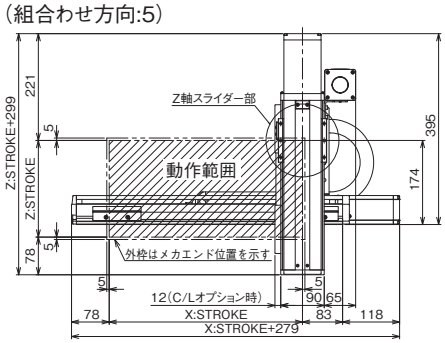
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

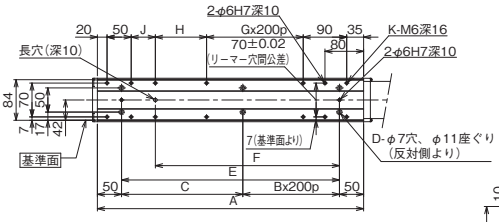
（組合わせ方向:5）

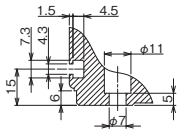


第1軸ケーブルベア
断面図

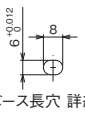




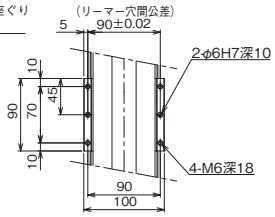




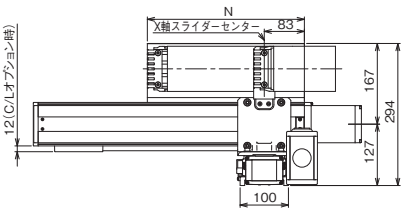
ベース取付け穴 詳細



ベース長穴 詳細



Z軸スライダー詳細

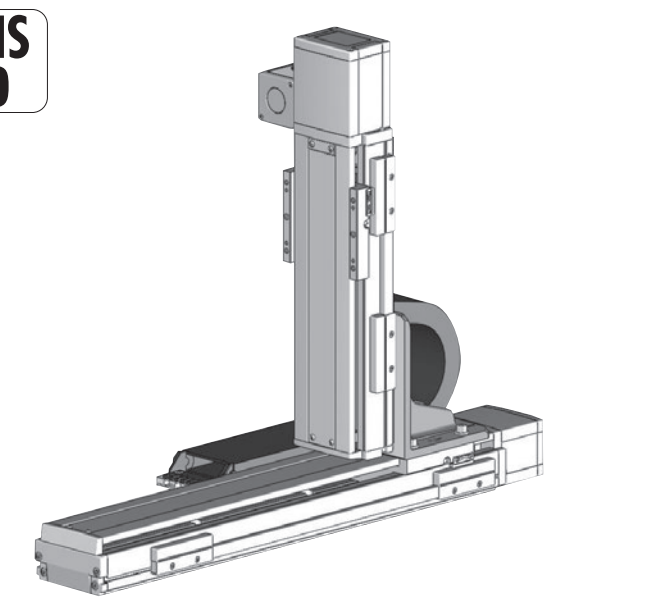


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151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

ICSB2-Z1C□H
ICSPB2-Z1C□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
	Z1C□H	WA					T□		
ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

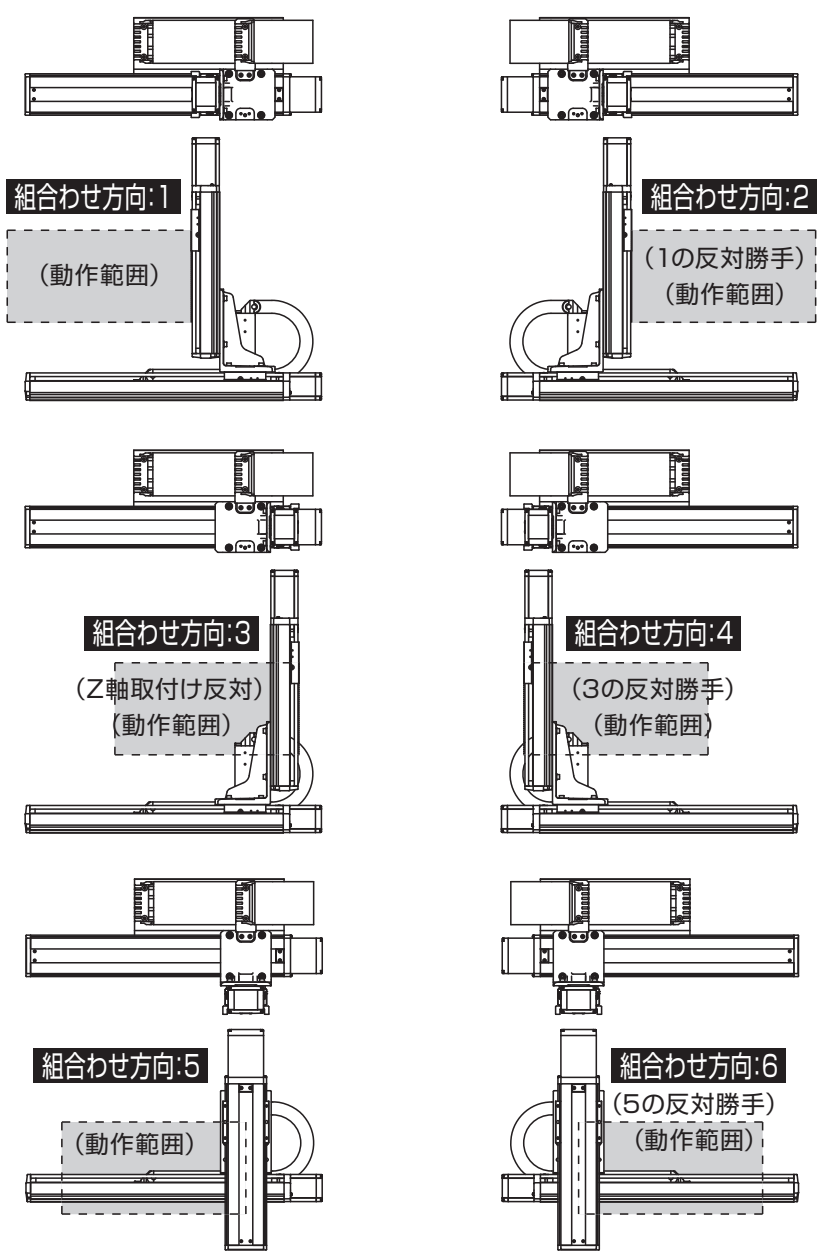
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 110：1100mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑧-③	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQ シール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z 軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

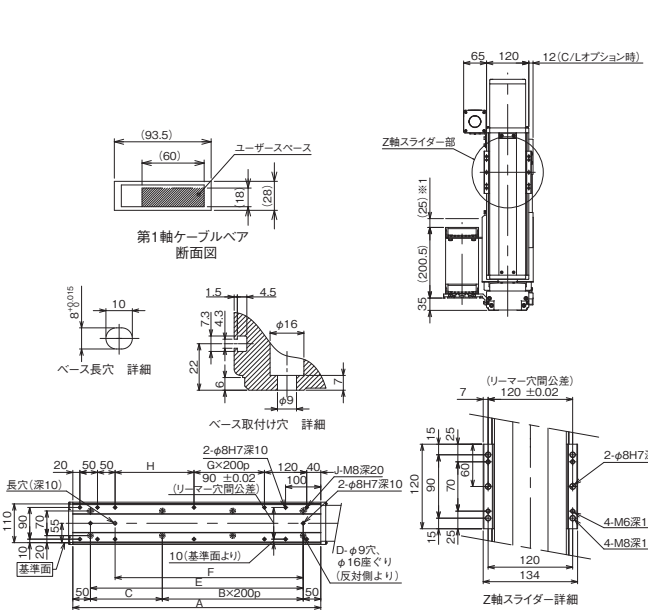
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-Z1C□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

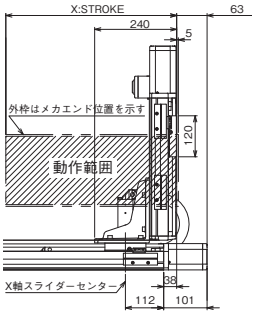
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



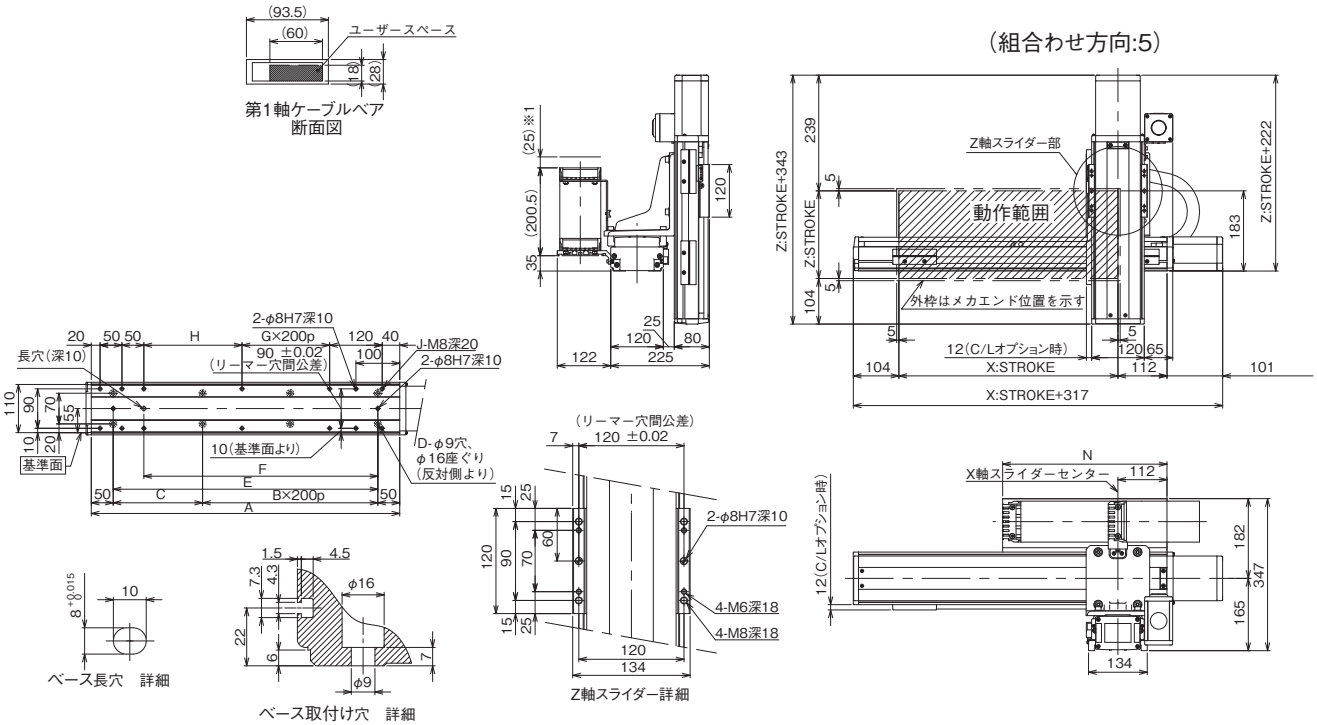
（組合わせ方向:3）



■ICSB2【ICSPB2】-Z1C□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:5）

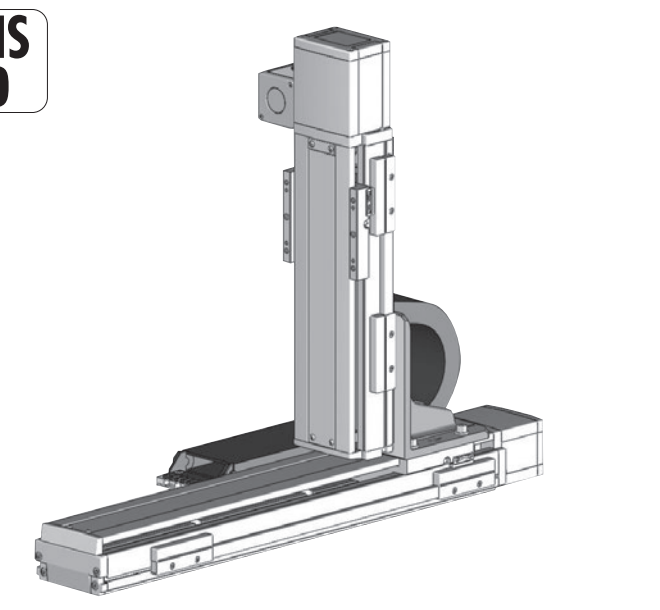


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-Z1C□M
ICSPB2-Z1C□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – Z1C□M – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		X軸ストローク		オプション	Z軸ストローク		オプション	適応コントローラー		ケーブル長		Z軸ケーブル配線
ICSB2	標準2軸仕様	下記型式内容表参照	WA	バッテリーレスアブソ	10 〜 110	100mm 〜 1100m (50mmごと)	下記オプション表参照	10 〜 40	100mm 〜 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様										T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
													□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.4G、Z 軸が 0.2G です。
(5)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

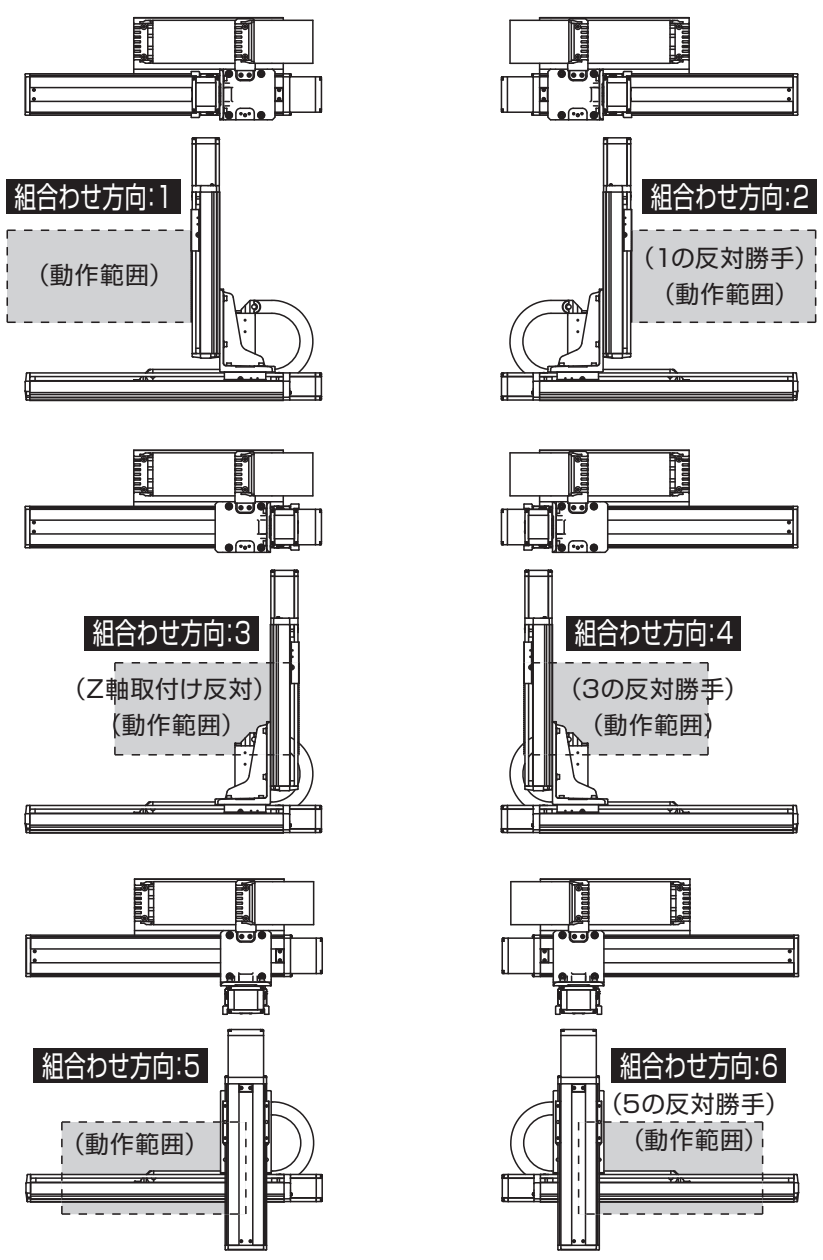
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z1C1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-Z1C2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-Z1C3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-Z1C4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-Z1C5M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-Z1C6M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 110：1100mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑧-③	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸の場合です。Z軸は0.2G固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQ シール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z 軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

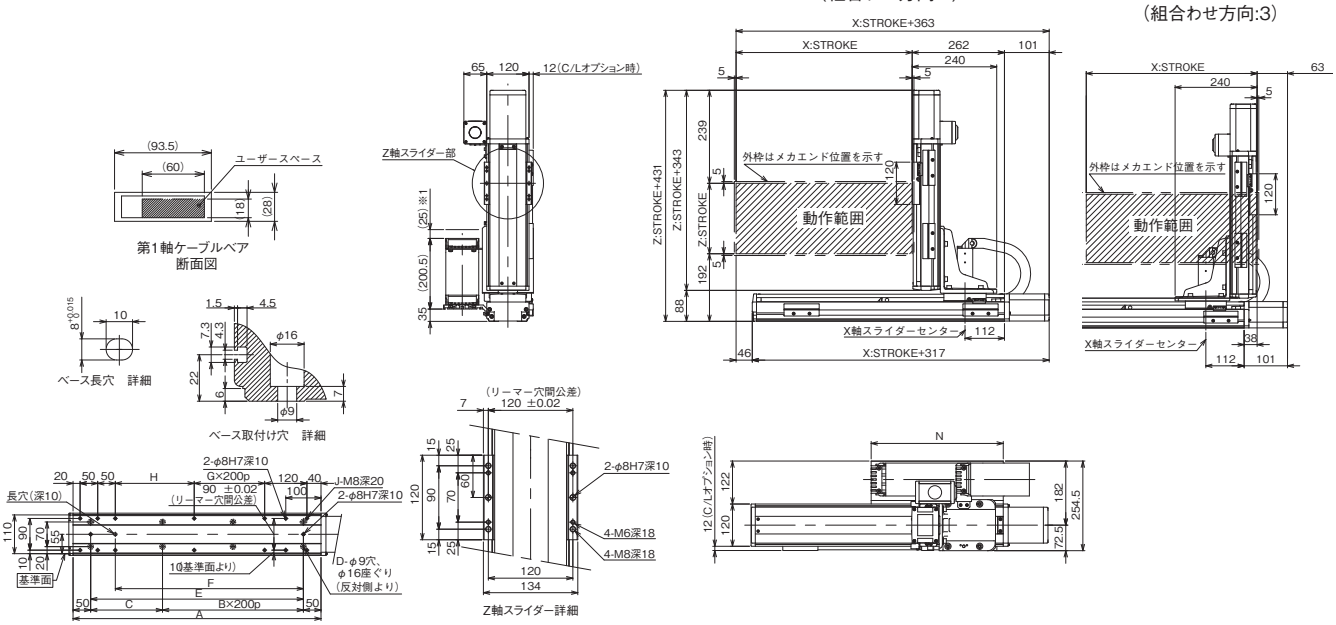
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-Z1C□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

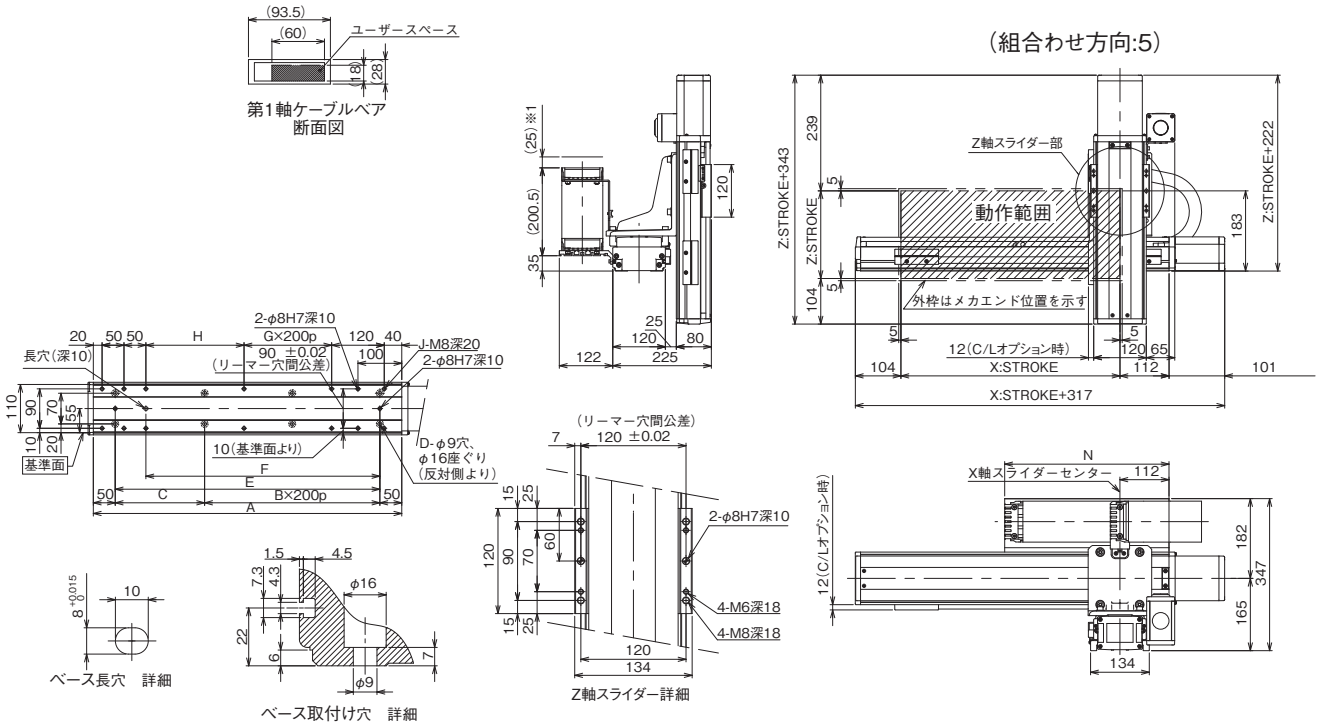
（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

■ICSB2【ICSPB2】-Z1C□M-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

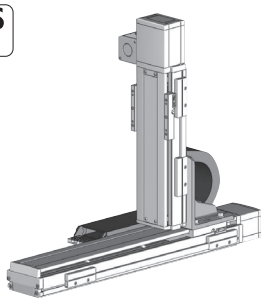
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

ICSB2-Z2C□H
ICSPB2-Z2C□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

	– Z2C□H –	WA	–		–		–	T□	–		–	
シリーズ ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	X軸ストローク 10 ～ 110 100mm ～ 1100m (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

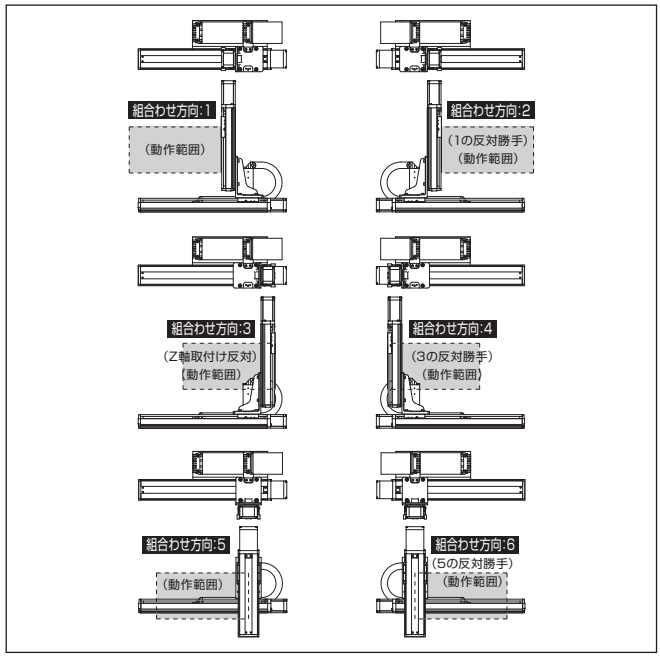
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-Z2C1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-Z2C2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-Z2C3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-Z2C4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-Z2C5H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-Z2C6H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ⋮ 110：1100mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ⋮ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑧-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQ シール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)（注4）	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

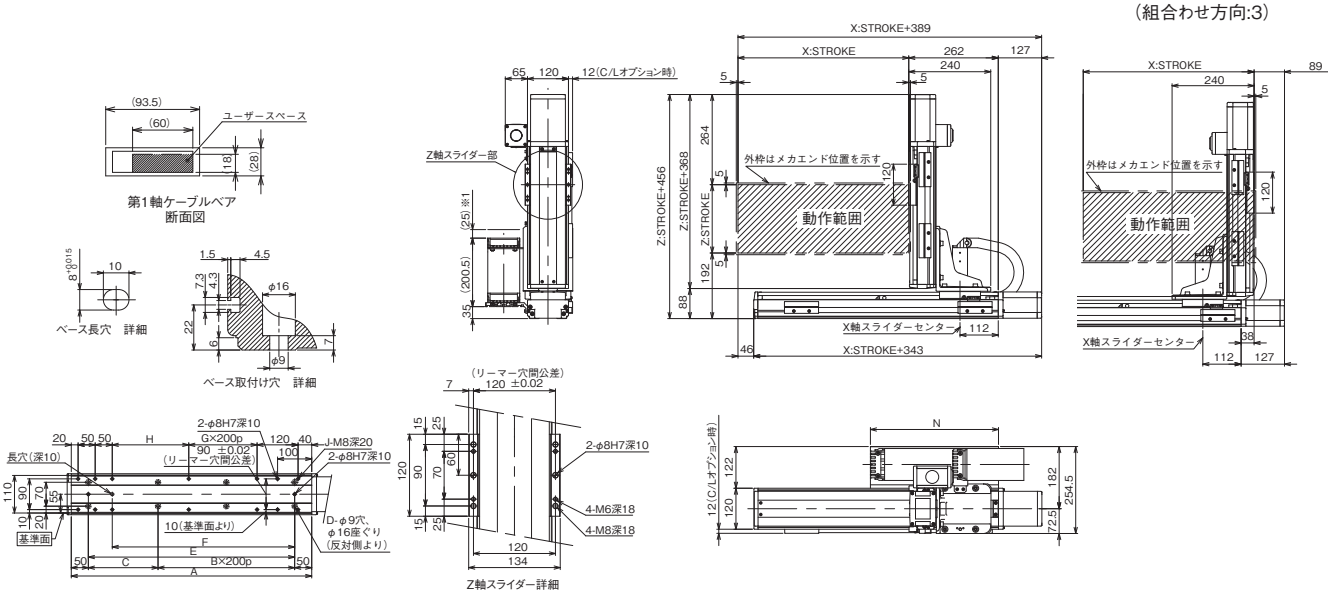
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-Z2C□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

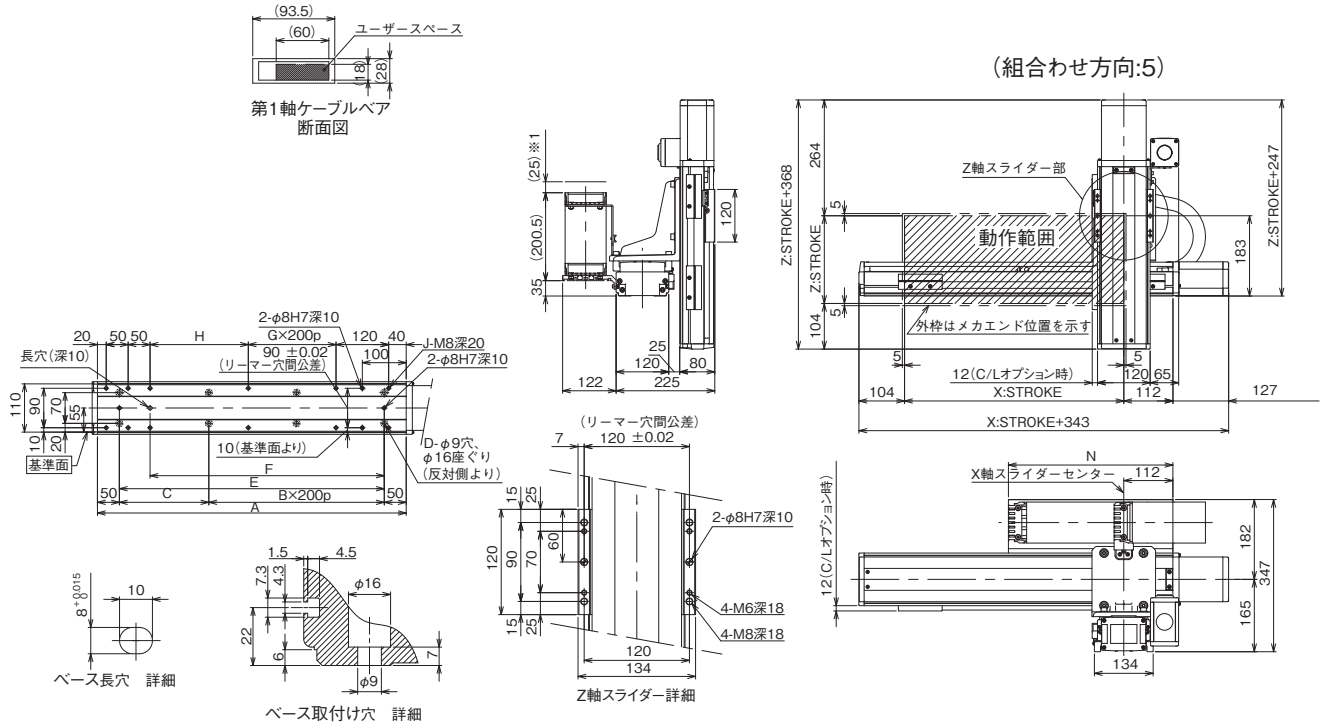
（組合わせ方向:1）



■ICSB2【ICSPB2】-Z2C□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

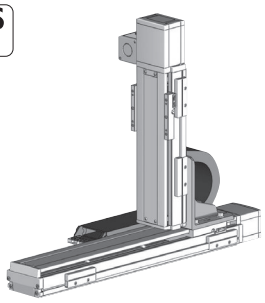
（組合わせ方向:5）



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

ICSB2-ZD□H
ICSPB2-ZD□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

	ZD□H	WA					T□		
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	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	X軸ストローク 80 ～ 200 800mm ～ 2000mm (100mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

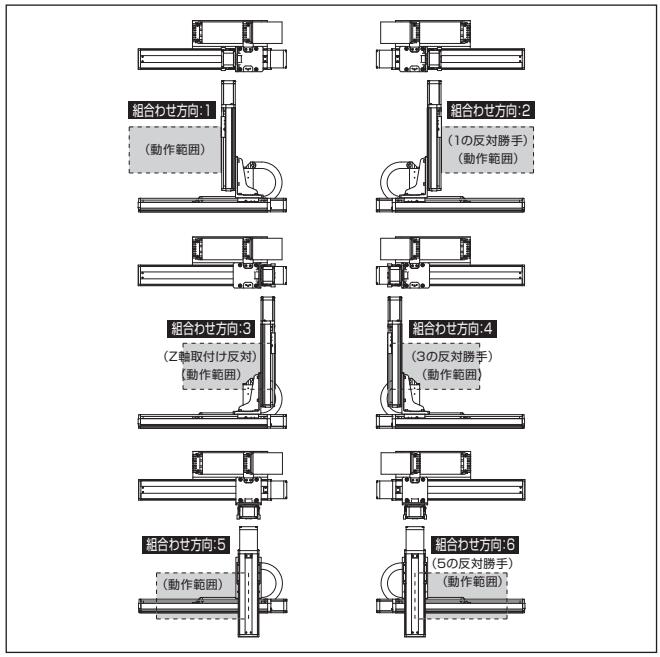
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZD1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-ZD2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-ZD3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-ZD4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-ZD5H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-ZD6H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm ⌇ 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑧-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

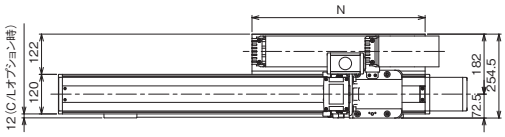
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

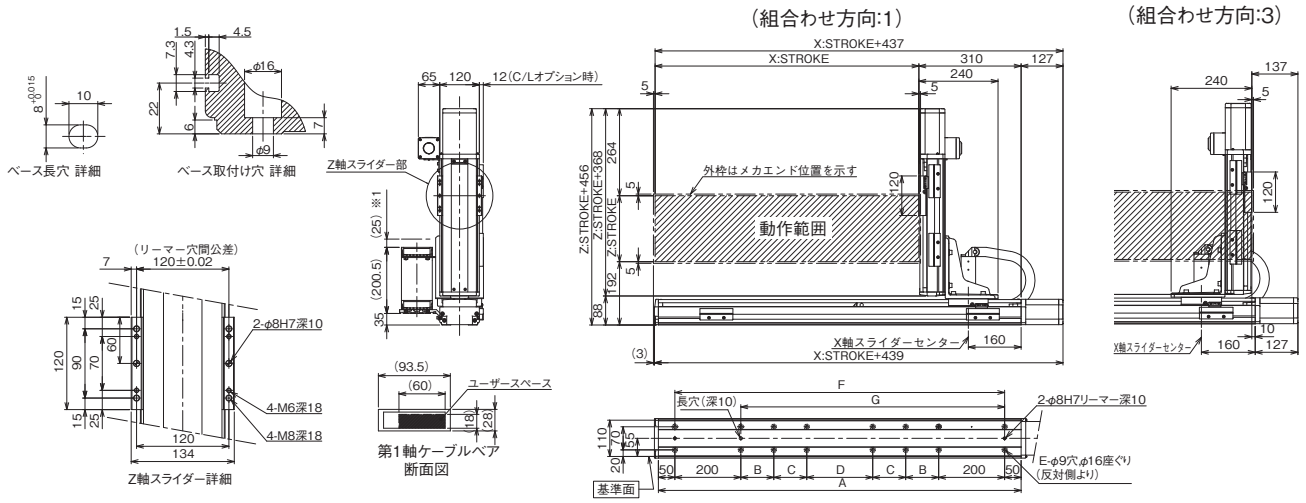
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-ZD□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

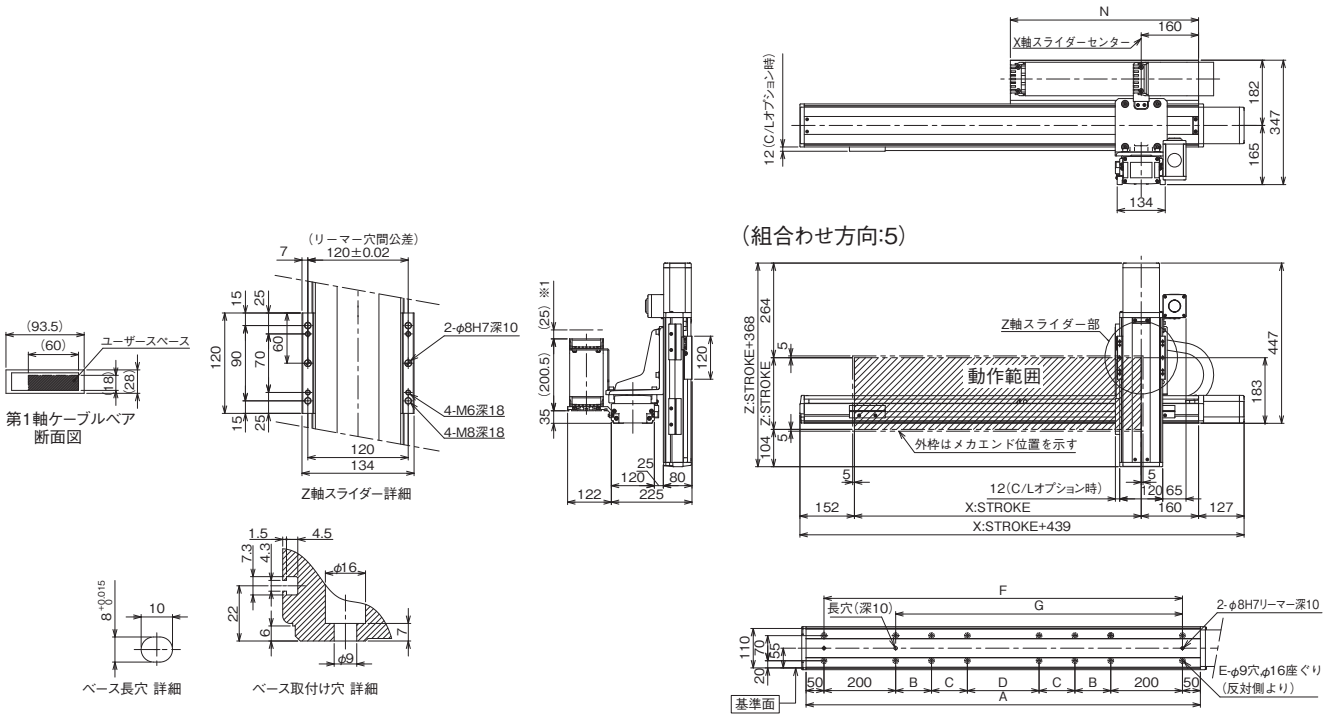
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD





■ICSB2【ICSPB2】-ZD□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

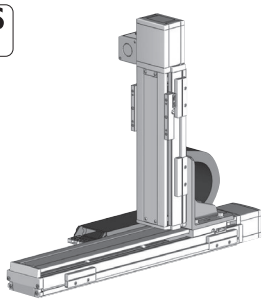
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



X軸ストローク	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

ICSB2-ZG□S
ICSPB2-ZG□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

	– ZG□S –	WA	–			–			–	T□	–		–	
シリーズ ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ		X軸ストローク 10 100mm ～ 130 1300mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照		Z軸ストローク 10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照		適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

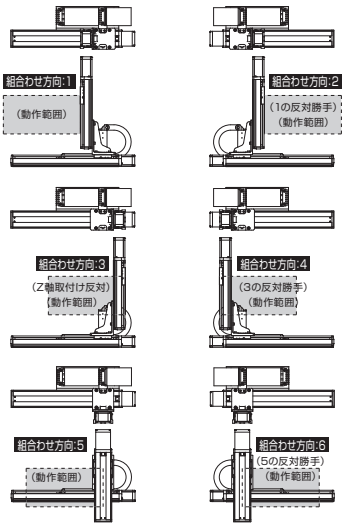
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZG1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-ZG2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-ZG3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-ZG4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-ZG5S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-ZG6S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 130：1300mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-T□-⑧-③	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度（注2）	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	–	–	–	–	–

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

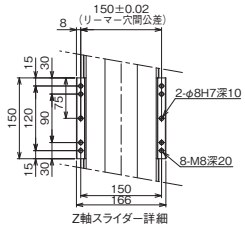
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

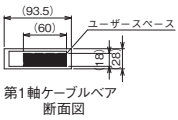
寸法図

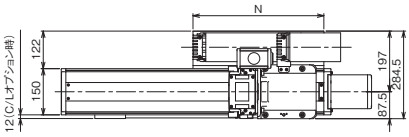
■ICSB2【ICSPB2】-ZG□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

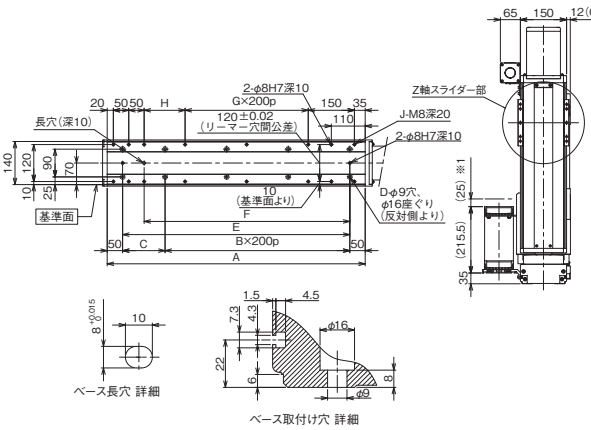


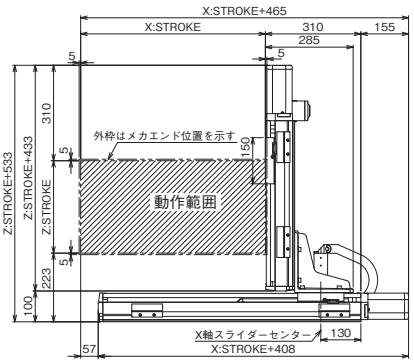


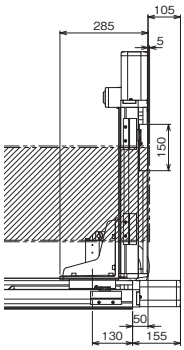


(組合わせ方向:1)

(組合わせ方向:3)

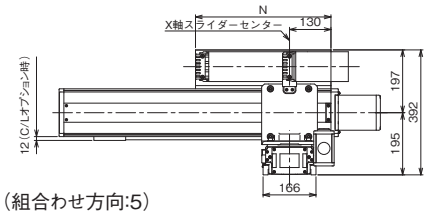




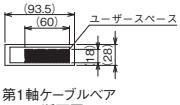


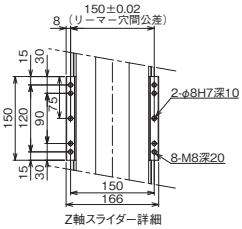
■ICSB2【ICSPB2】-ZG□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

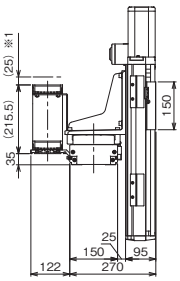
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

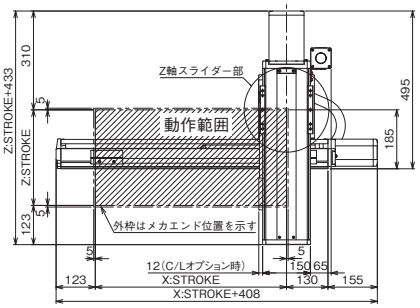


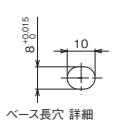
(組合わせ方向:5)

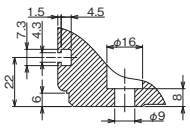


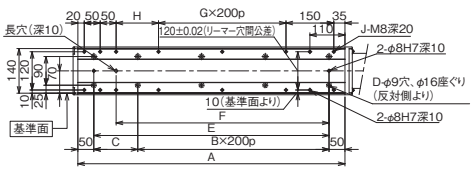










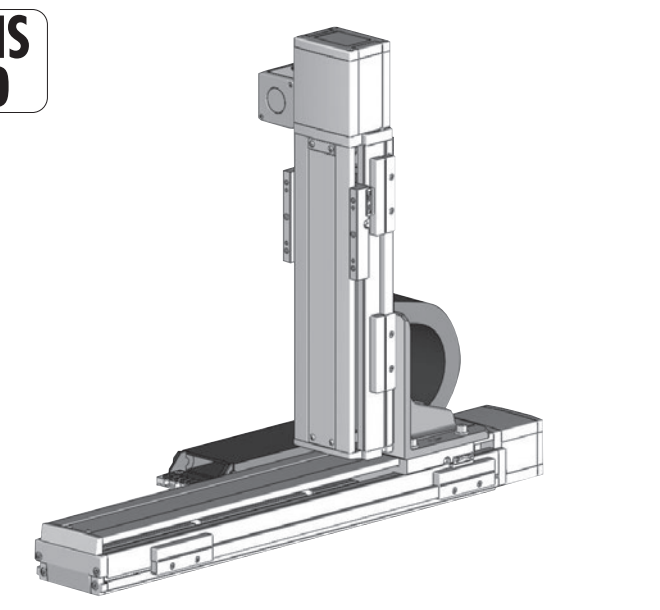


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-ZH□S
ICSPB2-ZH□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□	ZH□S	WA	□□	□□	T□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク / オプション	Z軸ストローク / オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm ～ 250 2500mm (100mmごと) / 下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと) / 下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

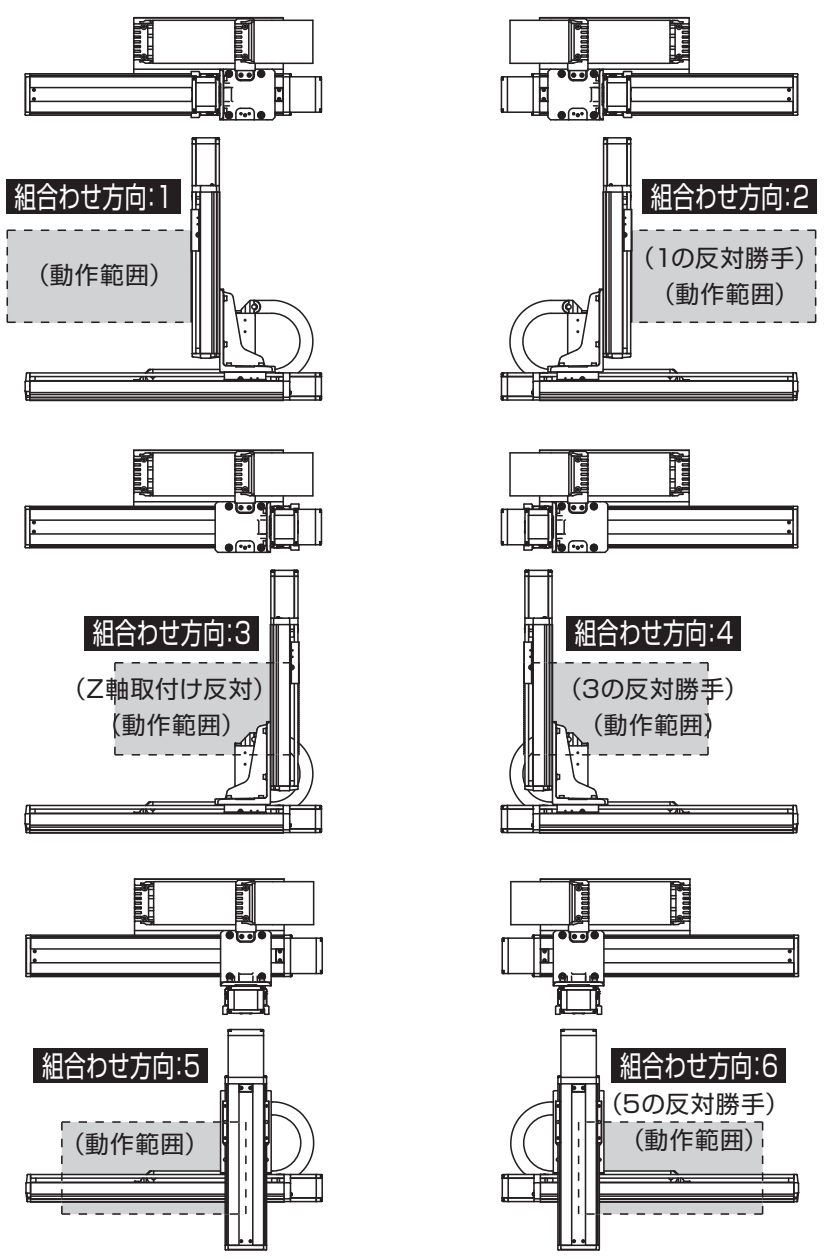
XZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-ZH1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-ZH2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
3	ICSB2【ICSPB2】-ZH3S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
4	ICSB2【ICSPB2】-ZH4S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
5	ICSB2【ICSPB2】-ZH5S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
6	ICSB2【ICSPB2】-ZH6S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) XZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア

XZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-40-②-T□-⑧-③	3-457
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注)　上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	900	820	740	680
Z軸	－						

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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

(注2) 加速度はX軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

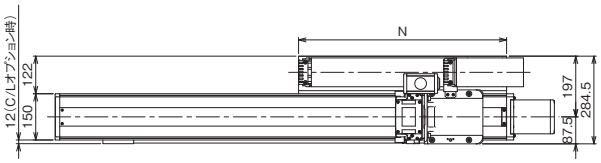
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

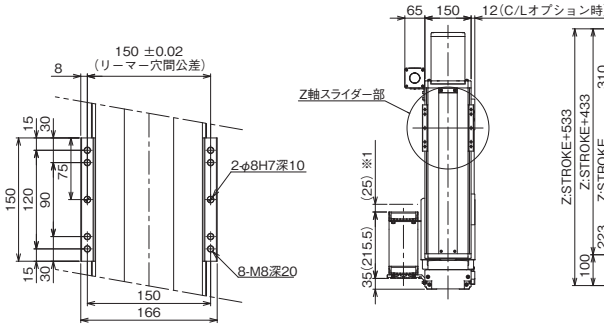
■ICSB2【ICSPB2】-ZH□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1、3

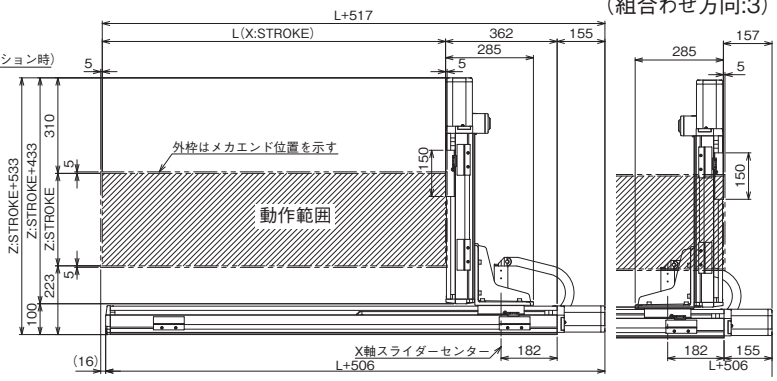
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

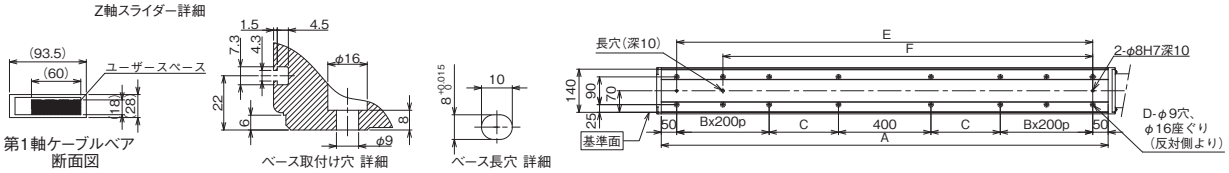


（組合わせ方向:1）



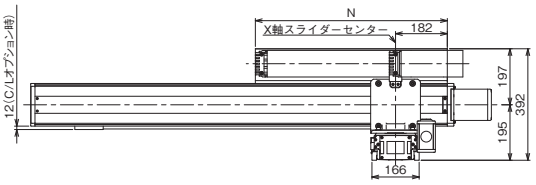


（組合わせ方向:3）

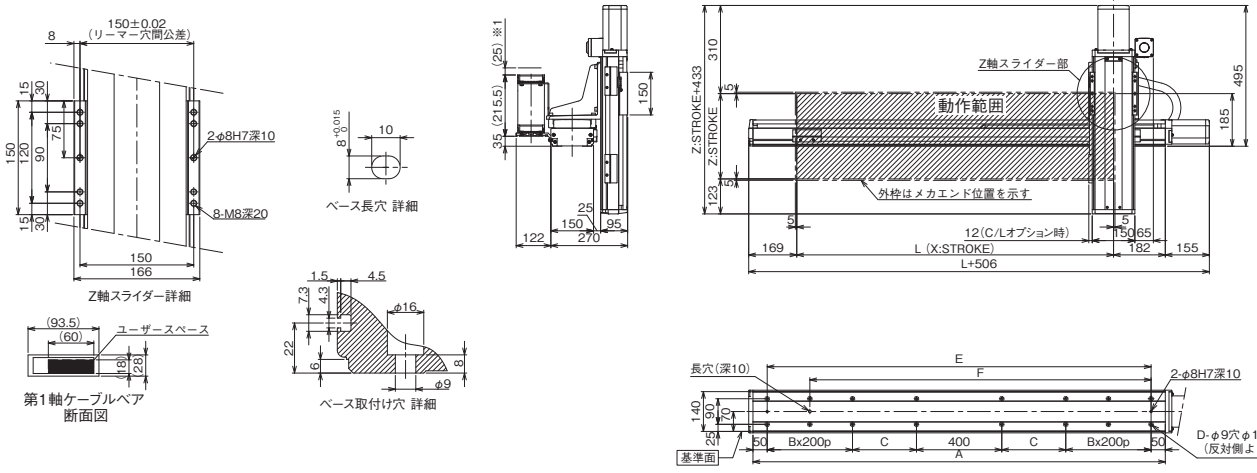


■ICSB2【ICSPB2】-ZH□S-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向5

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。



（組合わせ方向:5）

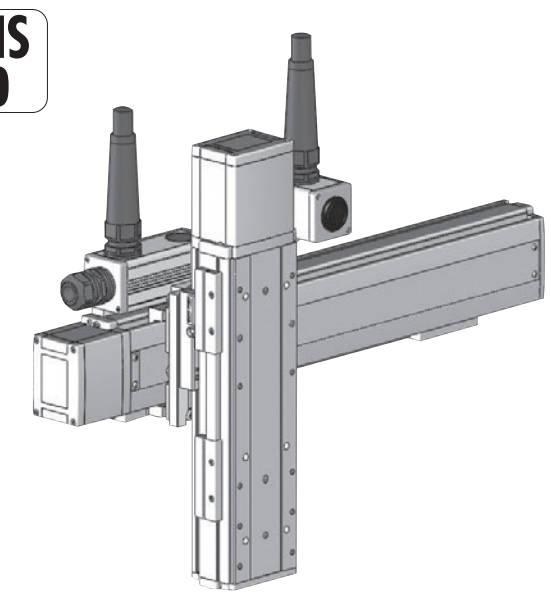


X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325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

ICSB2-YSA□H
ICSPB2-YSA□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – YSA□H – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		Y軸ストローク		オプション	Z軸ストローク		オプション	適応コントローラー		ケーブル長		Z軸ケーブル配線
ICSB2	標準2軸仕様	下記型式内容表参照	WA	バッテリーレスアブソ	10 〜 50	100mm 〜 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 〜 40	100mm 〜 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様										T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
													□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

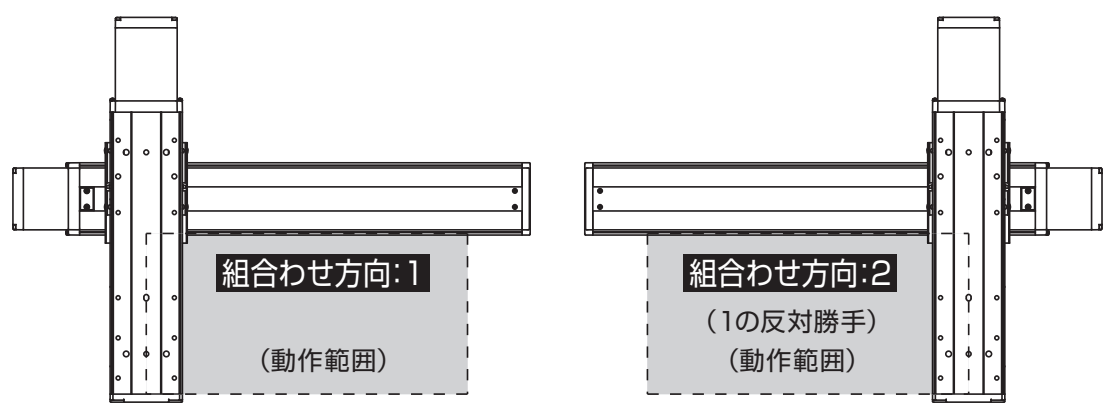
YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～400	450～500
Y軸	960	
Z軸	480	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注2) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

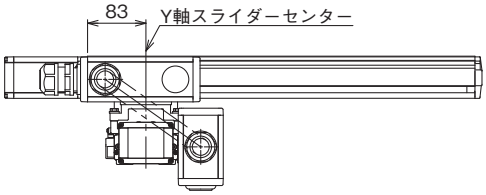
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

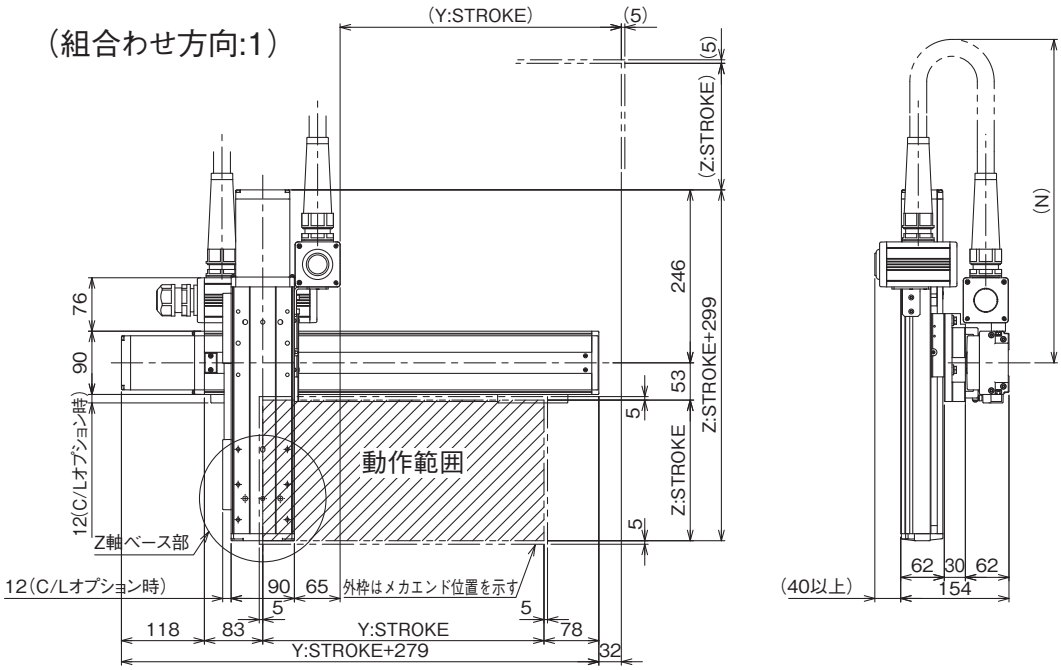
寸法図

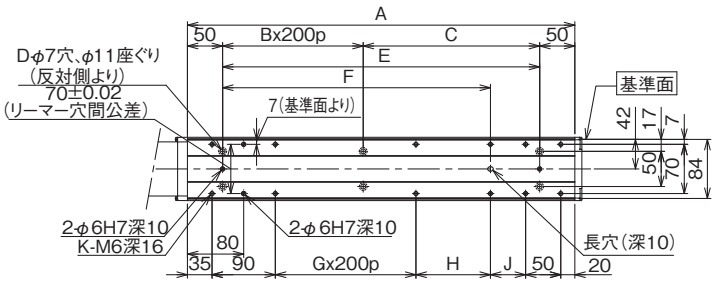
■ICSB2【ICSPB2】-YSA□H-SC(自立ケーブル仕様)

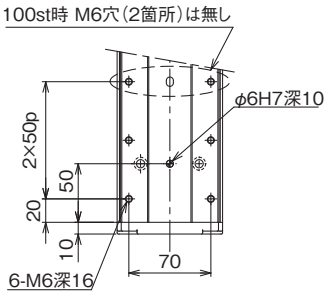
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

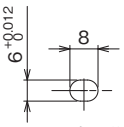




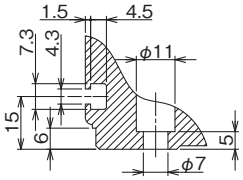




Z軸ベース詳細



ベース長穴 詳細



ベース取付け穴 詳細

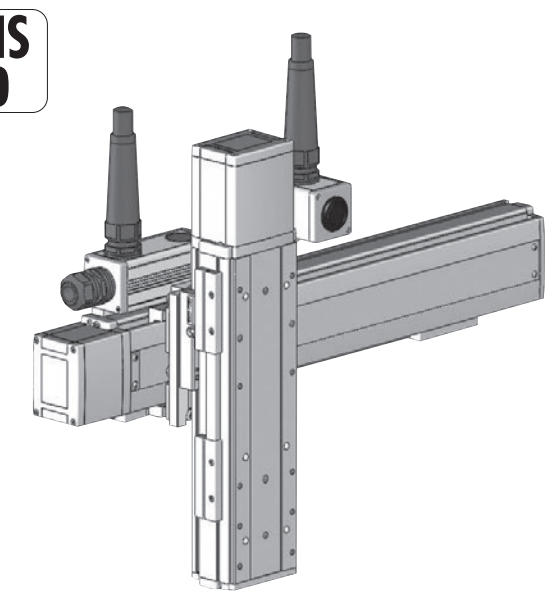
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50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

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

ICSB2-YSA□M
ICSPB2-YSA□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – YSA□M – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		Y軸ストローク		オプション	Z軸ストローク		オプション	適応コントローラー		ケーブル長		Z軸ケーブル配線
ICSB2	標準2軸仕様	下記型式内容表参照	WA	バッテリーレスアブソ	10	100mm	下記オプション表参照	10	100mm	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様				～	～		～	～		T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
					50	500mm (50mmごと)		40	400mm (50mmごと)				□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

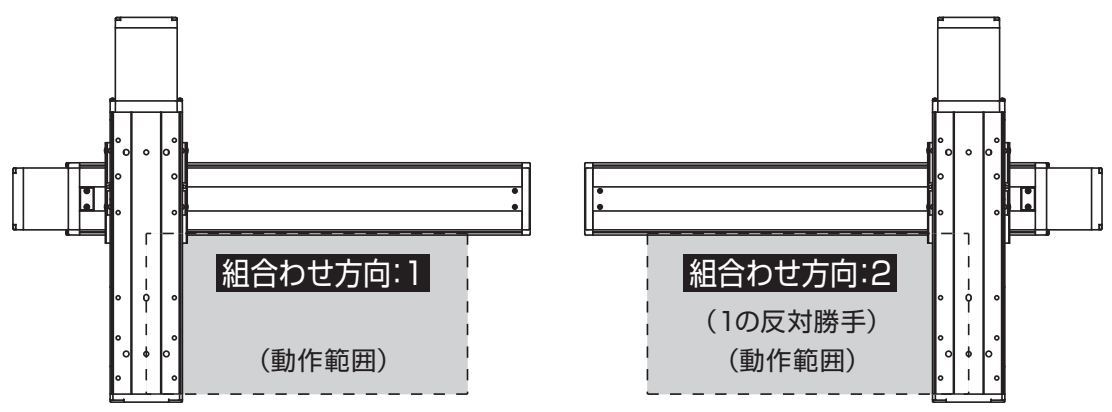
YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSA1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YSA2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～400	450～500
Y軸	480	
Z軸	240	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注2) 加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/4mm

適応コントローラー

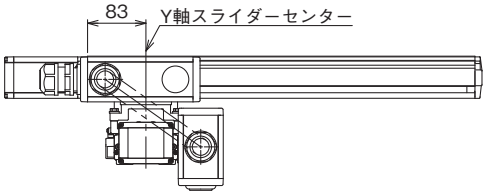
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

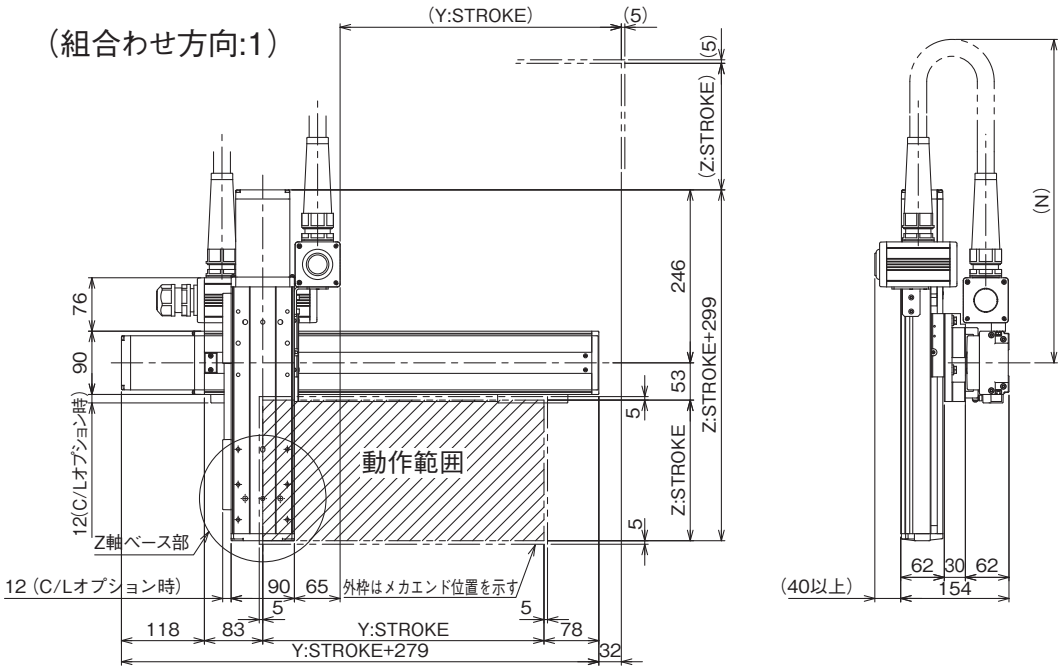
寸法図

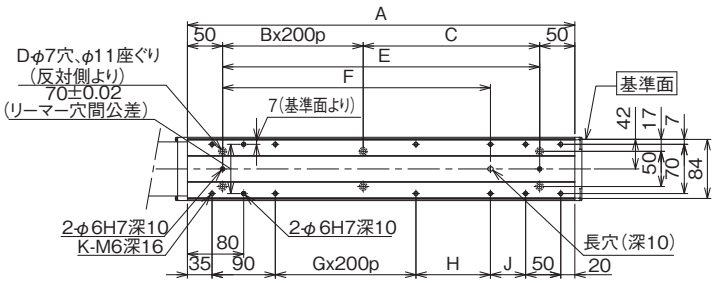
■ICSB2【ICSPB2】-YSA□M-SC(自立ケーブル仕様)

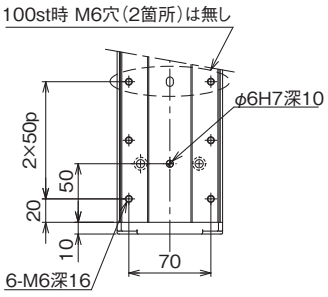
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

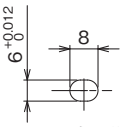




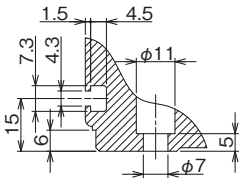




Z軸ベース詳細



ベース長穴 詳細



ベース取付け穴 詳細

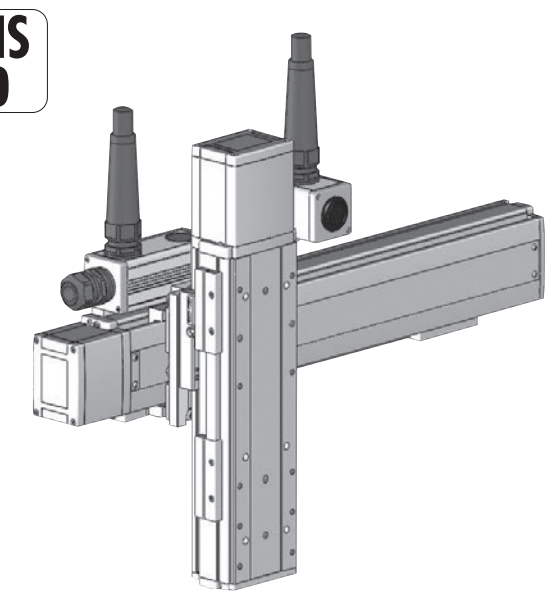
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1
H	56	56	106	156	206	256	106	156	206
J	0	50	50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

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

ICSB2-YSC□H
ICSPB2-YSC□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

[　] - YSC□H - WA - [　][　] - [　][　] - T□ - [　] - [　]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

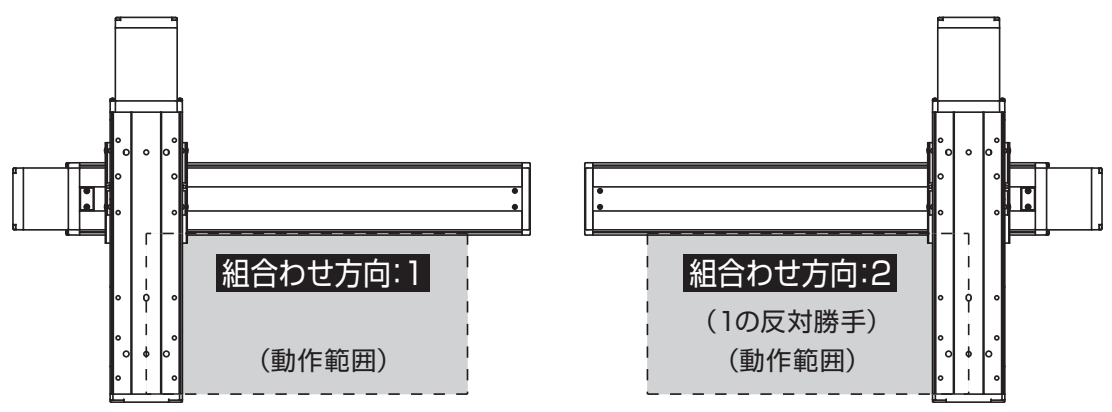
YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑧-⑤	3-409

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～500	550～700
Y軸	1200	
Z軸	600	－

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	－	－	－	－	－	－	－	－	－

(注2) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

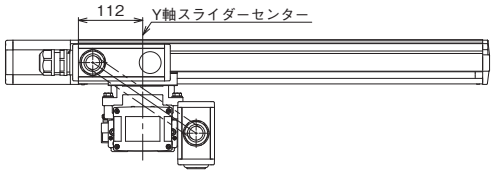
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

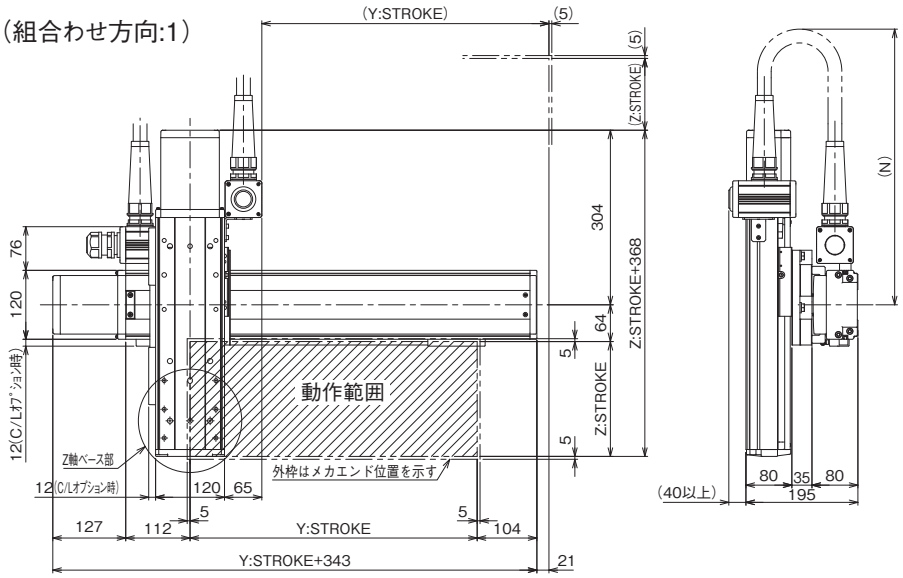
■ICSB2【ICSPB2】-YSC□H-SC(自立ケーブル仕様)

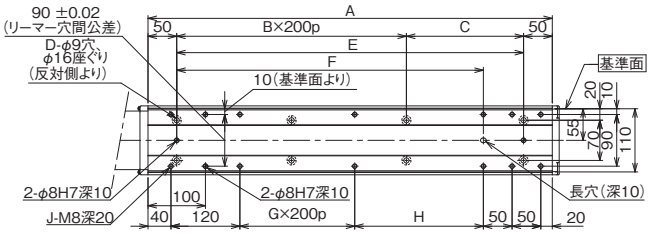
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

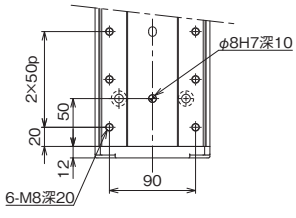
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



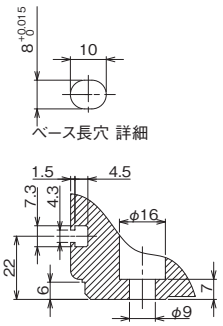
(組合わせ方向:1)







Z軸ベース詳細



ベース長穴 詳細

ベース取付け穴 詳細

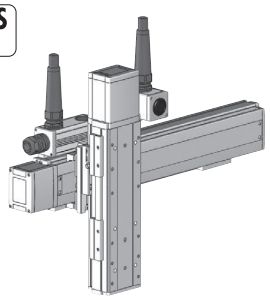
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	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												
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850
150	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	900	900
200	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950
250	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
300	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250

ICSB2-YSC□M
ICSPB2-YSC□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – YSC□M – WA – □ □ – □ □ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	Yストローク	オプション	Zストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Z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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

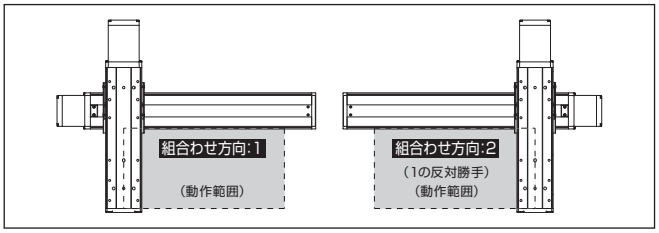
YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSC1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YSC2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Yストローク	10：100mm 〜 70：700mm
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Zストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑧-③	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100〜500	550〜700
Y軸	600	
Z軸	300	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注2) 加速度はY軸の値です。Z軸は0.2G固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

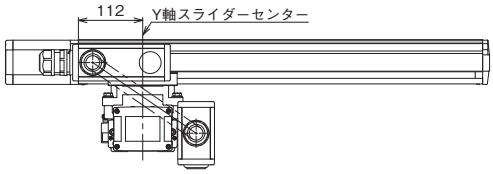
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

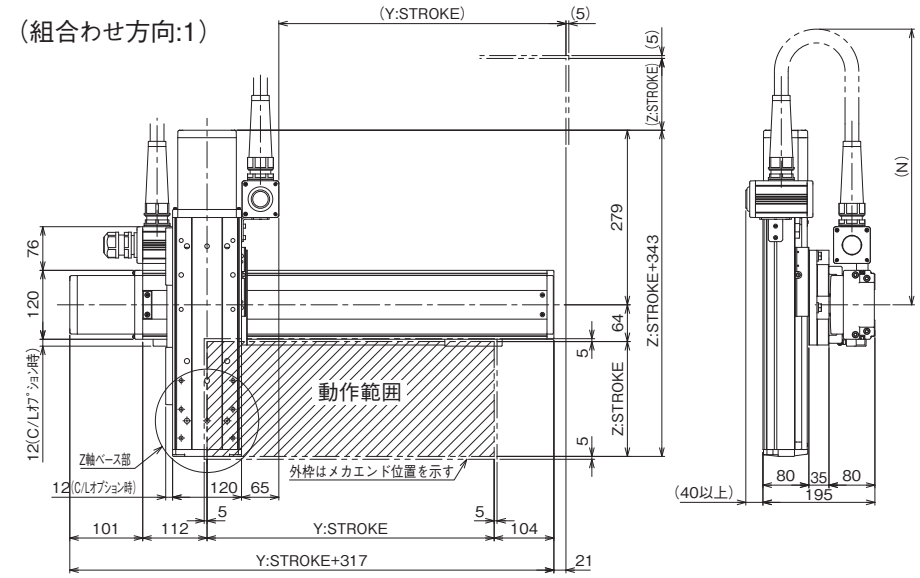
■ICSB2【ICSPB2】-YSC□M-SC（自立ケーブル仕様）

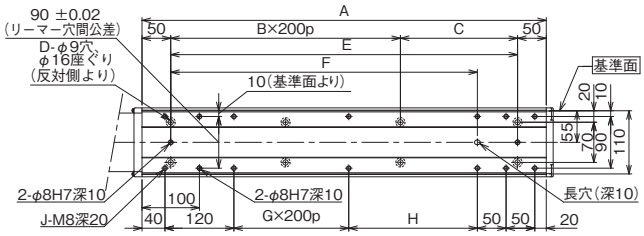
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

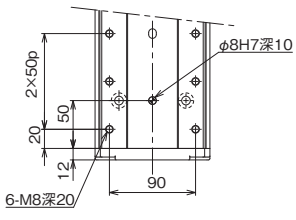
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



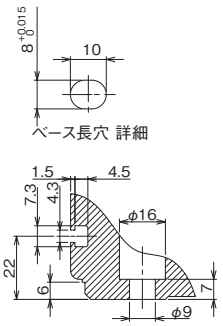
（組合わせ方向:1）







Z軸ベース詳細



ベース長穴 詳細

ベース取付け穴 詳細

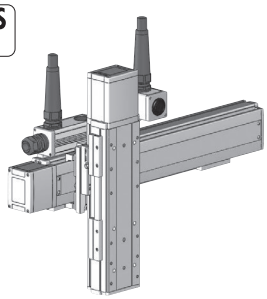
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334	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													
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850
150	650	650	700	700	750	750	800	800	850	850	850	900	900
200	700	700	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950
250	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
300	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200	1250	1250

ICSB2-YSG□H
ICSPB2-YSG□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	– YSG□H –	WA	–		–		–	T□	–		–	
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	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	Y軸ストローク 10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

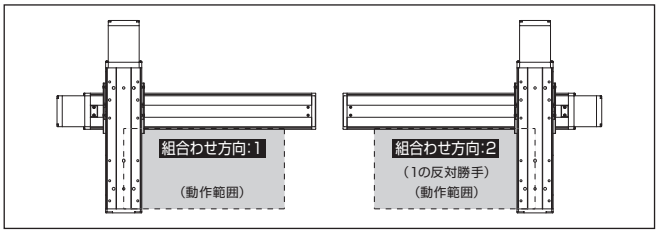
YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YSG1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YSG2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑧-③	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100〜500	550〜700
Y軸	1200	
Z軸	600	–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注2)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注2) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

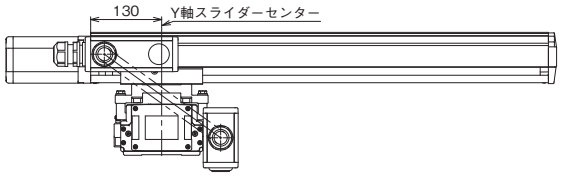
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

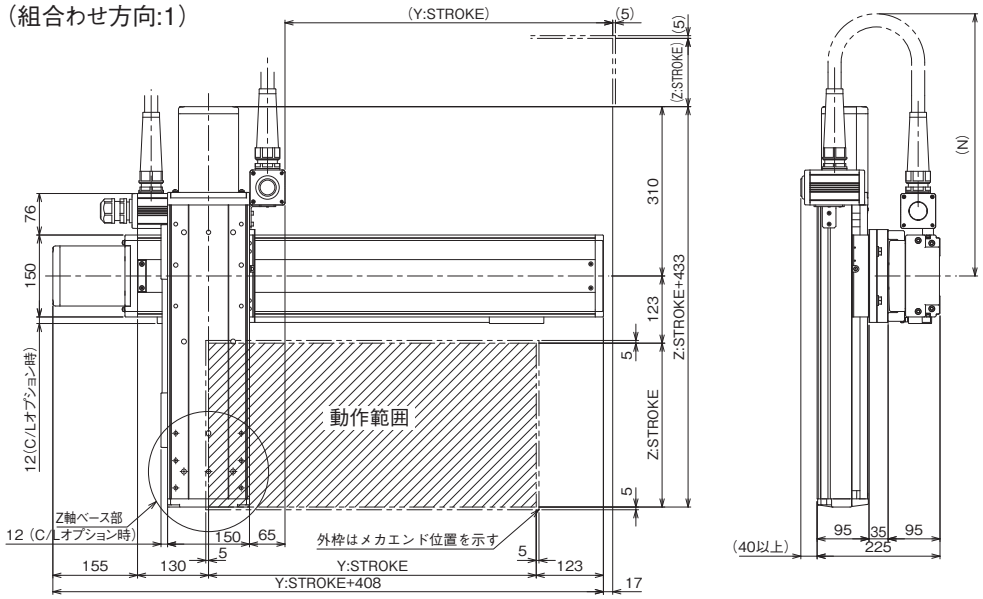
■ICSB2【ICSPB2】-YSG□H-SC(自立ケーブル仕様)

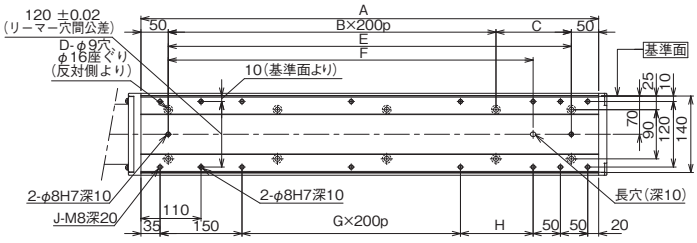
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

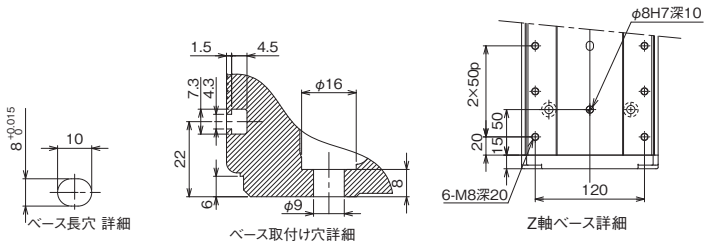
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



(組合わせ方向:1)





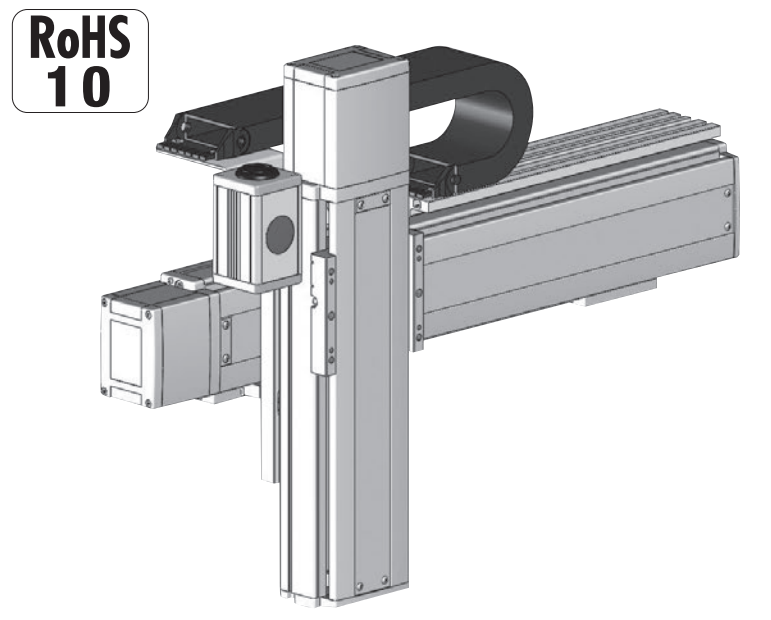


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	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												
Z軸 \ Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	600	600	650	650	700	700	750	750	750	800	800	850	850
150	650	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850	900	900
200	700	700	750	750	800	800	850	850	850	900	900	950	950
250	750	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000
300	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
350	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
400	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
450	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200
500	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150	1200	1200	1250	1250

ICSB2-YBA□H
ICSPB2-YBA□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ



■型式項目

□ - YBA□H - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ≀ 90 900mm 〈60：600mm〉 (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ≀ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の Y 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 600mm になります。
(6)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBA1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBA2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

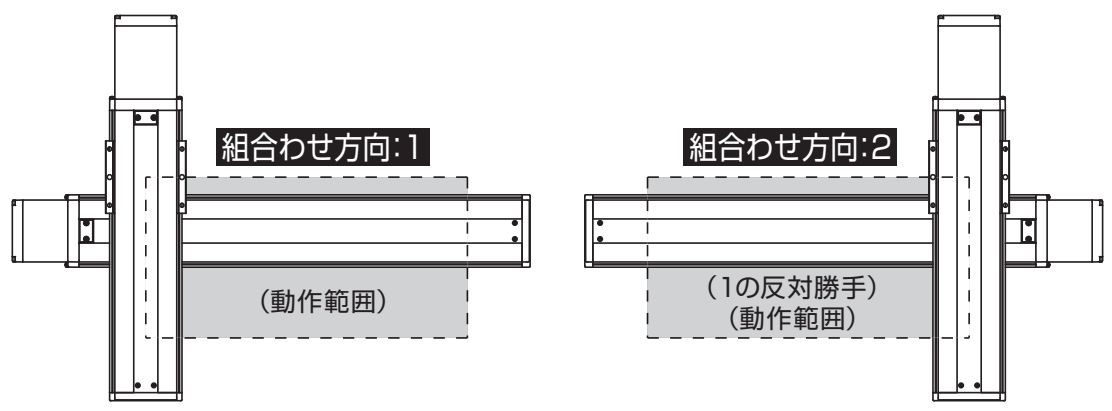
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm ≀ 90：900mm(60：600mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ≀ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注3)	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	－	－	－	－	－	－	－

(注3) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

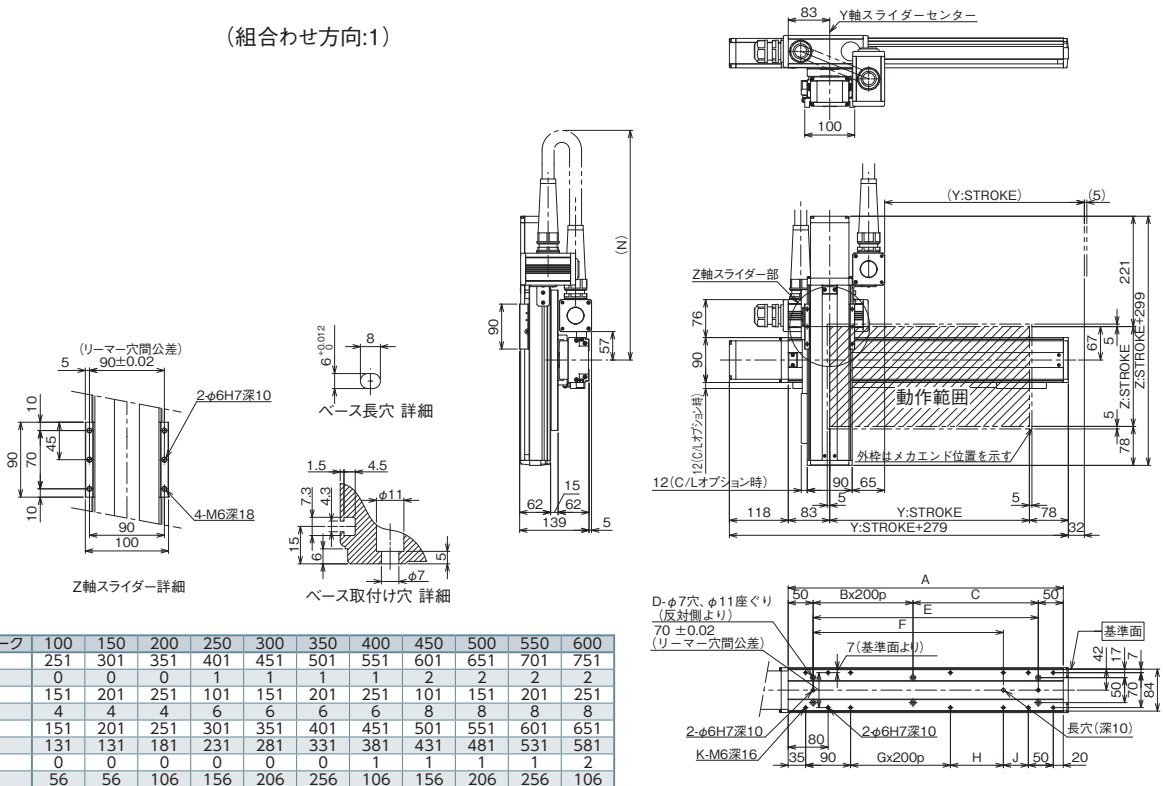
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBA□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

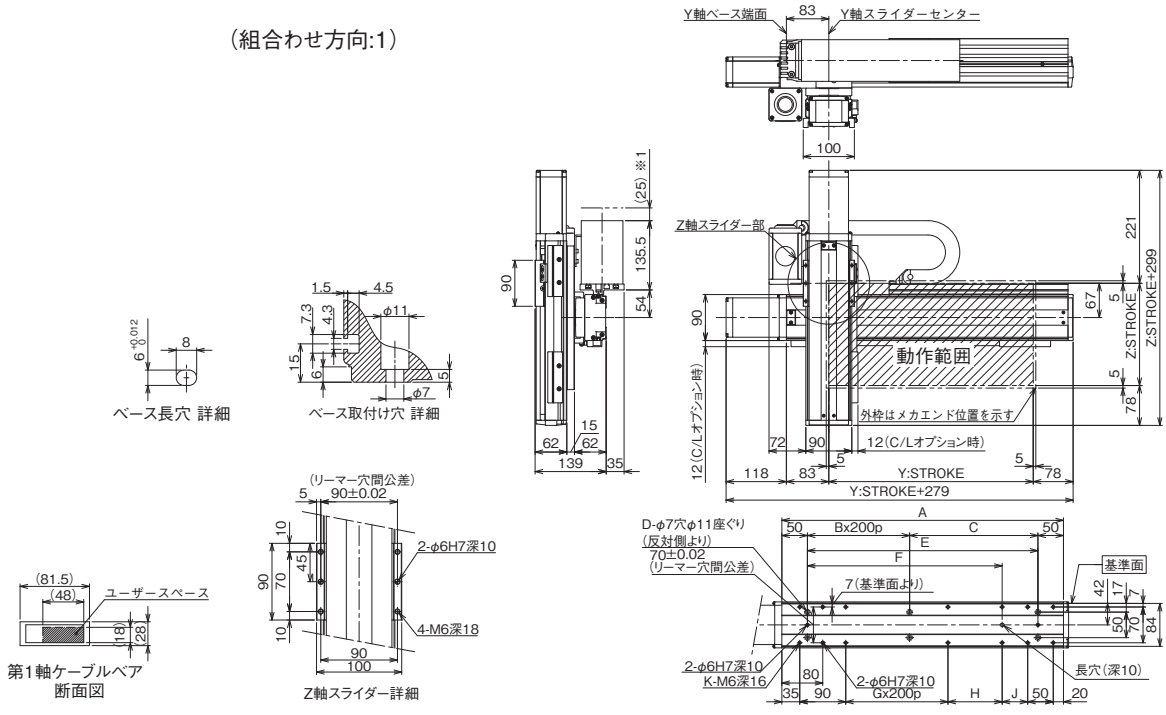


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	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	600	650	650	700	700

■ICSB2【ICSPB2】-YBA□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



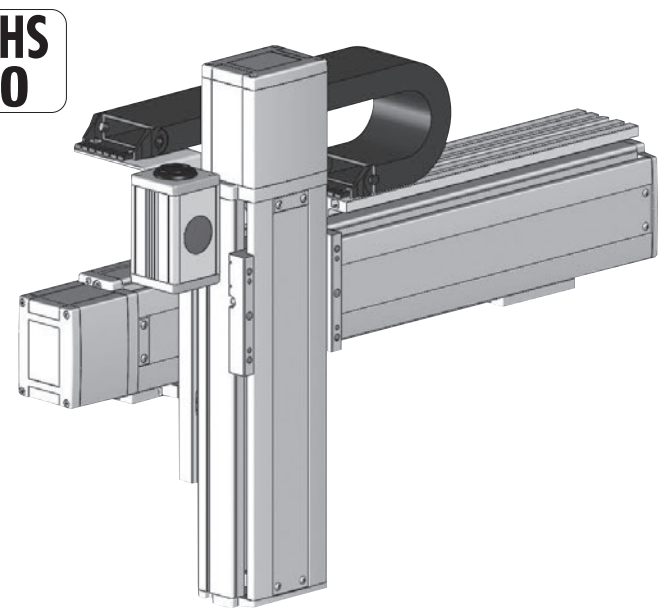
Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	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

選定
注意事項
非掲載機種
直交ロボット
テーブルトップロボット
直交型6軸ロボット
スカラロボット
オプション／資料
IK2
IK3
IK4
ICSB2/ICSPB2
ICSB3/ICSPB3
ICSB4/ICSPB4
ICSB6/ICSPB6
2軸組合わせ X-Y
2軸組合わせ Y-Z
2軸組合わせ X-Z
2軸組合わせ ガントリー
3軸組合わせ X-Y-Z
3軸組合わせ X-Z-Y
3軸組合わせ ガントリー

ICSB2-YBA□M
ICSPB2-YBA□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

[　　] - YBA□M - WA - [　　][　　] - [　　][　　] - T□ - [　　] - [　　]

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		Y軸ストローク		オプション	Z軸ストローク		オプション	適応コントローラー		ケーブル長		Z軸ケーブル配線
ICSB2	標準2軸仕様	下記型式内容表参照	WA	バッテリーレスアブソ	10 ～ 90	100mm ～ 900mm 〈60：600mm〉 (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 40	100mm ～ 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2	SCON XSEL	3L	3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様										T4	RCON RSEL SCON2	5L	5m	
													□L	長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の Y 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 600mm になります。
(6)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBA1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBA2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

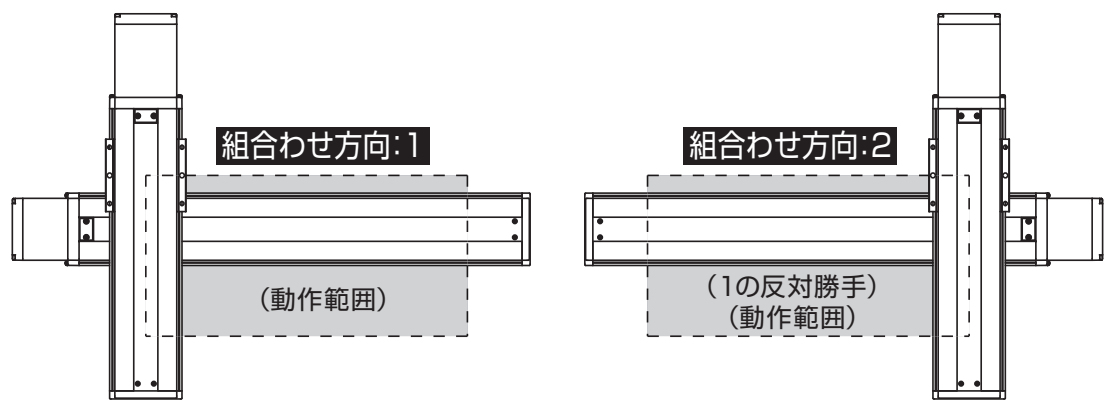
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 90：900mm(60：600mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑧-③	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-④-T□-⑧-⑤	3-389

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100～400	450～600	650～700	750～800	850～900
Y軸	480		330	260	210
Z軸	240	–			

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
加速度(注3)	0.2	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.3	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.4	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0	14.0
	0.5	13.7	13.4	13.0	12.6	12.4	12.0	11.7
	0.6	9.2	8.9	8.5	8.1	7.9	7.5	7.2
	0.7	6.5	6.2	5.8	5.4	5.2	4.8	4.5
	0.8	–	–	–	–	–	–	–
	0.9	–	–	–	–	–	–	–
	1	–	–	–	–	–	–	–
	1.1	–	–	–	–	–	–	–
	1.2	–	–	–	–	–	–	–

(注3) 加速度はY軸の値です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/4mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

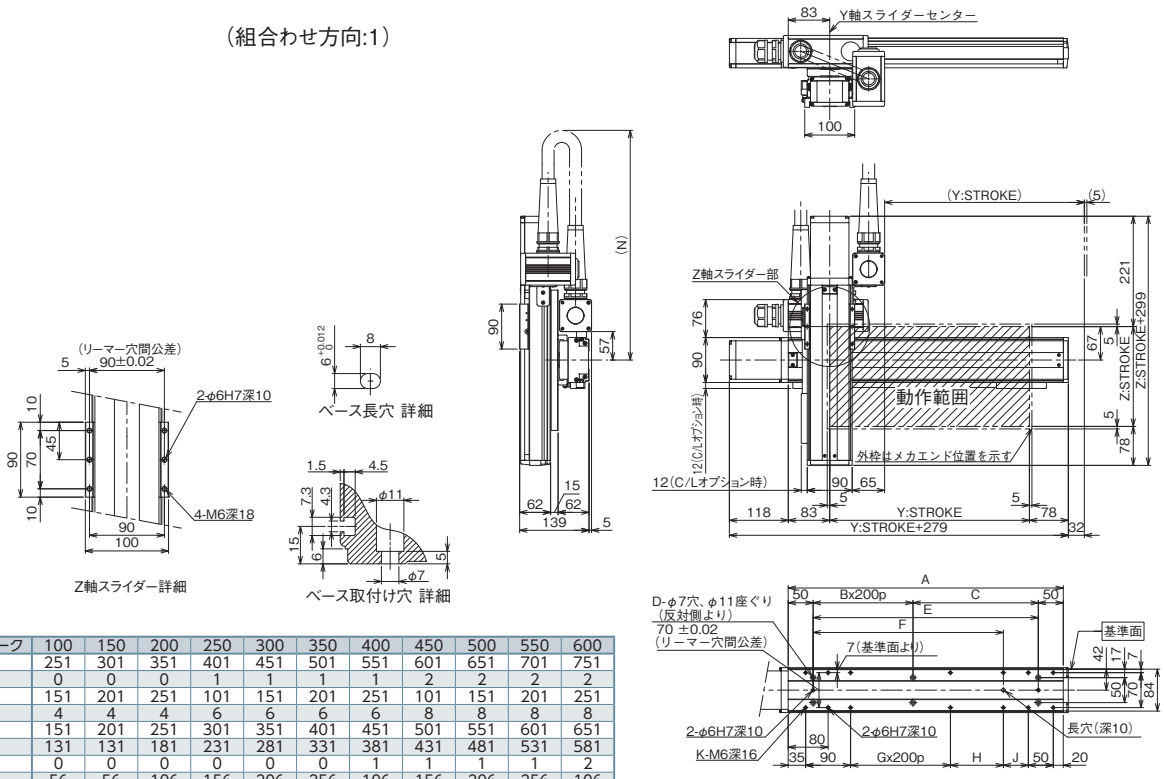
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBA□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

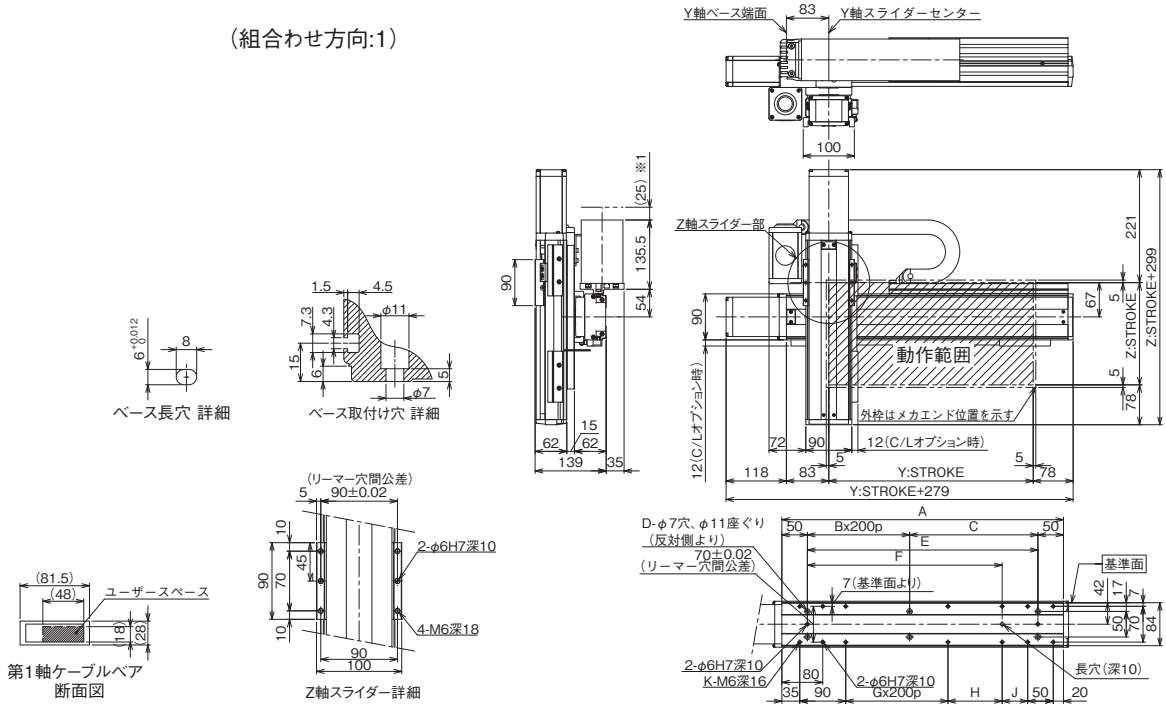


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
F	131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
G	0	0	0	0	0	0	1	1	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	600	650	650	700	700

■ICSB2【ICSPB2】-YBA□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）

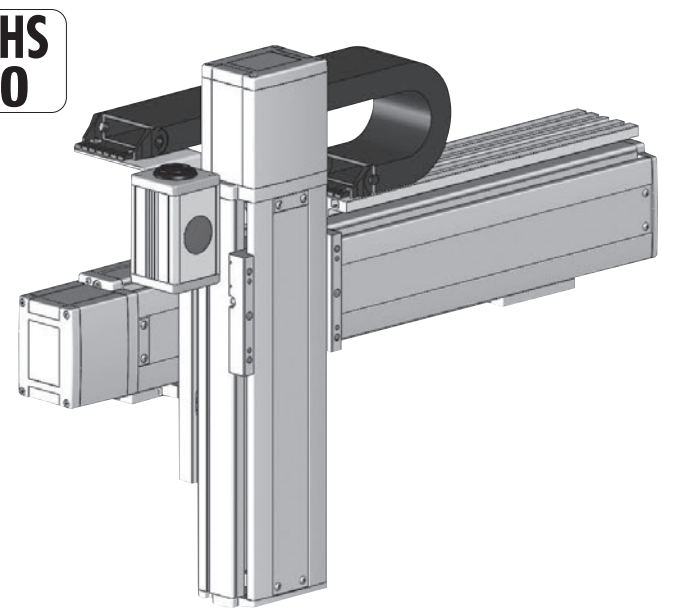


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151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

ICSB2-YBC□H
ICSPB2-YBC□H

±10μm 標準 ±5μm 高精度 バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ – YBC□H – WA – □□ – □□ – T□ – □ – □

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Z軸ケーブル配線
ICSB2	標準2軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm 〈70：700mm〉 (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL	3L 3m	下記型式内記号説明参照
ICSPB2	高精度2軸仕様							T4 RCON RSEL SCON2	5L 5m	
									□L 長さ指定	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の Y 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBC1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBC2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

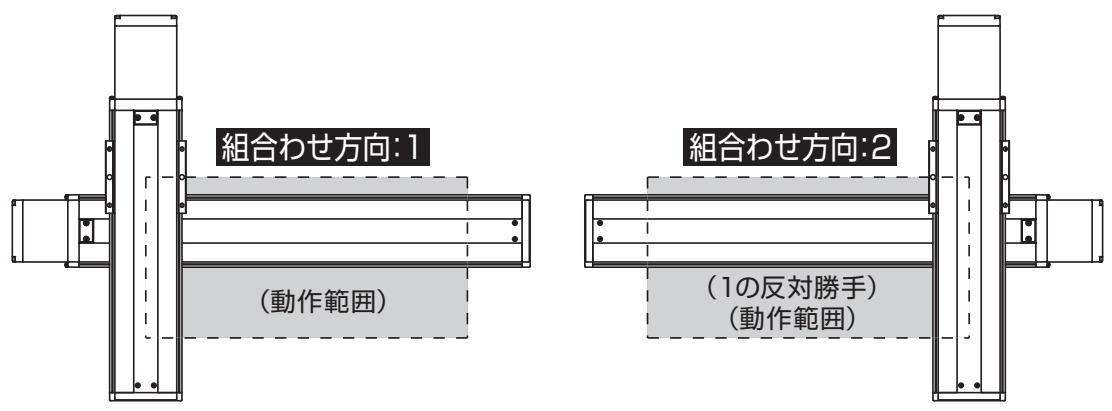
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 110：1100mm(70：700mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑧-③	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑧-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

	Z軸ストローク								
加速度(注3)	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	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注3) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

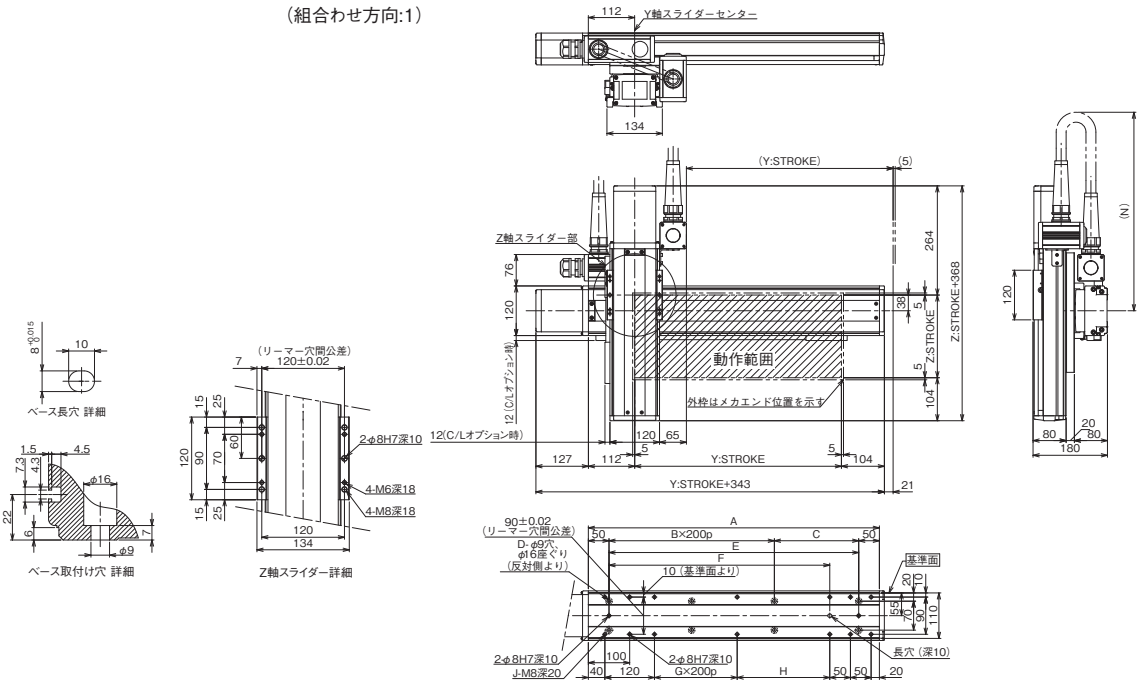
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBC□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

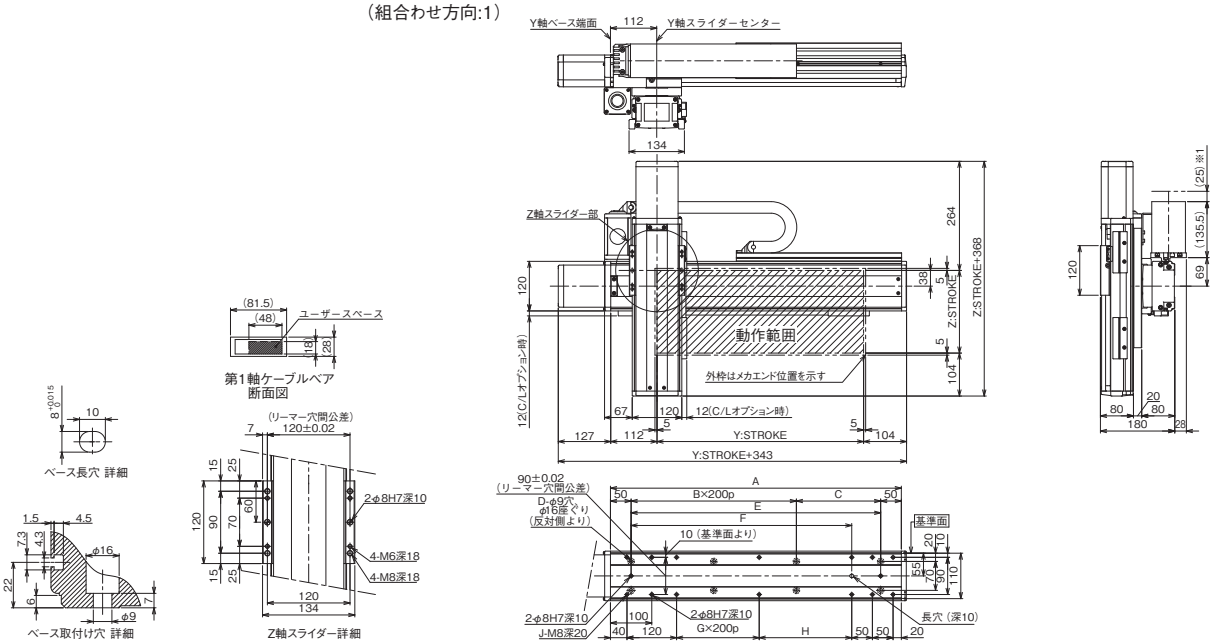


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334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

■ICSB2【ICSPB2】-YBC□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）

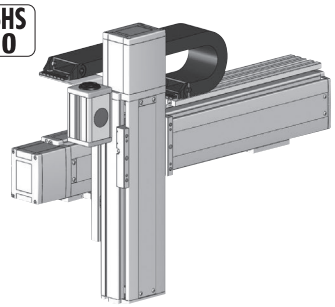


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB2-YBC□M
ICSPB2-YBC□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - YBC□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (70：700mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長はＹ軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合はＹ軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目のＹ軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBC1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBC2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

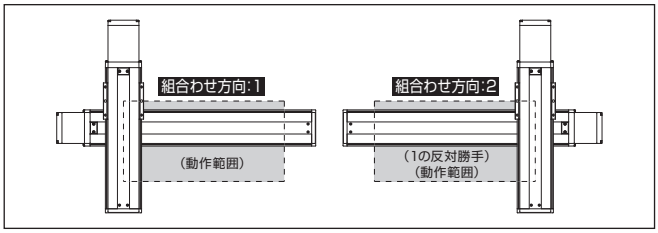
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(70：700mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑧-③	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-④-T□-⑧-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注3) 加速度はY軸の値です。Z軸は0.2Gに固定の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

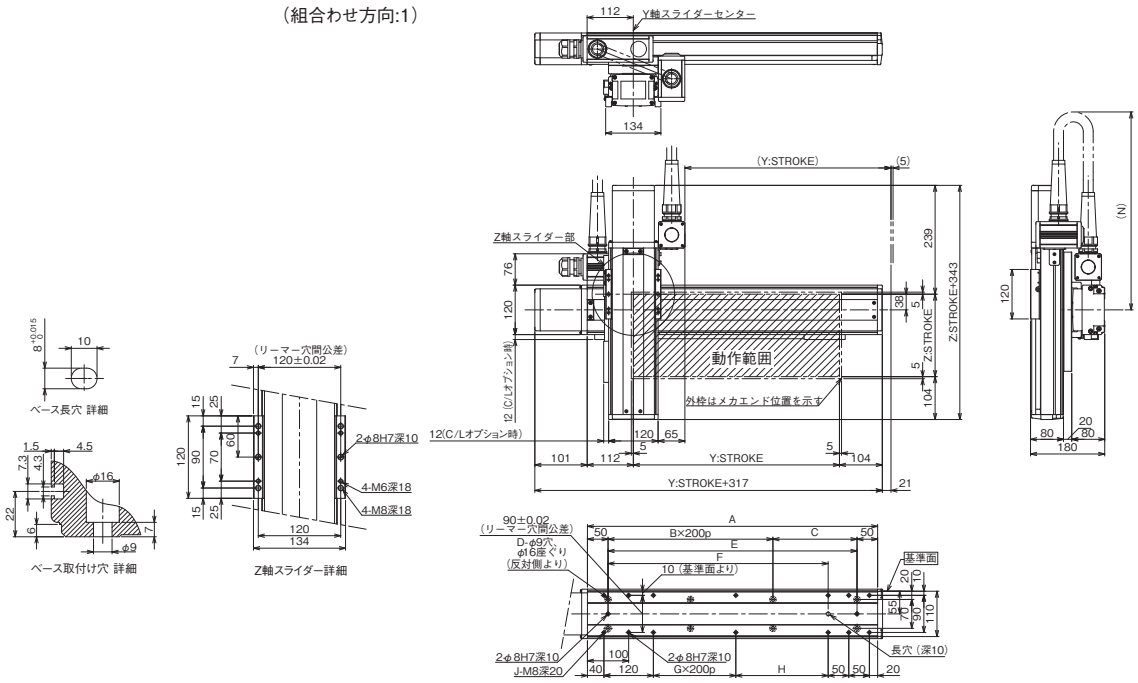
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBC□M-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

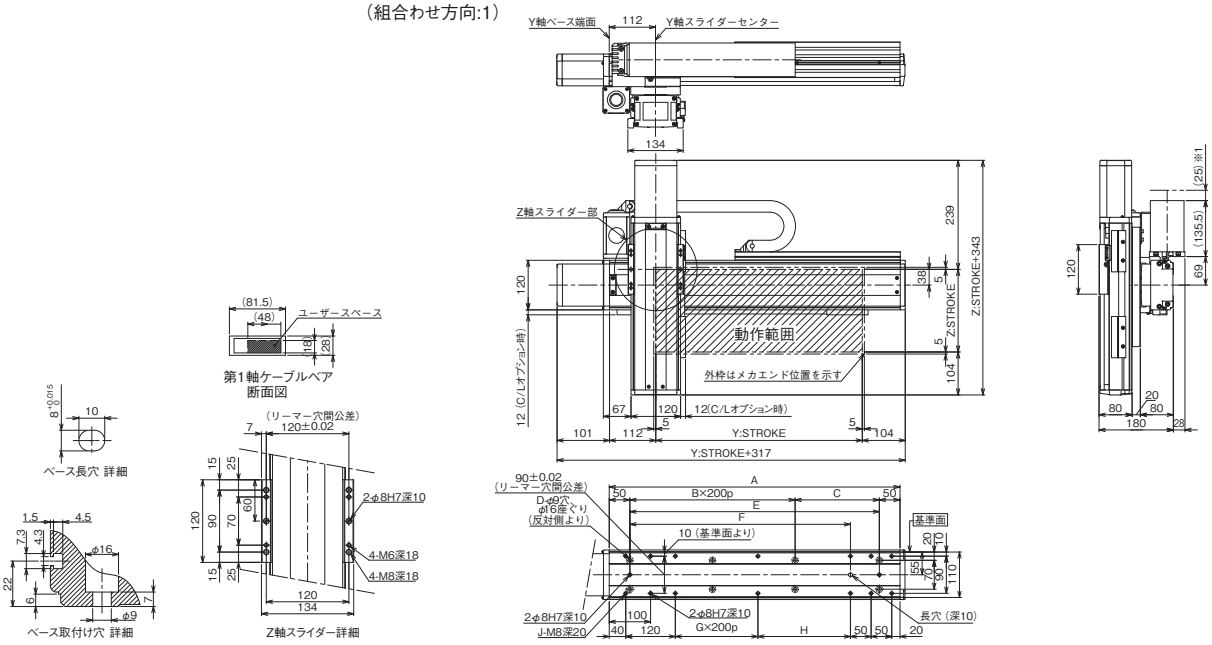


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804
F	134	184	234	284	334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

■ICSB2【ICSPB2】-YBC□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）

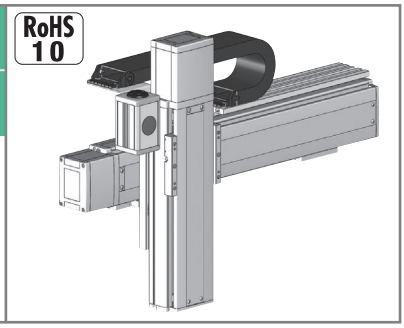


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB2-YBG□S
ICSPB2-YBG□S

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	– YBG□S –	WA	–		–		–	T□	–		–	
シリーズ		エンコーダー種類	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー		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	タイプ 下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 130 1300mm (70：700mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		3L 3m 5L 5m □L 長さ指定		下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の Y 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2S-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

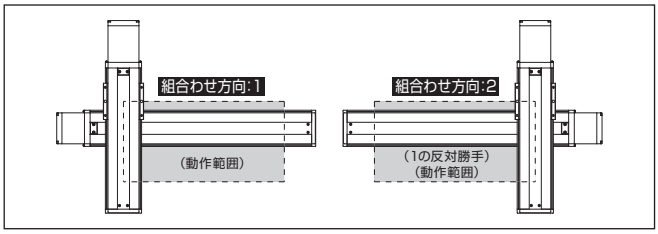
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 130：1300mm(70：700mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-T□-⑧-③	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
加速度(注3)	0.2	20.0	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	20.0	19.7	18.9	18.0
	0.4	20.0	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注3) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

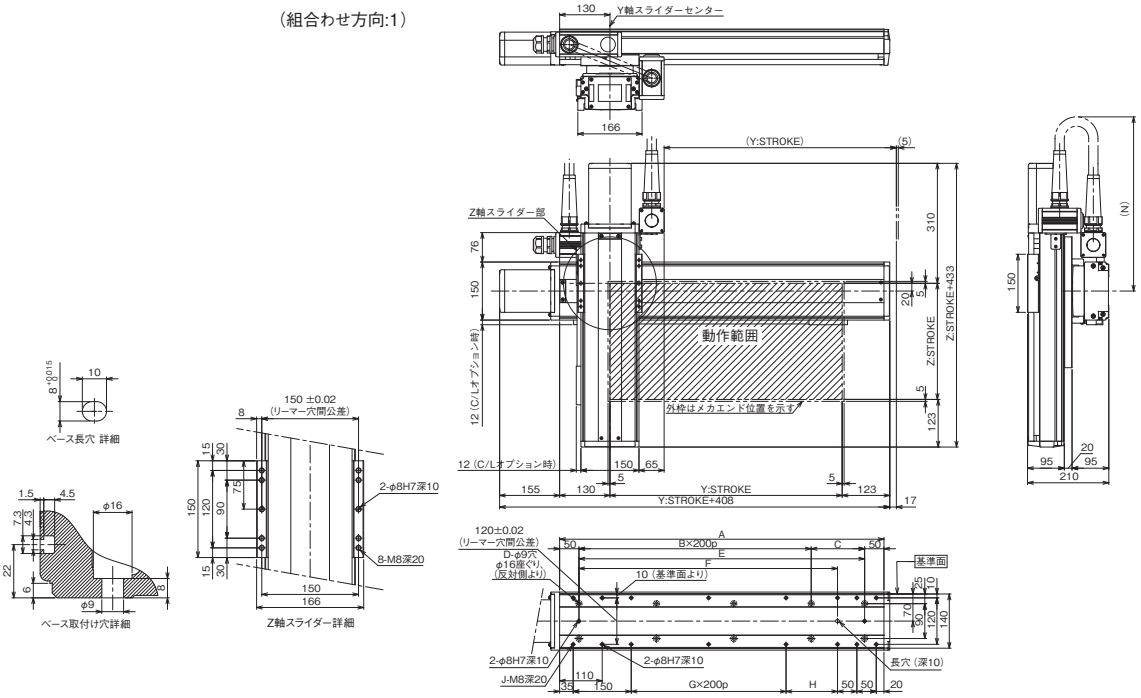
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBG□S-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)

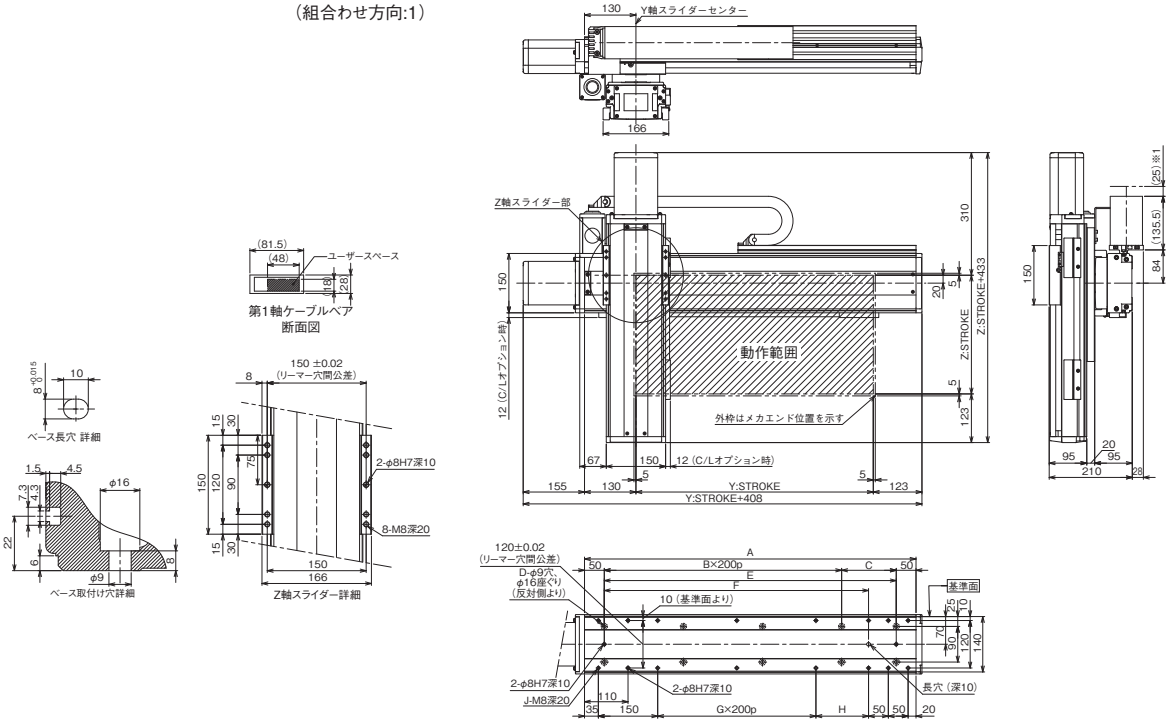


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	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)

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:1)

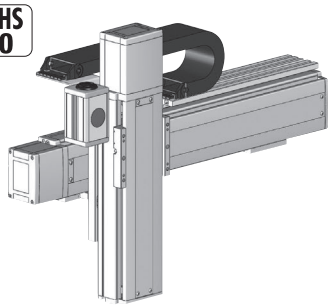


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-YBG□H
ICSPB2-YBG□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	– YBG□H –	WA	–		–		–	T□	–		–	
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	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	Y軸ストローク 10 100mm 〜 130 1300mm (70：700mm) (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は Y 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は Y 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の Y 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

YZ組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-YBG1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦
2	ICSB2【ICSPB2】-YBG2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦

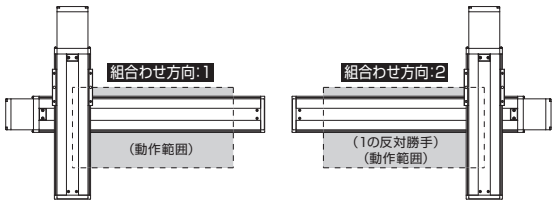
(注1) YZ組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	Y軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 130：1300mm(70：700mm)
③	Y軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Z軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

(注2) 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。

YZ組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑧-③	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-④-T□-⑧-⑤	3-441

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑧にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	Z軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500
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	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注3) 加速度はY軸、Z軸同一の場合です。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は 5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

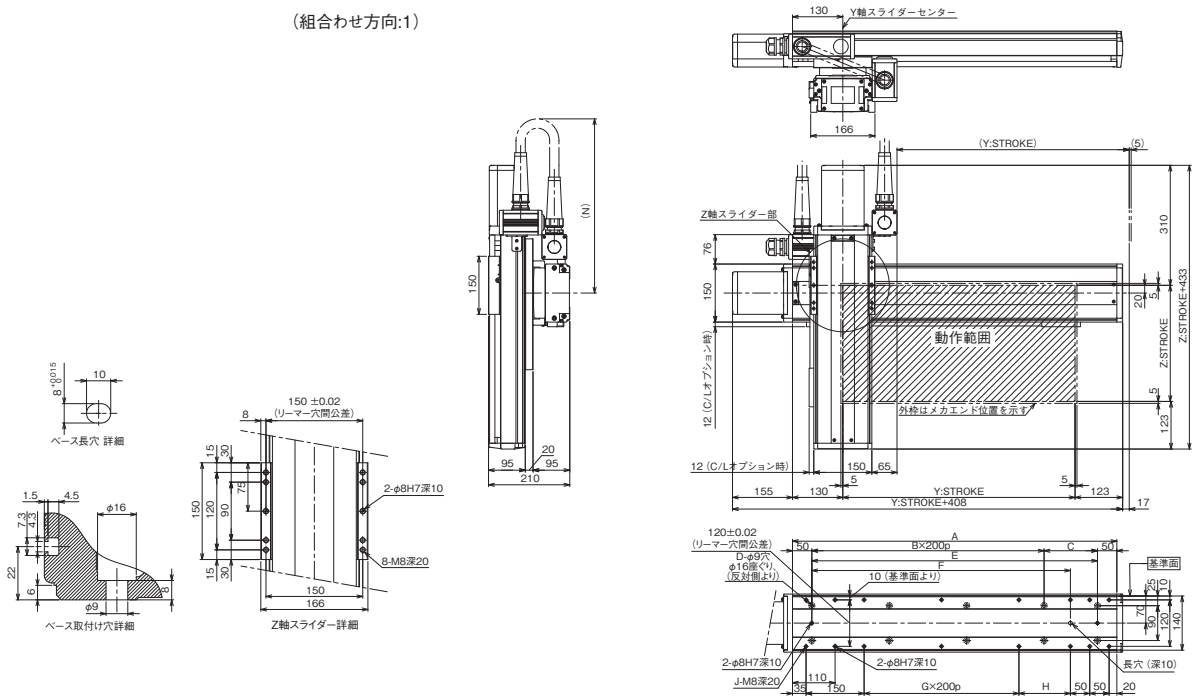
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-YBG□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）

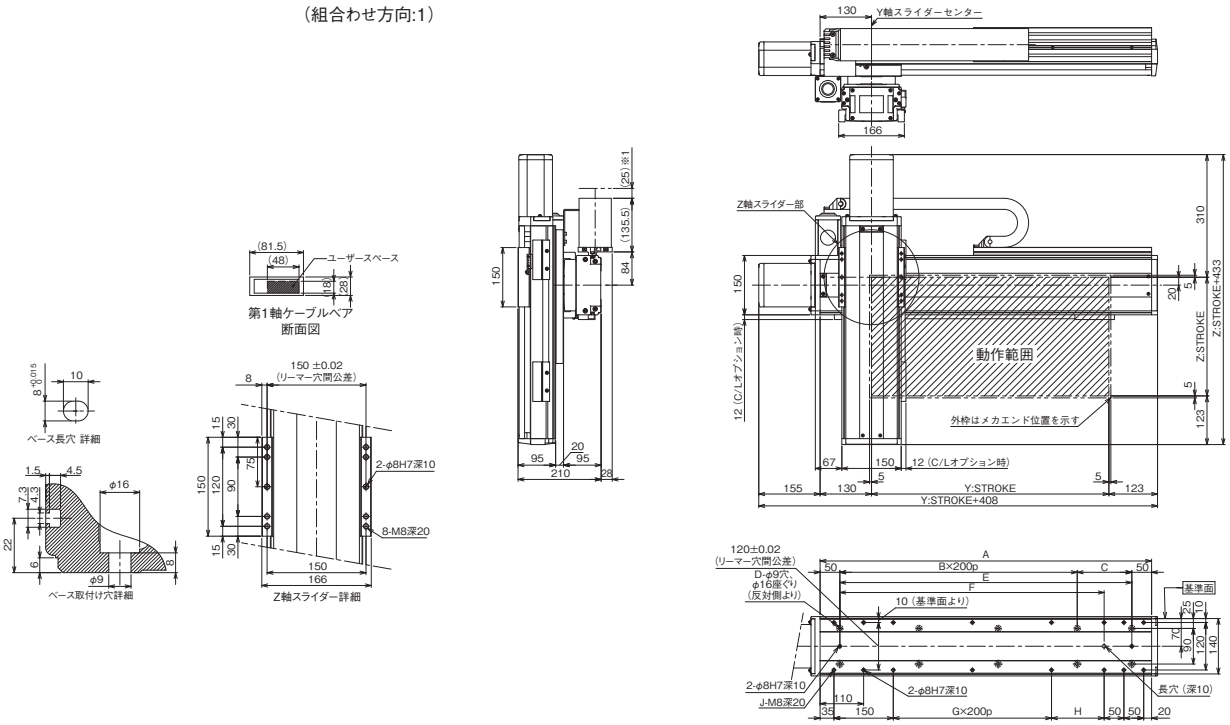


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838
F	168	218	268	318	368	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□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）

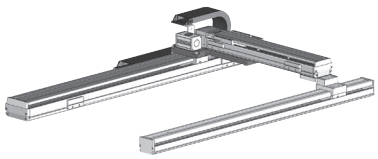


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-G1J□H
ICSPB2-G1J□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY 組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G1J1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G1J2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

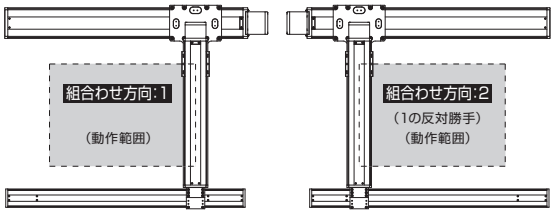
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-465
X軸(従動軸)	ISB-SXM05-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	430	370	340
Y軸	–						

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク				
		500	550	600	650	700
加速度(注3)	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	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQ シール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm【0.02mm】以下
ガイド	ベースー体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
X軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

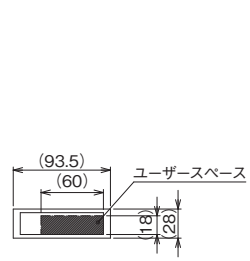
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-G1J□H-CT（ケーブルベア仕様）

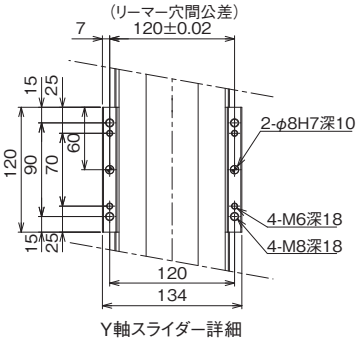
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
（注）図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

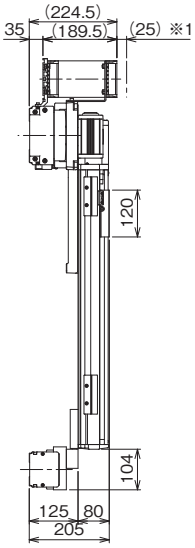
（組合わせ方向:1）

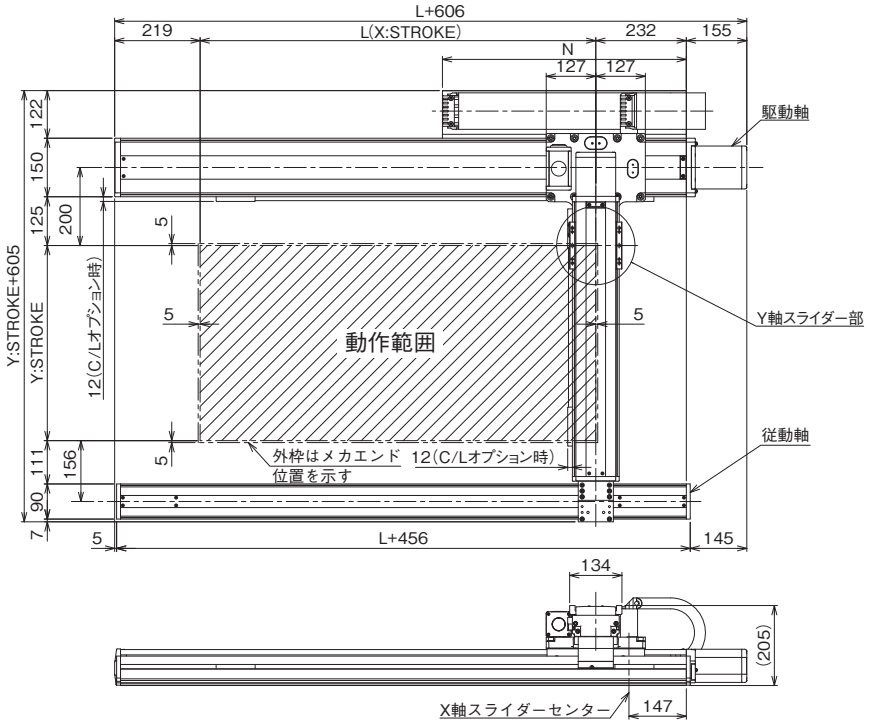


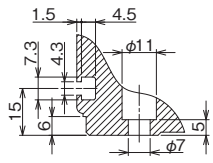
第1軸ケーブルベア
断面図



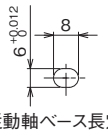
Y軸スライダー詳細



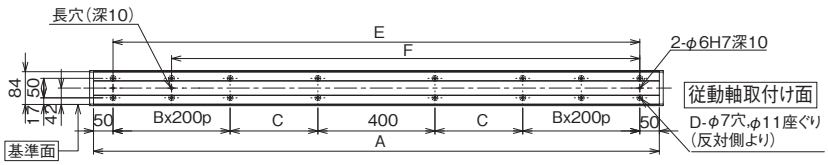


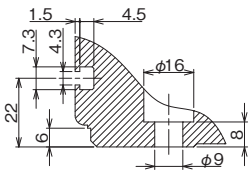


従動軸ベース取付け穴
詳細

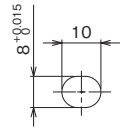


従動軸ベース長穴
詳細

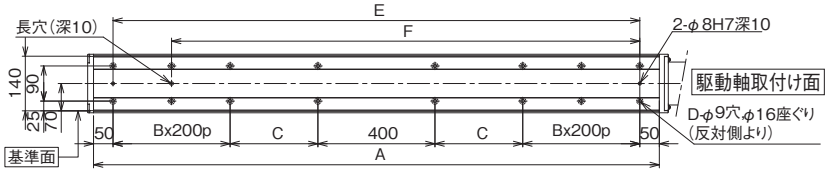




駆動軸ベース取付け穴
詳細



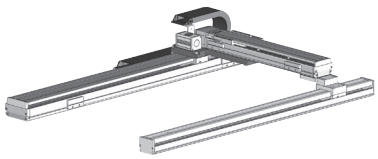
駆動軸ベース長穴
詳細



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

ICSB2-G2J□H
ICSPB2-G2J□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	80 800mm 〜 120 1200mm (100mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY 組合わせ方向（注1）	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-G2J1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-G2J2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

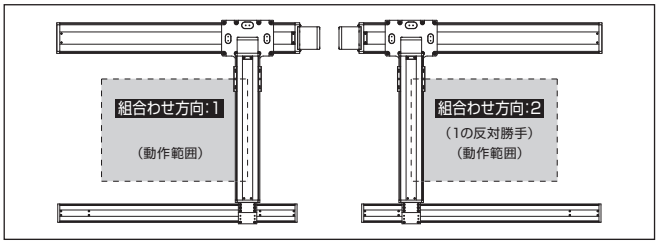
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm 〜 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 （オプション）(注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②-AQ	−
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-429

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	430	370	340
Y軸	−							

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク 800	900	1000	1100	1200
加速度（注3）	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	−	−	−	−	−

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQ シール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（注5）	B	5-563
クリープセンサー（注6）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注6）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

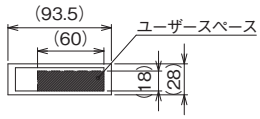
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-G2J□H-CT（ケーブルベア仕様）

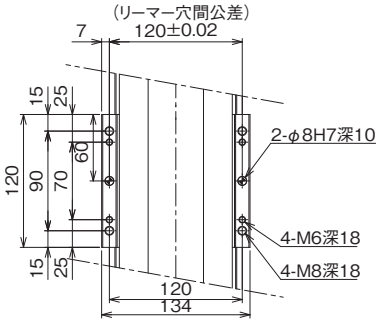
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
（注）図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

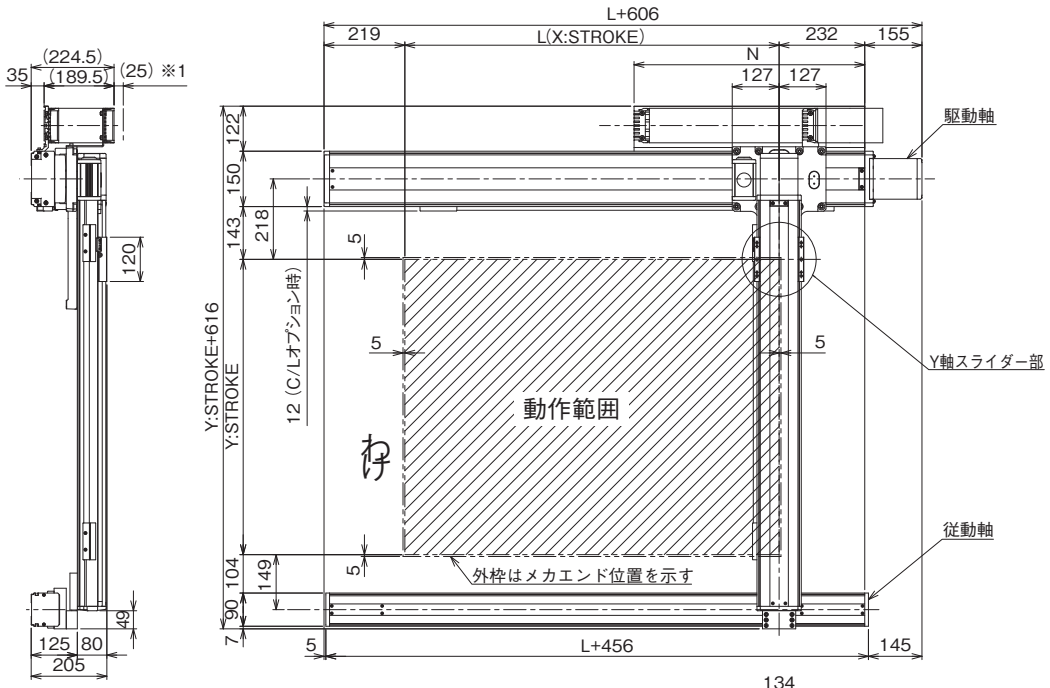
（組合わせ方向:1）

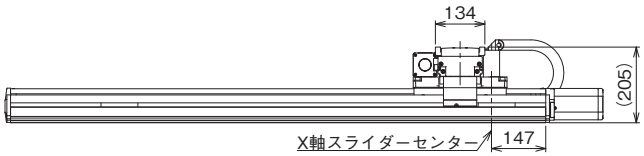


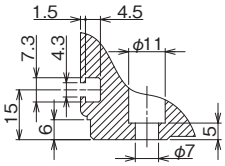
第1軸ケーブルベア
断面図



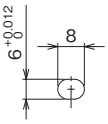
Y軸スライダー詳細



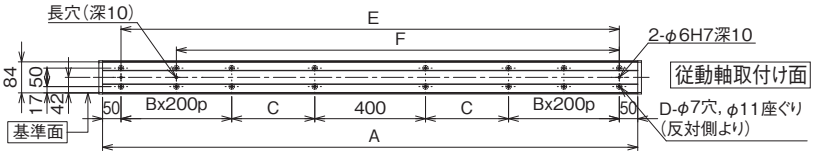


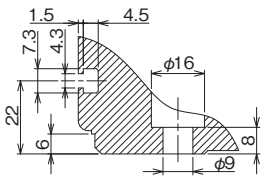


従動軸ベース取付け穴
詳細

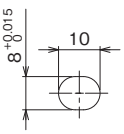


従動軸ベース長穴
詳細

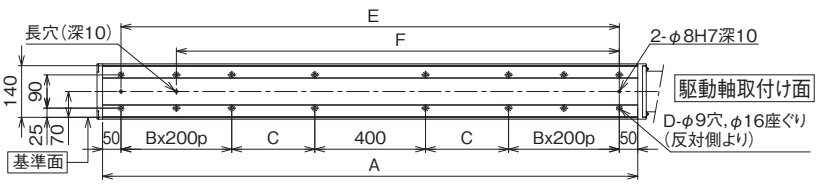




駆動軸ベース取付け穴
詳細



駆動軸ベース長穴
詳細

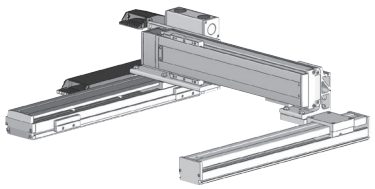


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425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

ICSB2-GB□H
ICSPB2-GB□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GB□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GB1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GB2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GB3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GB4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

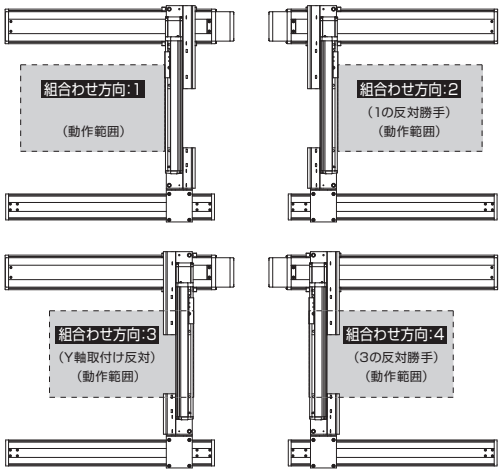
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑨-③	3-405
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①〜⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm

適応コントローラー

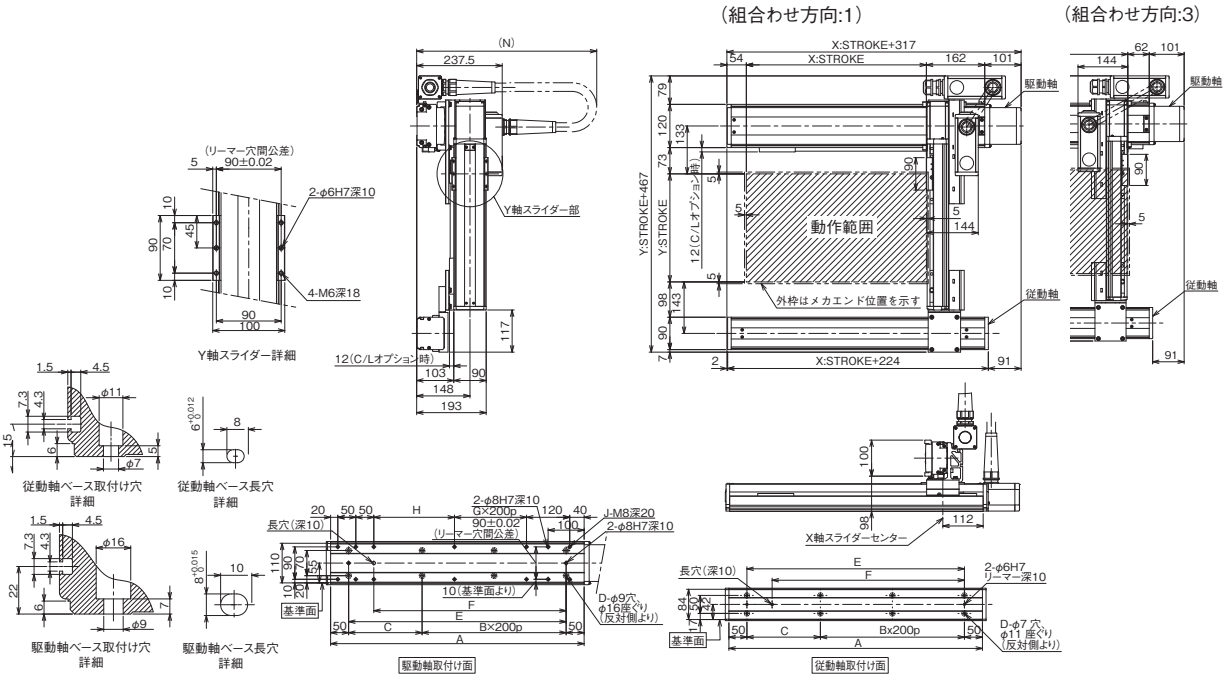
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GB□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

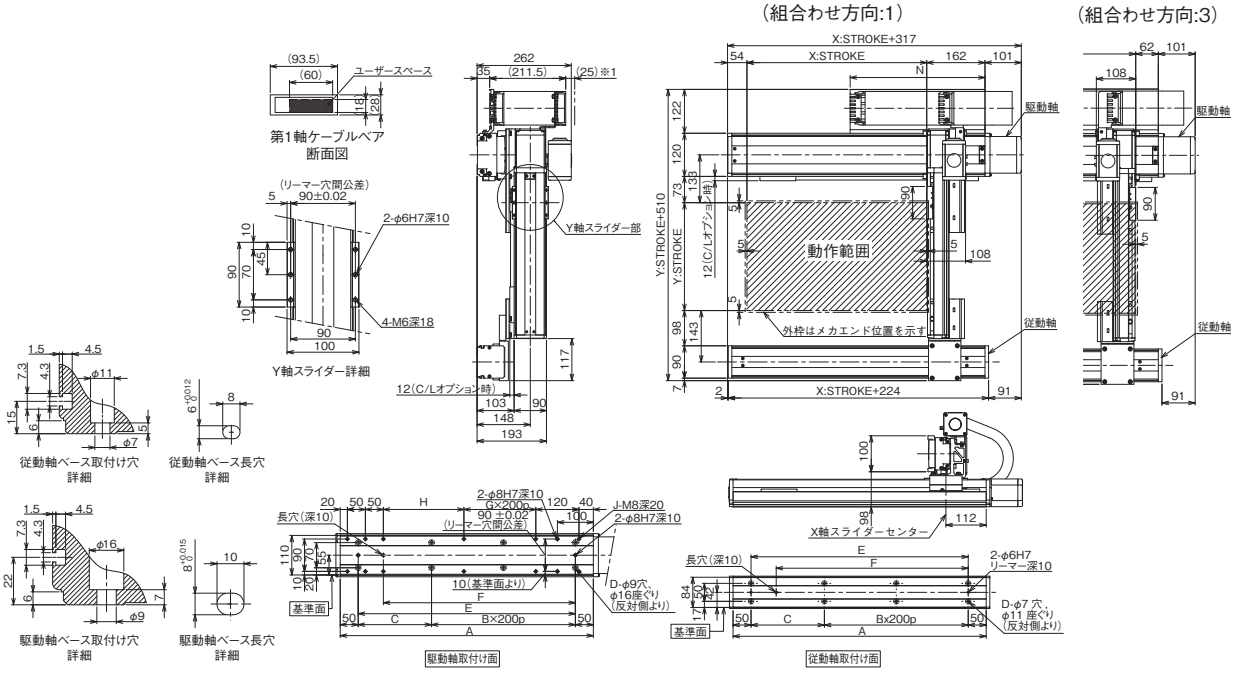
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



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	750	800	800	850	850	900	900	950	950

■ICSB2【ICSPB2】-GB□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

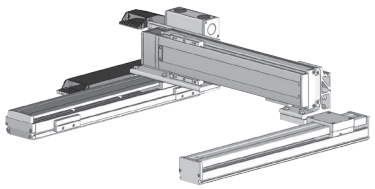


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-GB□M
ICSPB2-GB□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GB□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GB1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GB2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GB3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GB4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

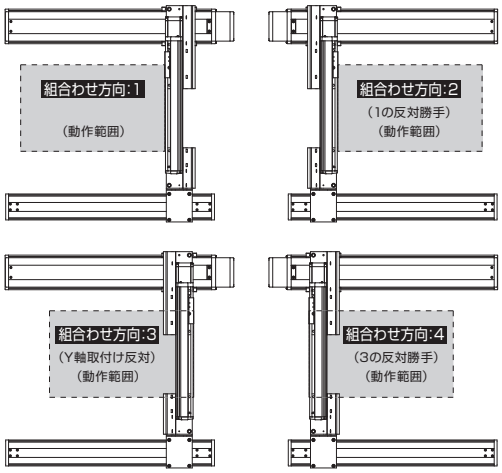
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑨-③	3-405
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑨-⑤	3-389

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

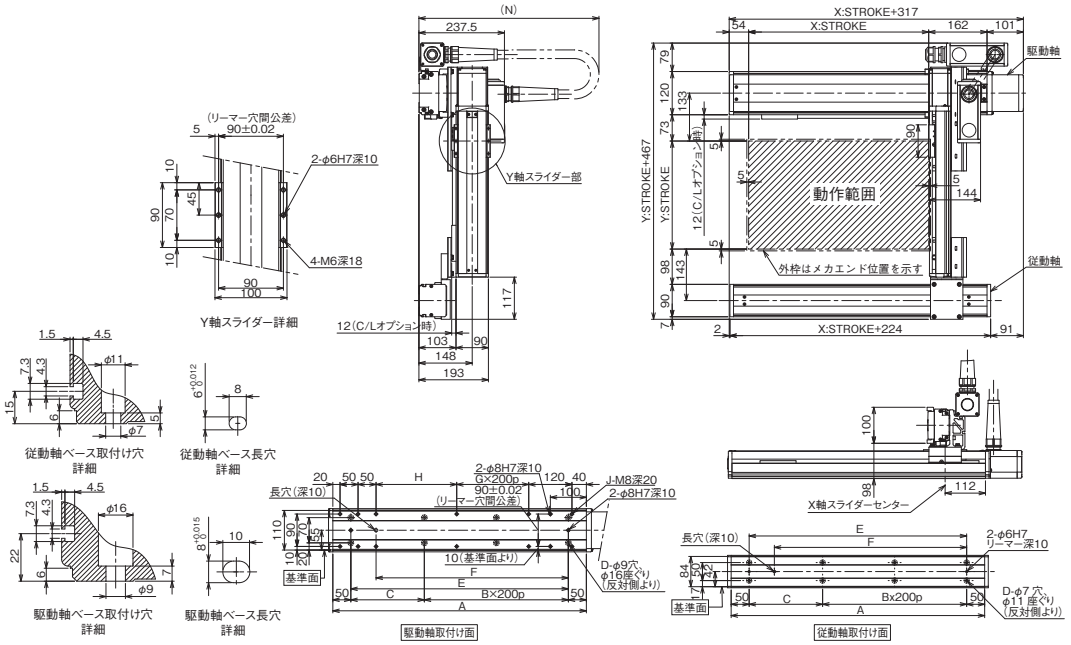
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GB□M-SC（自立ケーブル仕様）

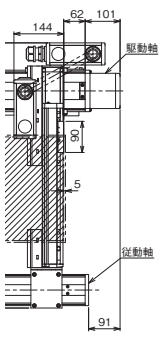
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

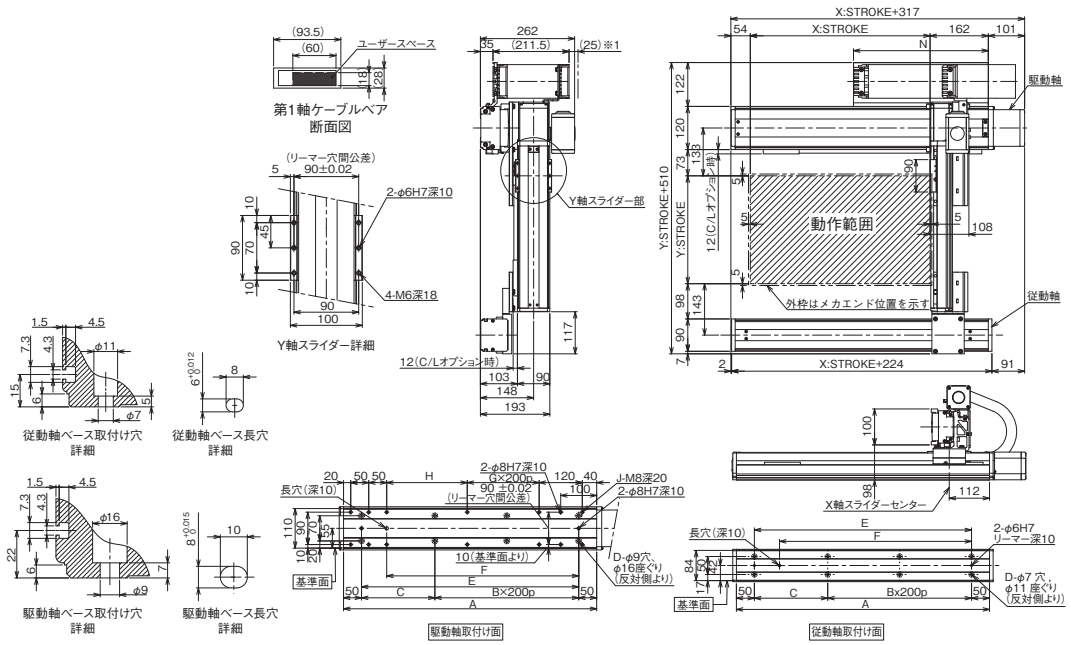


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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	750	800	800	850	850	900	900	950	950

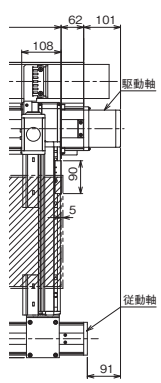
■ICSB2【ICSPB2】-GB□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

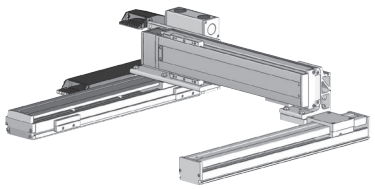


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-GC□H
ICSPB2-GC□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□H - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GC1H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GC2H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GC3H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GC4H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧

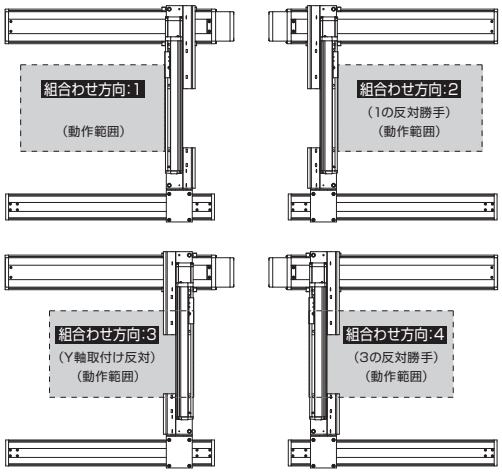
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑨-③	3-409
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②-AQ	−
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注) 上記型式の①〜⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

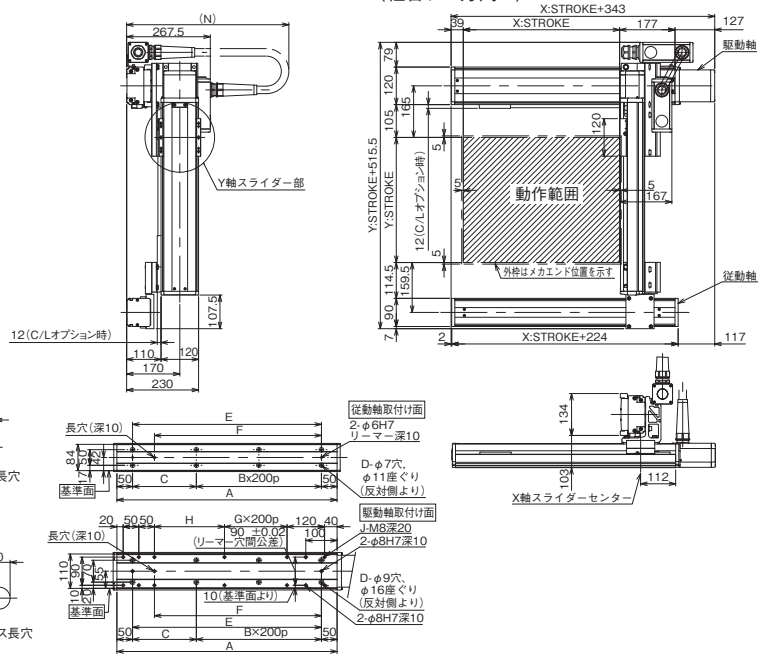
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GC□H-SC（自立ケーブル仕様）

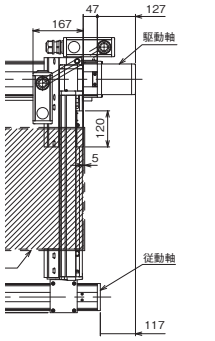
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

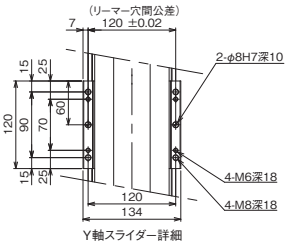
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）



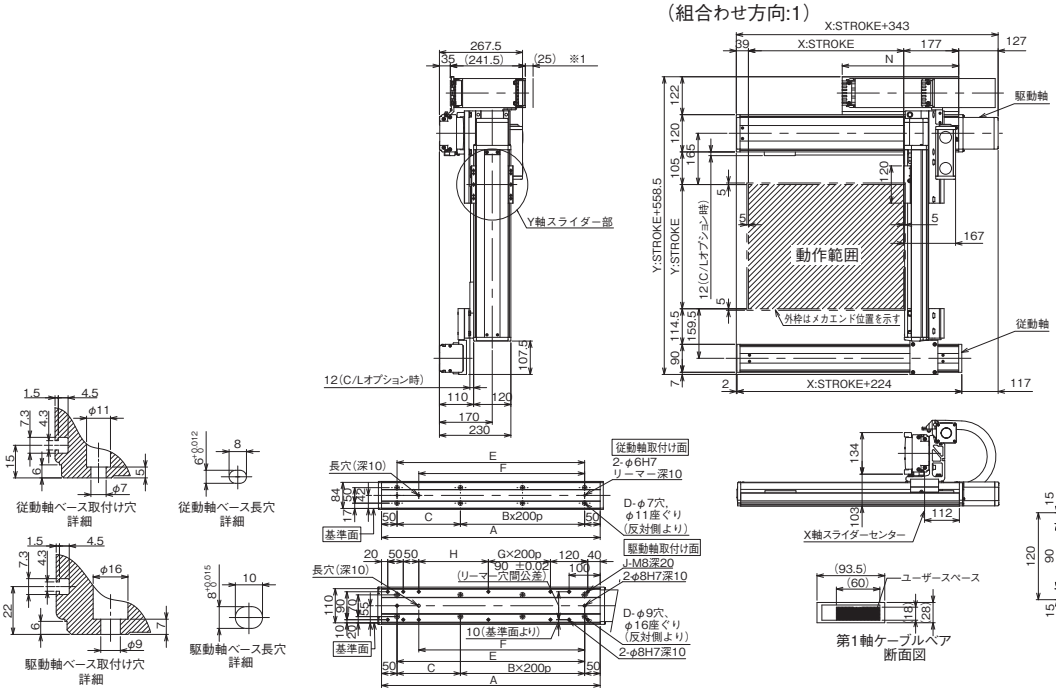


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8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

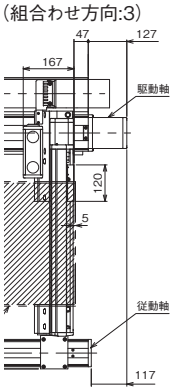
■ICSB2【ICSPB2】-GC□H-CT（ケーブルベア仕様）

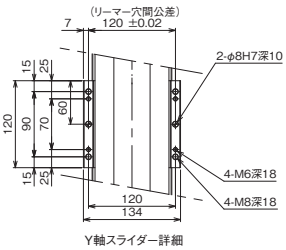
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）



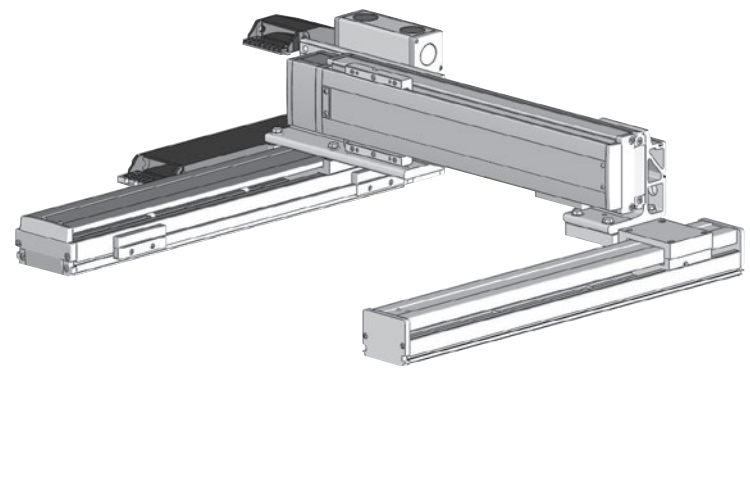


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-GC□M
ICSPB2-GC□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
	GC□M	WA					T□			
ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm 〈100：1000mm〉 (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GC1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GC2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GC3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GC4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

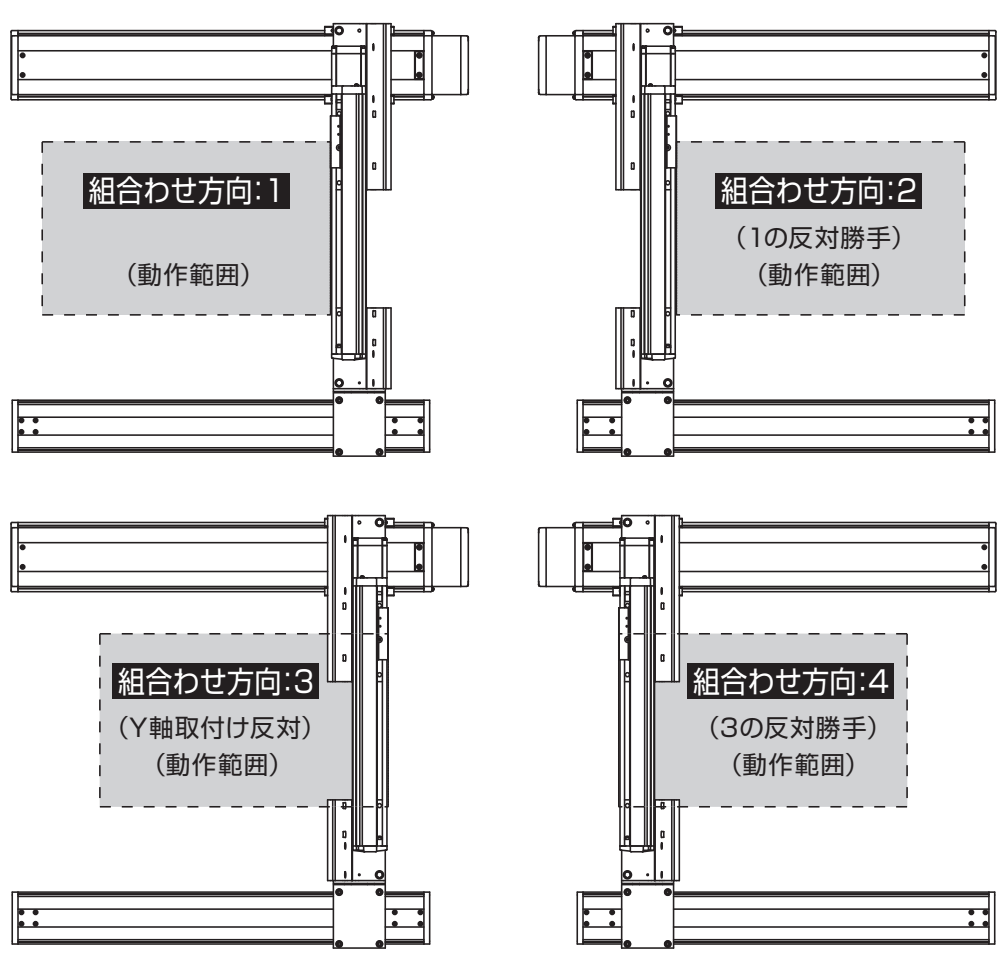
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線(オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑨-③	3-405
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②-AQ	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

	Y軸ストローク								
加速度(注4)	300	350	400	450	500	550	600	650	700
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	－	－	－	－	－	－	－	－	－

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

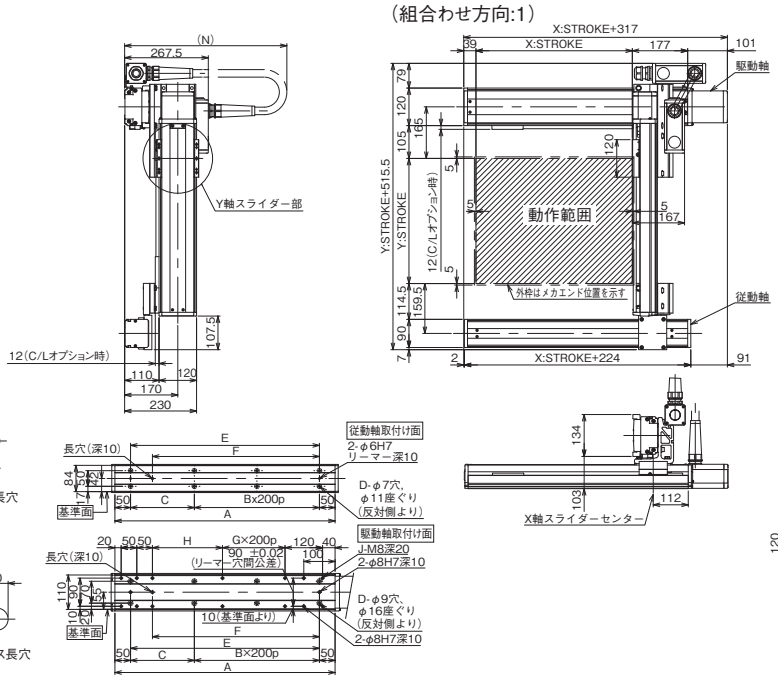
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GC□M-SC（自立ケーブル仕様）

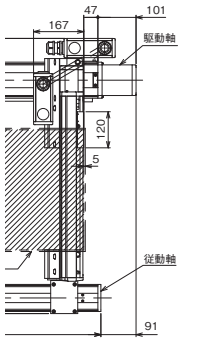
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

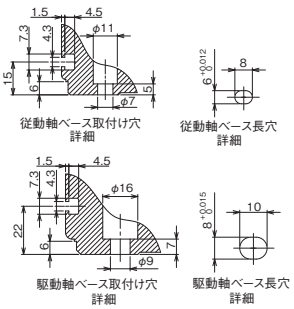
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

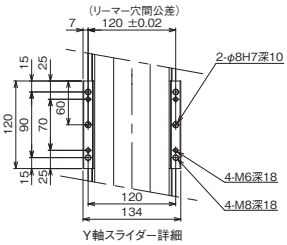
（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）





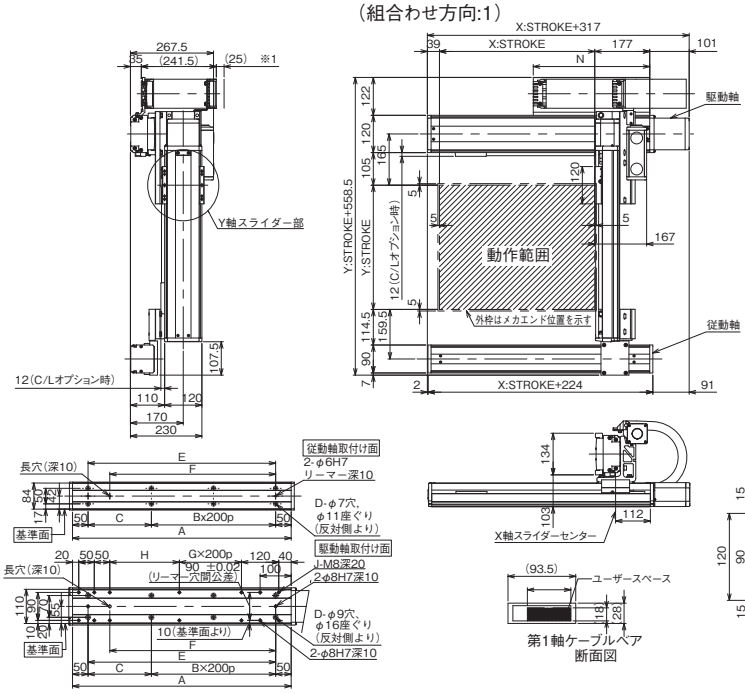


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8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

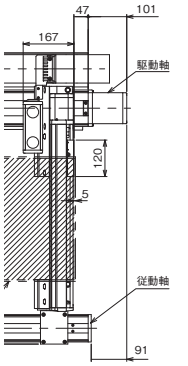
■ICSB2【ICSPB2】-GC□M-CT（ケーブルベア仕様）

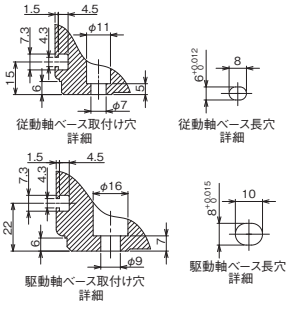
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

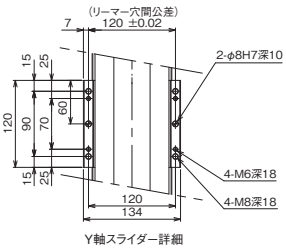
（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）





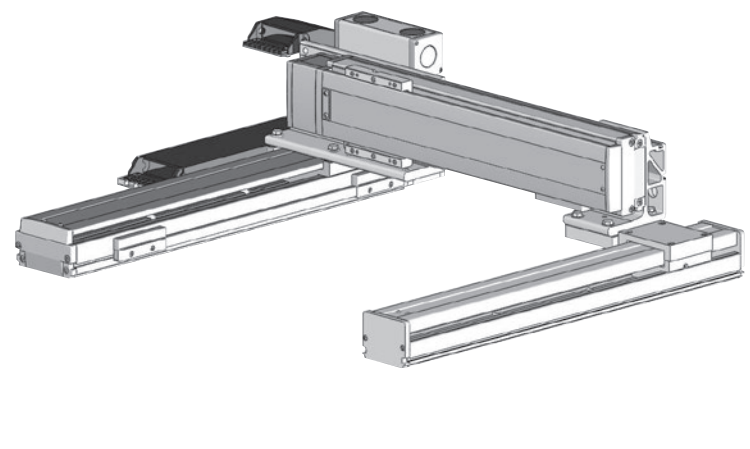


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204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

ICSB2-GD□H
ICSPB2-GD□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
□	GD□H	WA	□	□	□	□	T□	□	□	□
ICSB2 標準2軸仕様 ICSPB2 高精度2軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm ～ 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GD1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GD2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GD3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GD4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

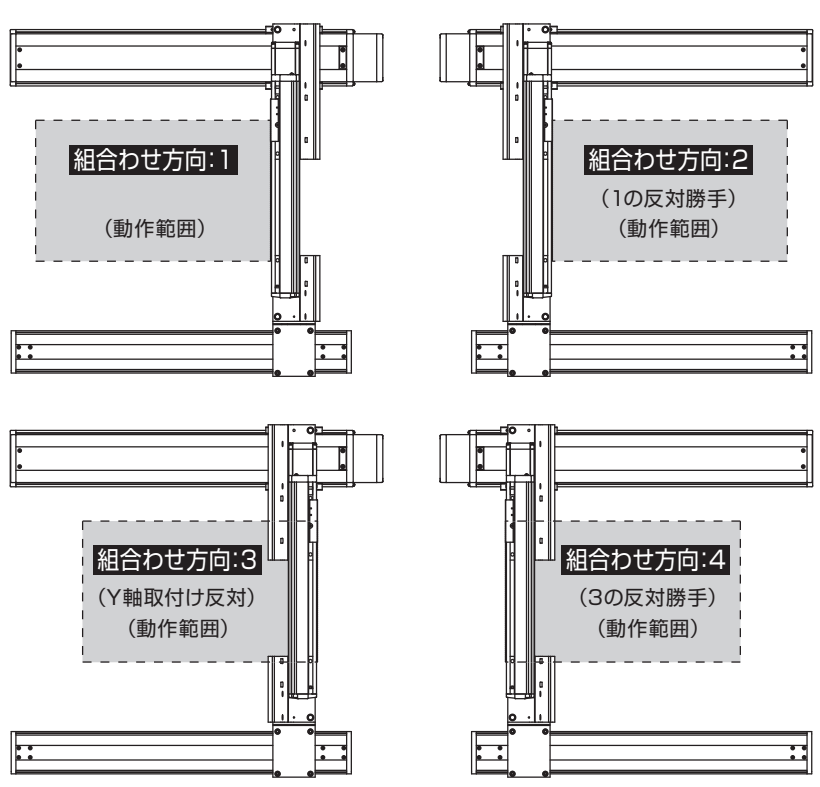
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm ～ 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線(オプション)(注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑨-③	3-429
X軸(従動軸)	ISB-SXM02-N-0-0-②-AQ	−
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑨-⑤	3-405

(注)　上記型式の①～⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注3)	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	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

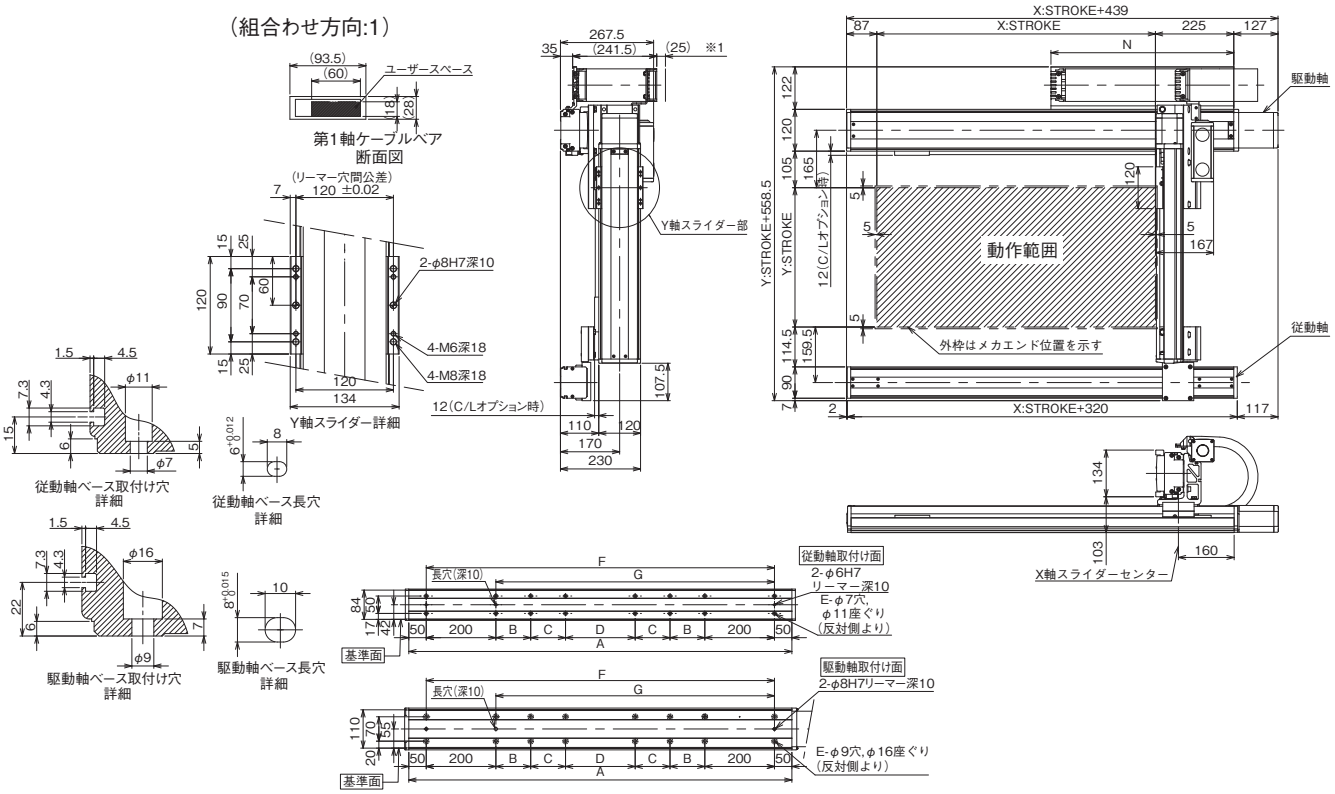
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GD□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

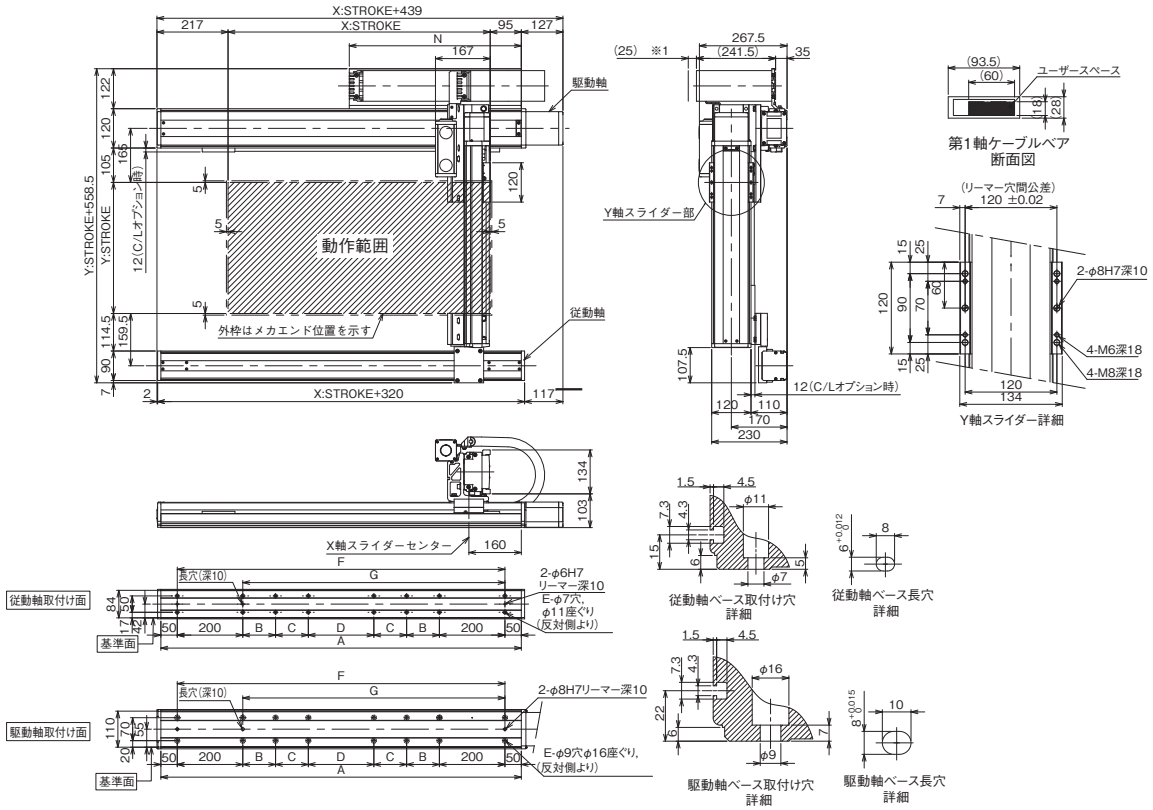
（組合わせ方向:1）



■ICSB2【ICSPB2】-GD□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:3）

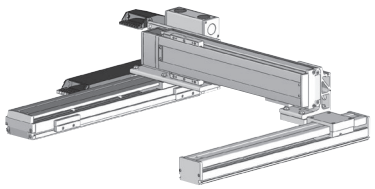


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB2-GE□H
ICSPB2-GE□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

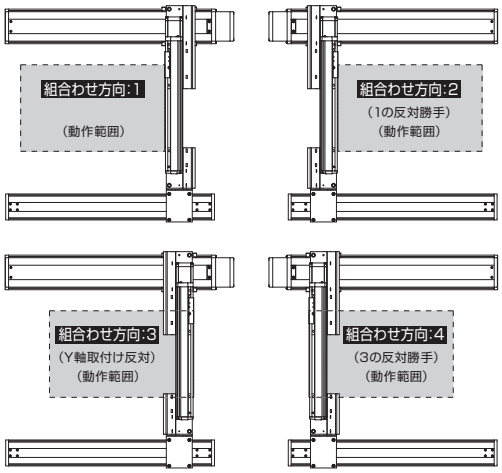
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-441
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

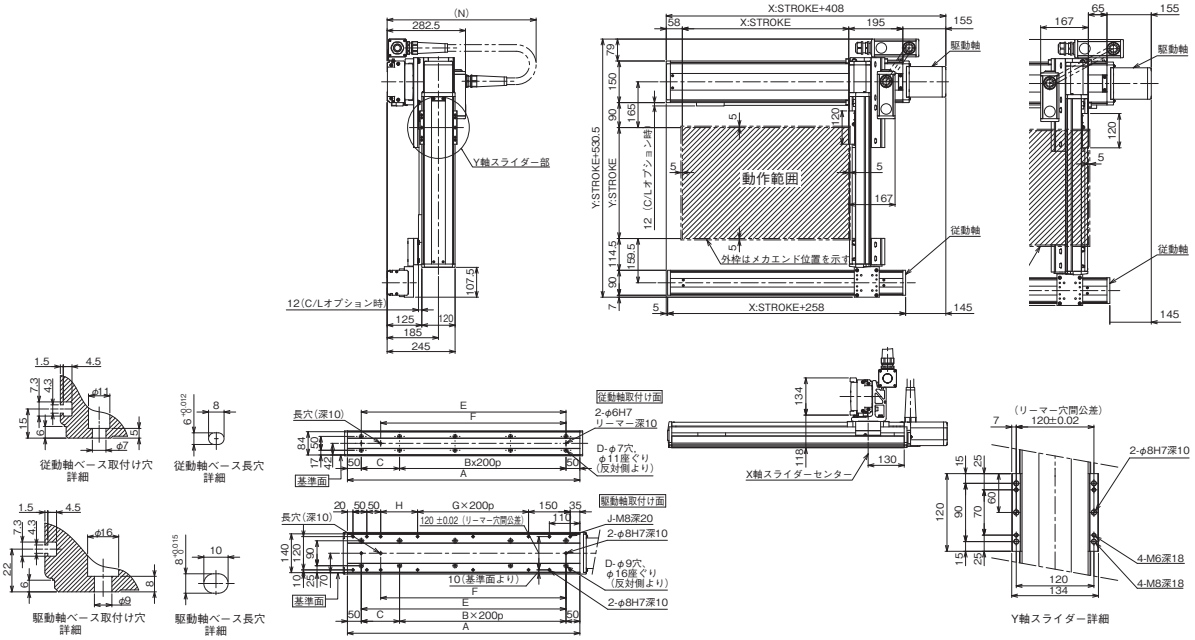
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GE□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）　（組合わせ方向:3）

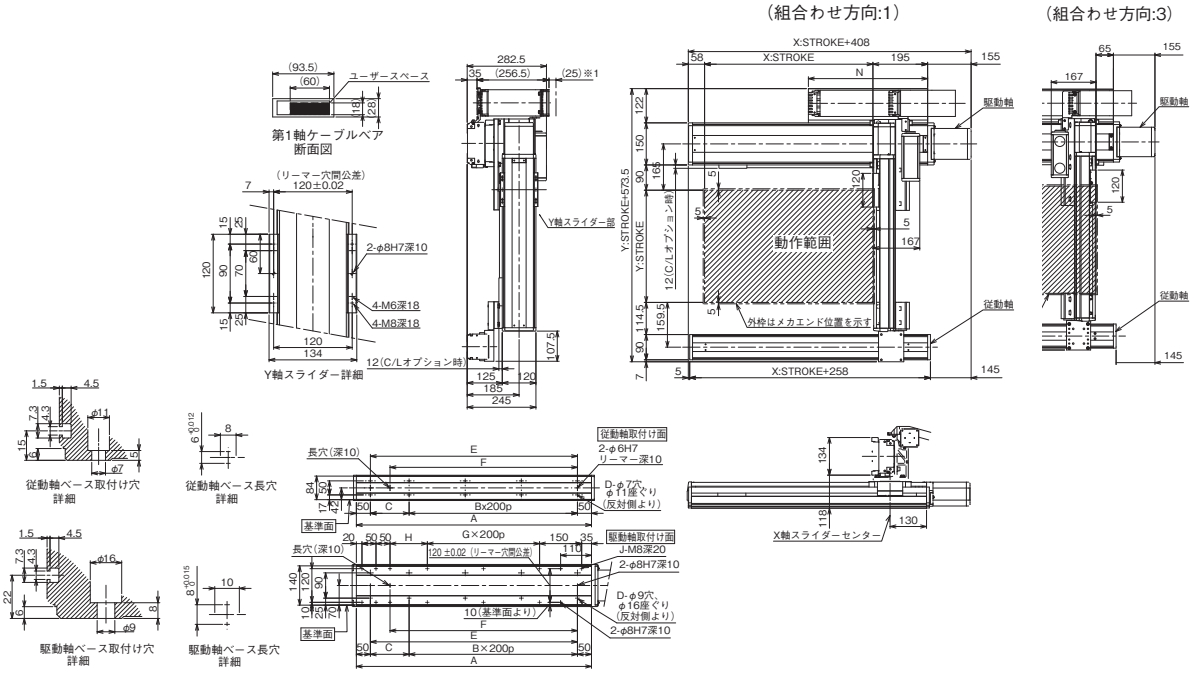


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

■ICSB2【ICSPB2】-GE□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）　（組合わせ方向:3）

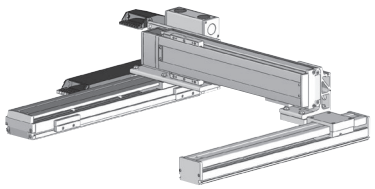


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-GE□M
ICSPB2-GE□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□M - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 130 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GE1M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GE2M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GE3M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GE4M-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧

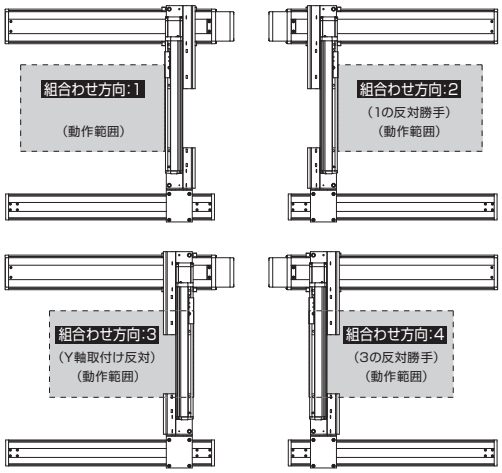
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm 〜 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-T□-⑨-③	3-437
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②-AQ	−
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−	−

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

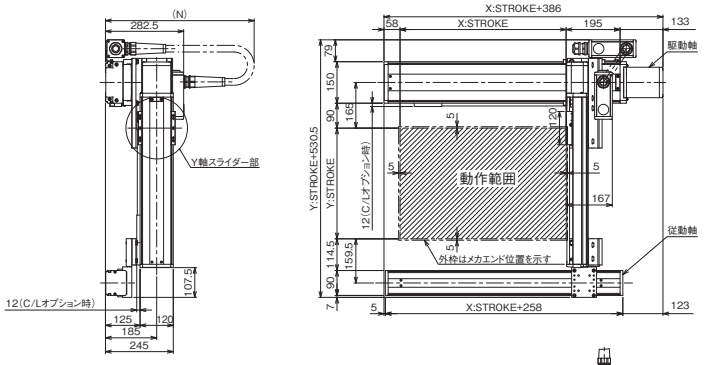
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GE□M-SC（自立ケーブル仕様）

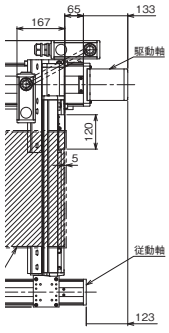
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

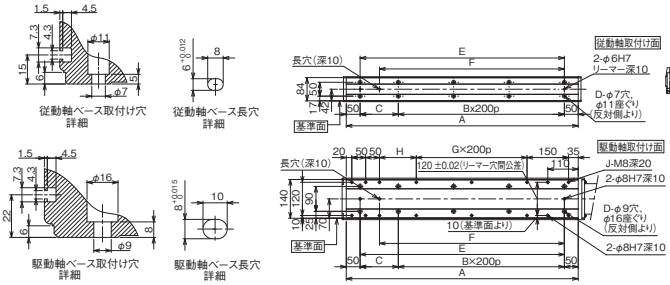
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

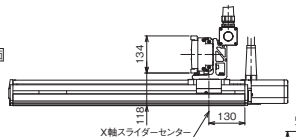
（組合わせ方向:1）

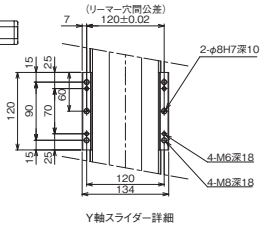


（組合わせ方向:3）







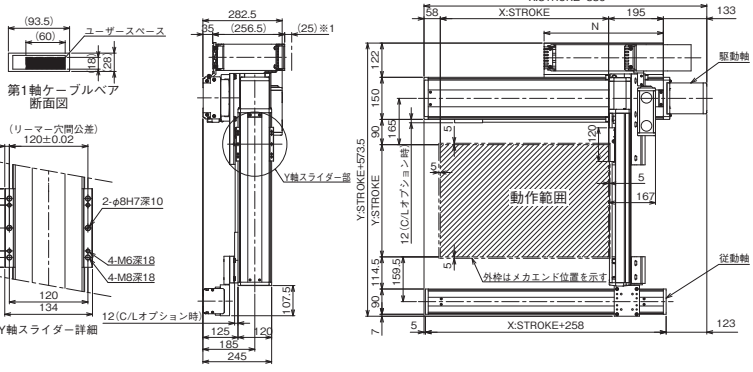


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

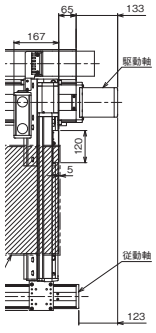
■ICSB2【ICSPB2】-GE□M-CT（ケーブルベア仕様）

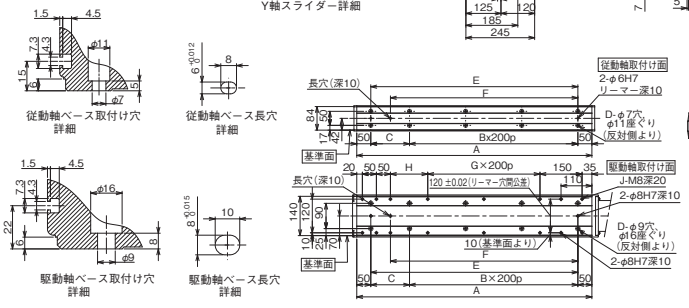
※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

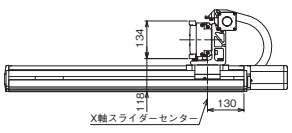
（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）





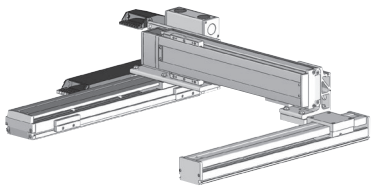


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-GF□H
ICSPB2-GF□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GF□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Yケーブル配線	Z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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GF1H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GF2H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GF3H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GF4H-①-②-③-④-⑤-T□-⑥-⑦-⑧

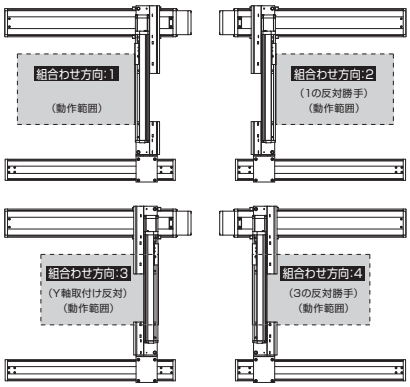
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-457
X軸 (従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-409

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	460	410	370	340
Y軸	–				

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

	Y軸ストローク												
加速度(注3)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.6	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.7	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.8	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.9	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.2	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

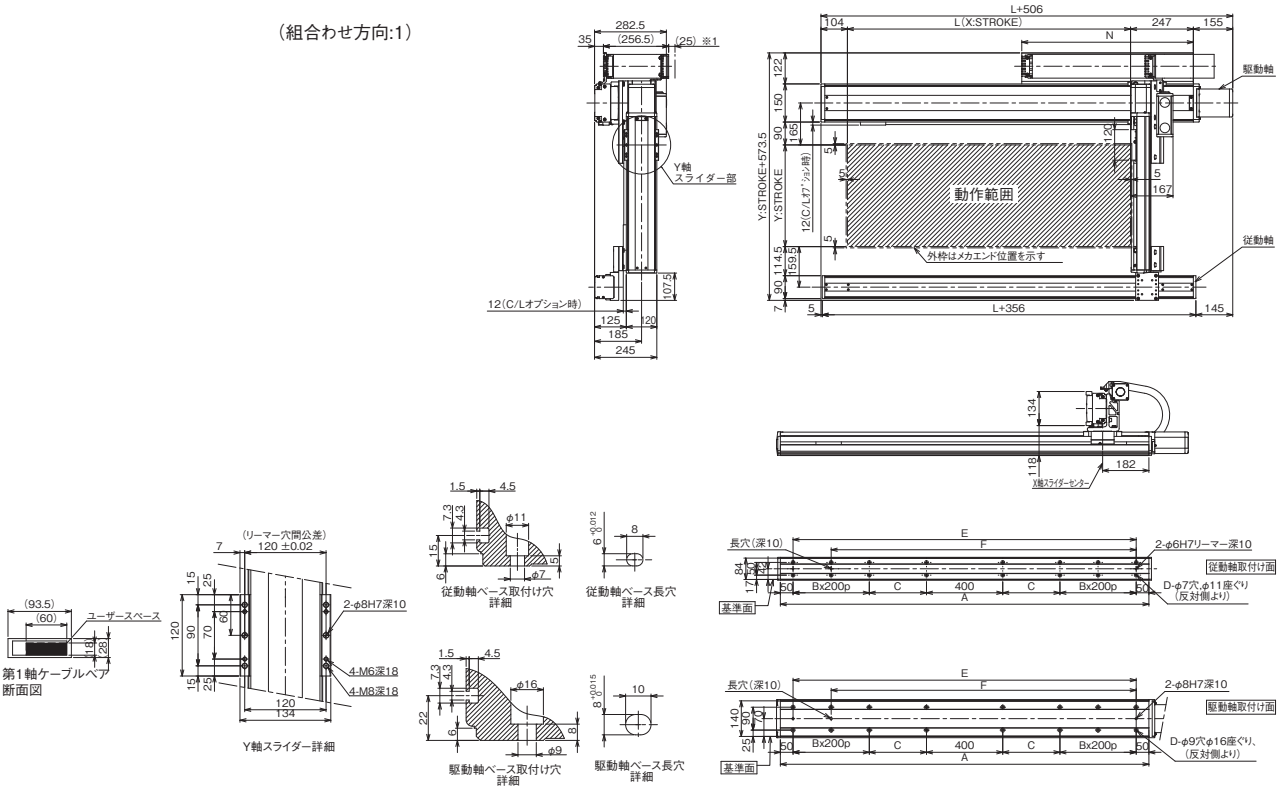
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GF□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

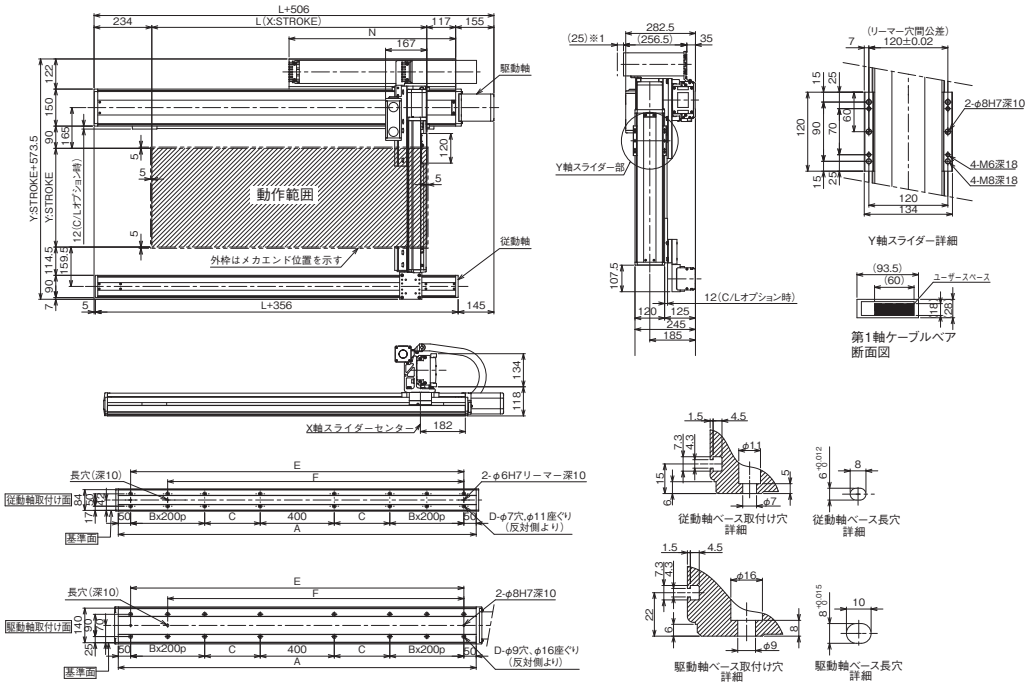
（組合わせ方向:1）



■ICSB2【ICSPB2】-GF□H-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:3）

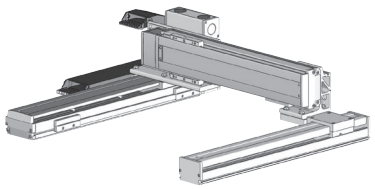


X軸呼びストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325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

ICSB2-GG□H
ICSPB2-GG□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GG□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	50～110 500mm～1100mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GG1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GG2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GG3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GG4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

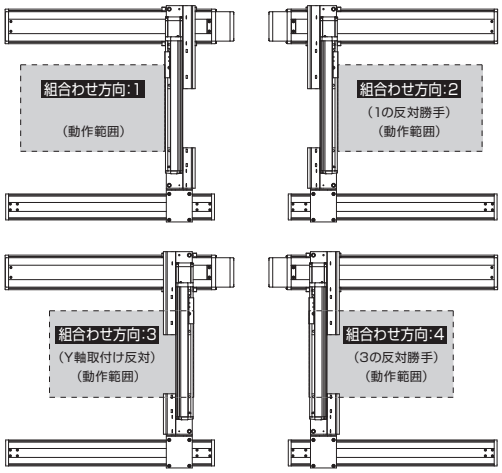
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ～ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm ～ 110：1100mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-441
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-437

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

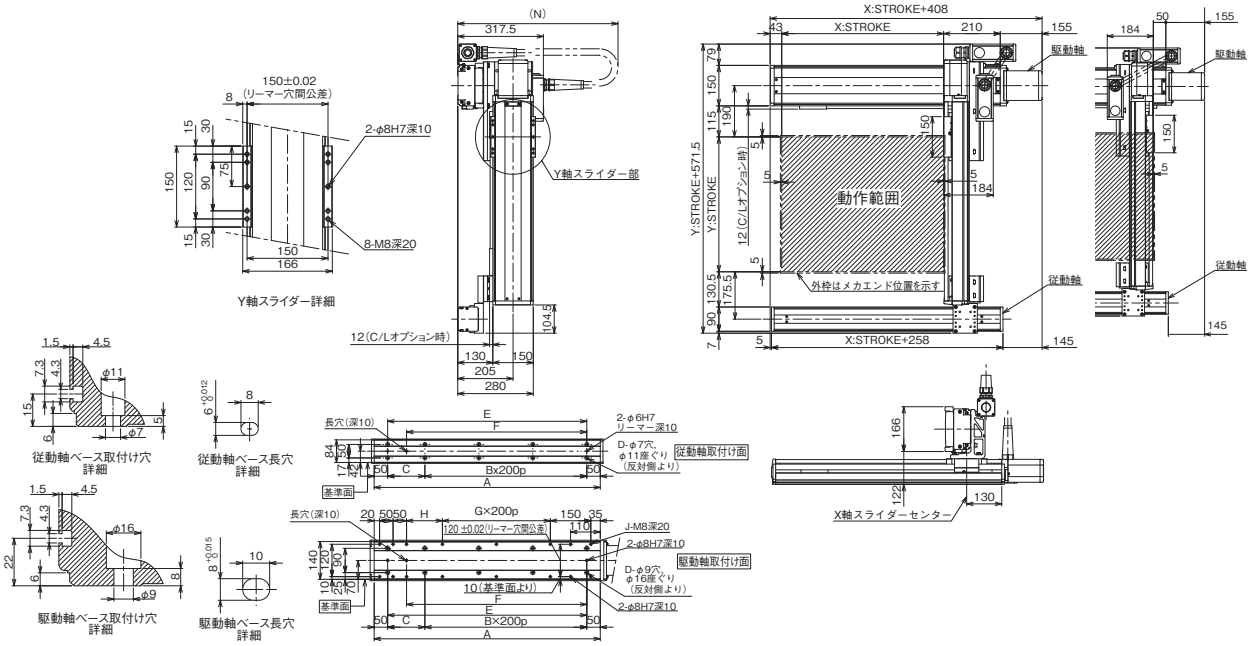
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GG□H-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）　（組合わせ方向:3）

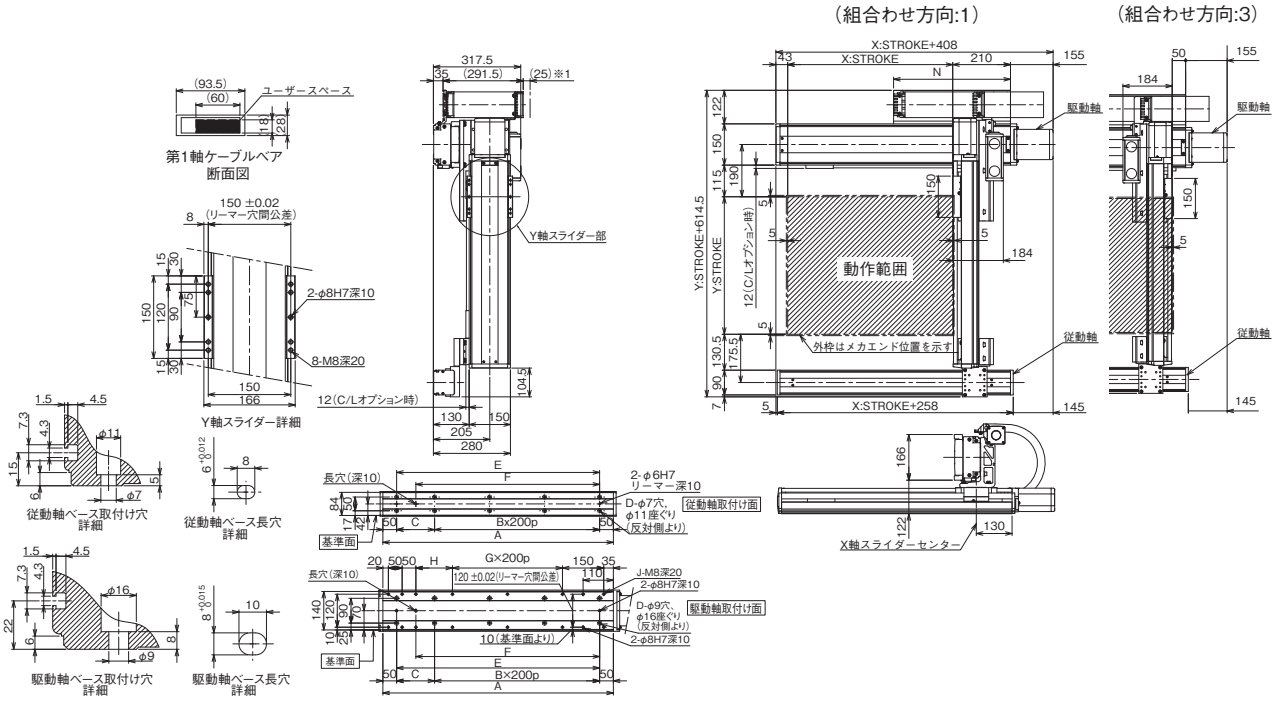


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

■ICSB2【ICSPB2】-GG□H-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）　（組合わせ方向:3）

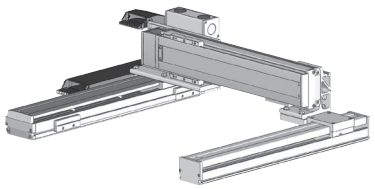


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
C	238	288	138	188	238	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	10	10	10	10	12	12	12	12	14	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	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB2-GG□M
ICSPB2-GG□M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GG□M - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	10 ～ 130 100mm ～ 1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	50 ～ 110 500mm ～ 1100mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GG1M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GG2M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GG3M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GG4M-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

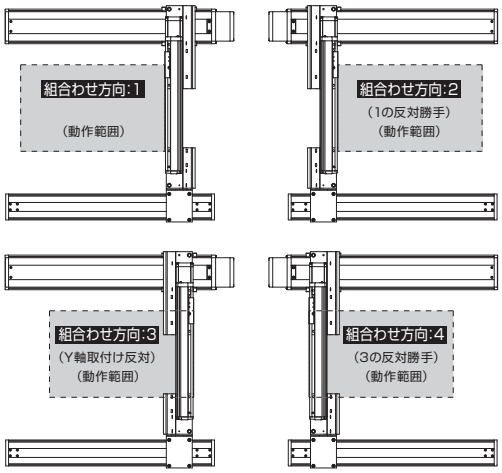
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注2)	10：100mm ⋮ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm ⋮ 110：1100mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	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
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注3)	CT：ケーブルベア

(注2) 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。
(注3) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-T□-⑨-③	3-437
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-④-T□-⑨-⑤	3-437

(注) 上記型式の①～⑤は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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

表内の単位はkgです。

加速度(注4)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注4) 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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注5)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注6)	B	5-563
クリープセンサー(注7)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注7)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注8)	RT	5-566

(注5) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注6) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注7) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注8) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

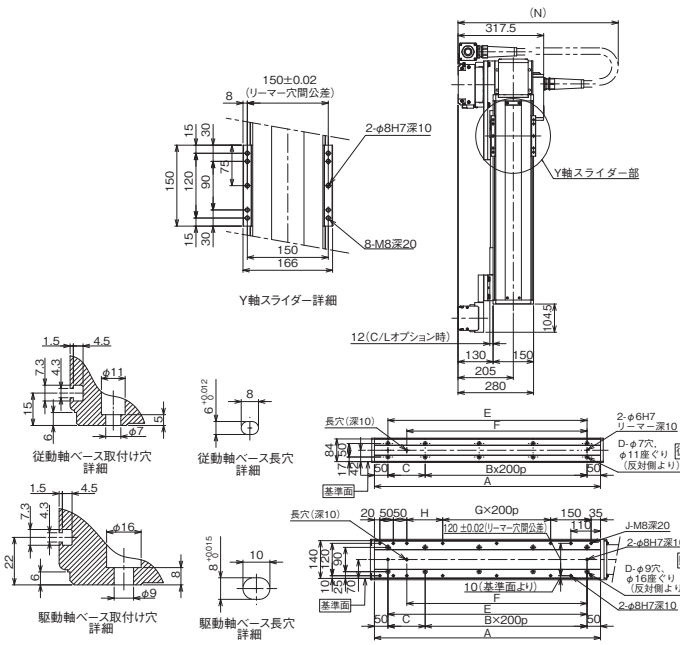
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GG□M-SC（自立ケーブル仕様）

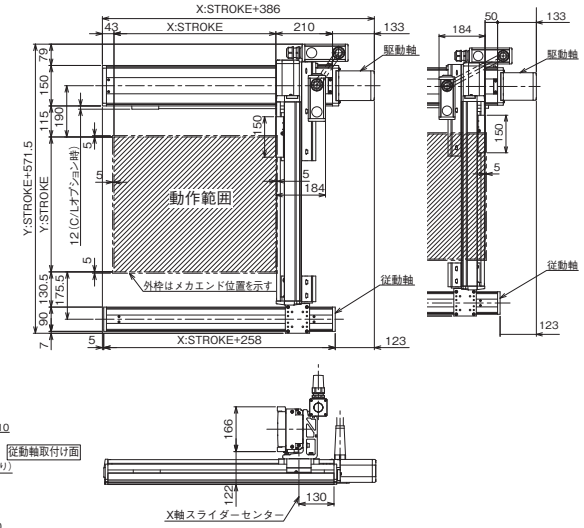
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

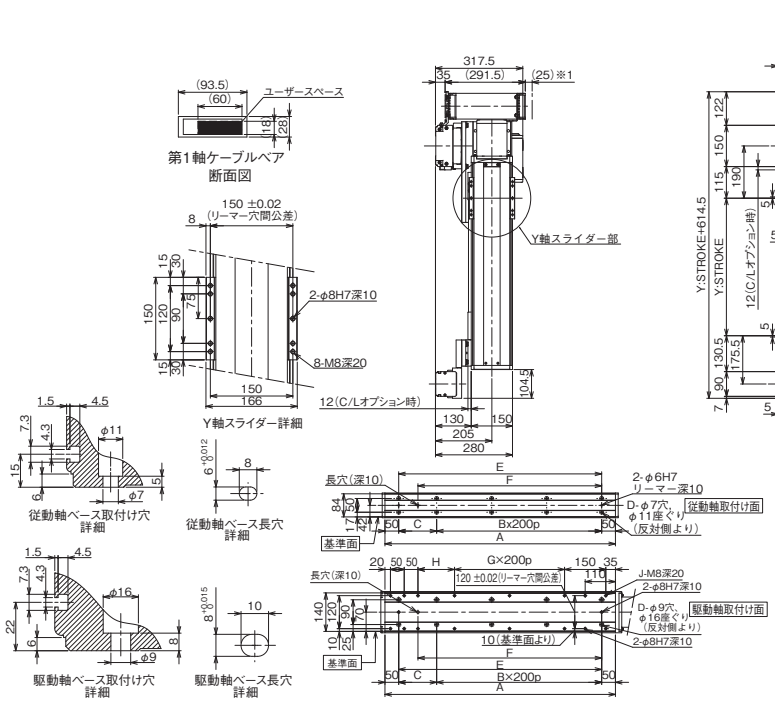


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

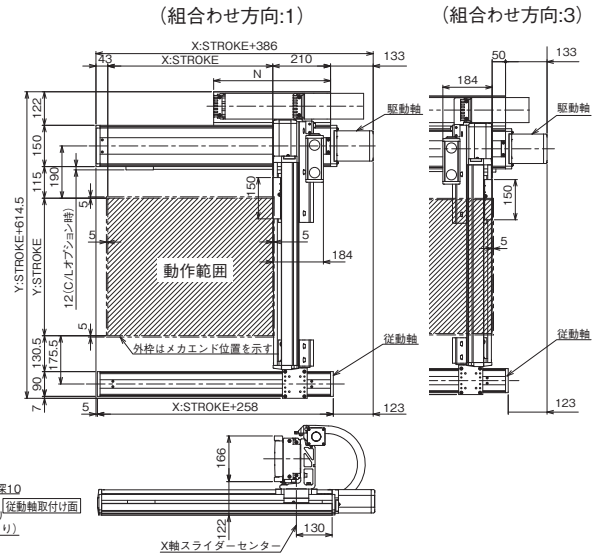
■ICSB2【ICSPB2】-GG□M-CT（ケーブルベア仕様）

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

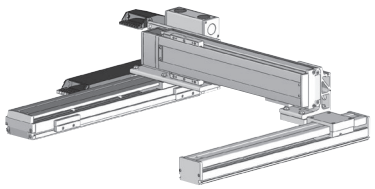


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB2-GH□H
ICSPB2-GH□H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GH□H - WA - □ □ - □ □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	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	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm 〜 110 1100mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(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。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB2【ICSPB2】-GH1H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
2	ICSB2【ICSPB2】-GH2H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
3	ICSB2【ICSPB2】-GH3H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧
4	ICSB2【ICSPB2】-GH4H-①-②③-④⑤-T□-⑥-⑦-⑧

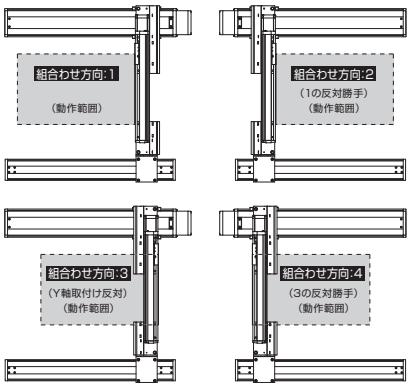
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA:バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm 〜 110：1100mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑦	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑧	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。Y軸ケーブル配線が「CT」の場合のみ選択が可能です。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑨-③	3-457
X軸 (従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-②-AQ	–
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-200-20-④-T□-⑨-⑤	3-437

(注) 上記型式の①〜⑤は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	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	460	410	370	340
Y軸	–					

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

	Y軸ストローク												
加速度(注3)	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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.6	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.7	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.8	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
0.9	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
1.2	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

(注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。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

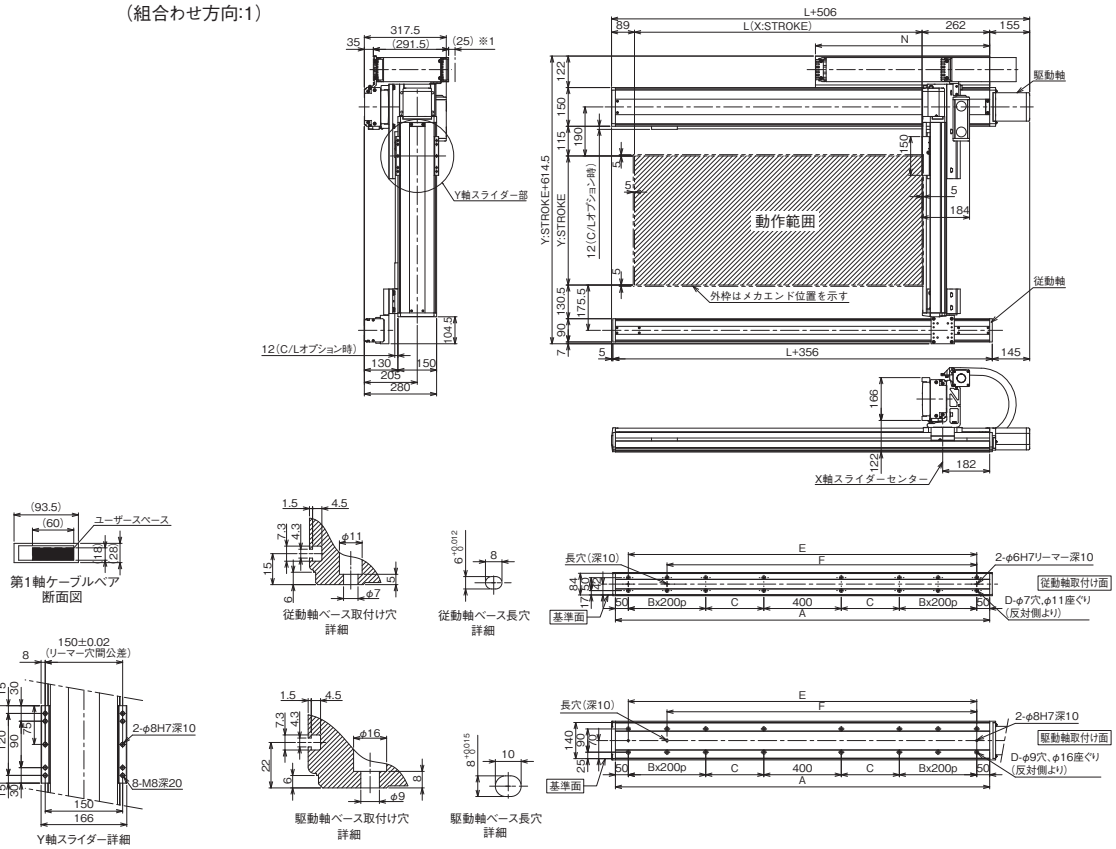
寸法図

■ICSB2【ICSPB2】-GH□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

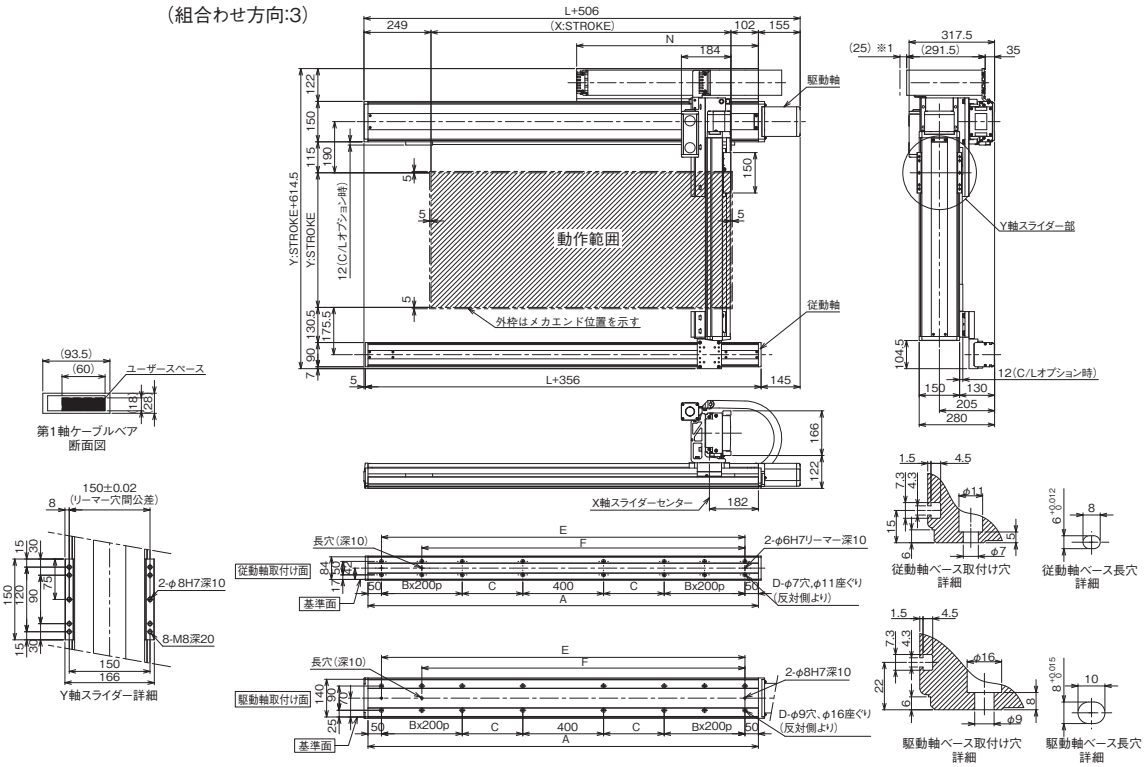
(組合わせ方向:1)



■ICSB2【ICSPB2】-GH□H-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

※1 ケーブルベアは上方25mm まで膨らむ可能性が有ります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)



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

ICS 3 軸組合わせ

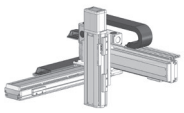
単軸ロボット 3 軸組合わせ

ICSB3
ICSPB3

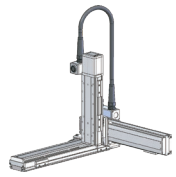
X-Y-Z
3 軸組合わせ

ISB/ISPB 組合わせ

ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-339
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-341
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□	5-343
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	5-345
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	5-347
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	5-349
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□	5-351
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□	5-353
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□	5-355
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□	5-357
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□	5-359
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□	5-361
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□	5-363
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□	5-365
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□	5-367
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□	5-369
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□	5-371
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□	5-373
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H	5-375
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M	5-377
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M	5-379
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□	5-381
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H	5-383
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M	5-385
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M	5-387
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H	5-389
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M	5-391
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□	5-393
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□	5-395
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□	5-397
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□	5-399



ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□	5-401
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□	5-403
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□	5-405
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□	5-407
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M	5-409
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M	5-411
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□	5-413
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M	5-415
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□	5-417
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M	5-419
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□	5-421
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M	5-423
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□	5-425
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4H□	5-427
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□	5-429
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□	5-431
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H	5-433
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M	5-435
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3□	5-437
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3□	5-439
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3□	5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3□	5-443



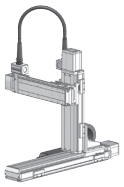
単軸ロボット３軸組合わせ

ICSB3
ICSPB3

X-Z-Y 3軸組合わせ

ISB/ISPB 組合わせ

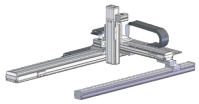
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	5-445
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H	5-447



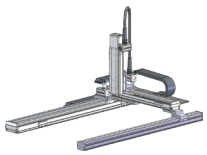
X-Y-Z Y軸水平ガントリー 3軸組合わせ

ISB/ISPB 組合わせ

ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□	5-449
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	5-451
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□	5-453
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□	5-455
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□	5-457
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□	5-459



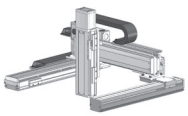
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□	5-461
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L	5-463
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M	5-465
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	5-467
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L	5-469
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M	5-471



X-Y-Z Y軸横立てガントリー 3軸組合わせ

ISB/ISPB 組合わせ

ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□	5-473
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□	5-475
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□	5-477
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□	5-479
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H	5-481
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L	5-483
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M	5-485
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□	5-487
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□	5-489
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H	5-491
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L	5-493
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□	5-495
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□	5-497
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L	5-499
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□	5-501
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□	5-503



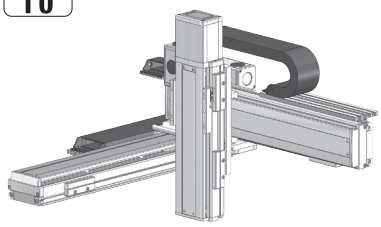
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□	5-505
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□	5-507
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□	5-509
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M	5-511
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□	5-513
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M	5-515
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□	5-517
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M	5-519
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□	5-521
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□	5-523
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	5-525
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L	5-527
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□	5-529
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□	5-531



ICSB3-BA□MB1□
ICSPB3-BA□MB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BA□MB1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～90 100mm～900mm (70：700mm) (50mmごと)	オプション表参照	10～40 100mm～400mm (50mmごと)	オプション表参照	10～30 100mm～300mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 700mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BA1MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BA1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BA2MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BA2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BA3MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BA3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BA4MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BA4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

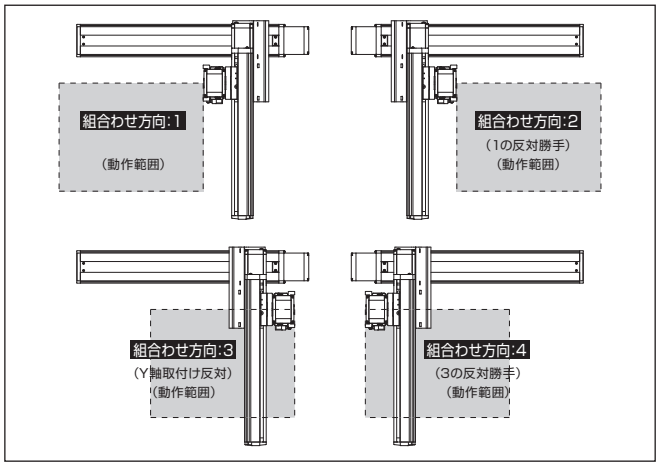
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 90：900mm　(70：700mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑪-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BA□MB1H

	100～300	350～400	450～600	650～700	750～800	850～900
X軸	480			330	260	210
Y軸	480		–			
Z軸	960	–				

■BA□MB1M

	100～300	350～400	450～600	650～700	750～800	850～900
X軸	480			330	260	210
Y軸	480		–			
Z軸	480	–				

■BA□MB1L

	100～300	350～400	450～600	650～700	750～800	850～900
X軸	480			330	260	210
Y軸	480		–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BA□MB1H

		Y軸ストローク
		100～400
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	

■BA□MB1M

		Y軸ストローク				
		100～200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	7.0	7.0	7.0	6.6	5.1
	150		7.0	7.0	6.2	4.7
	200		7.0	7.0	5.8	4.3
	250		7.0	6.8	5.4	3.9
	300		6.7	6.5	5.1	3.6

■BA□MB1L

		Y軸ストローク						
		100	150	200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	8.9	8.7	8.5	8.2	8.0	6.6	5.1
	150	8.5	8.3	8.1	7.8	7.6	6.2	4.7
	200	8.1	7.9	7.7	7.4	7.2	5.8	4.3
	250	7.7	7.5	7.3	7.0	6.8	5.4	3.9
	300	7.4	7.2	7.0	6.7	6.5	5.1	3.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

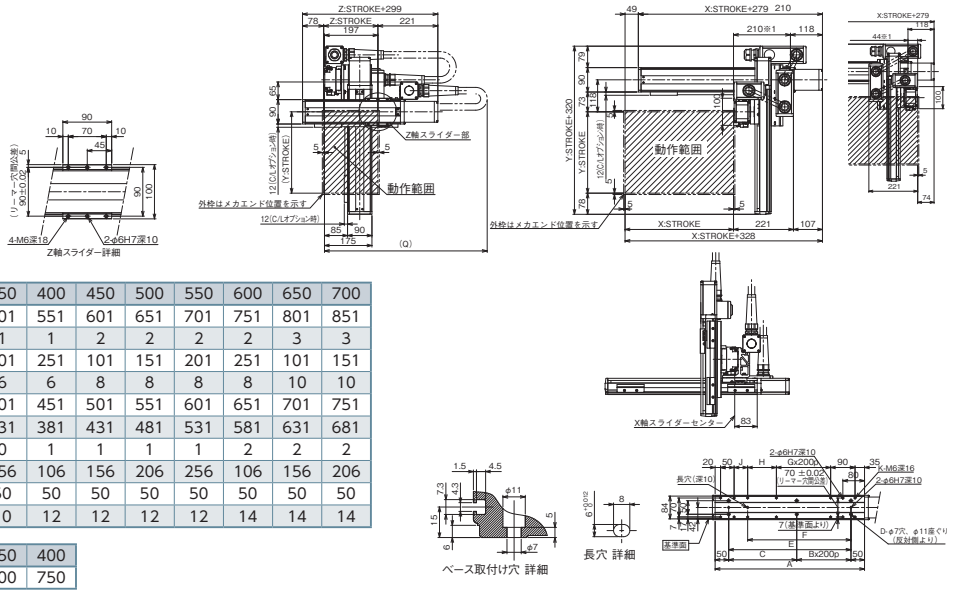
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BA□MB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

※1 X軸ベース端からZ軸スライダー着座面の寸法です。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BA□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)　(組合わせ方向:3)



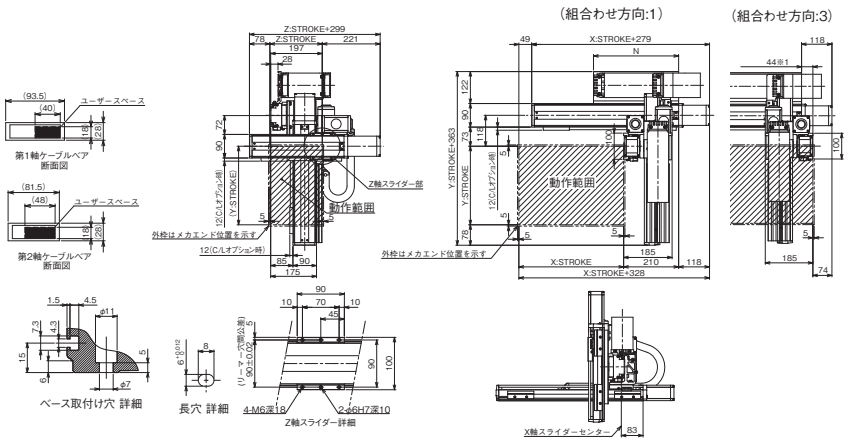
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10
E	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
F	131	131	181	231	281	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400
Q	600	650	650	650	700	700	750

■ICSB3【ICSPB3】-BA□MB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

※1 X軸ベース端からZ軸スライダー着座面の寸法です。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:1)　(組合わせ方向:3)

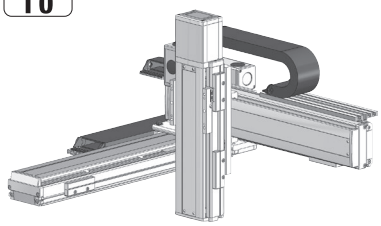


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
C	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
D	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
E	151	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

ICSB3-BB□HB1□
ICSPB3-BB□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BB□HB1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 ～ 110 100mm ～ 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	オプション表参照	10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	オプション表参照	10 ～ 30 100mm ～ 300mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BB1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BB2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BB3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BB4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

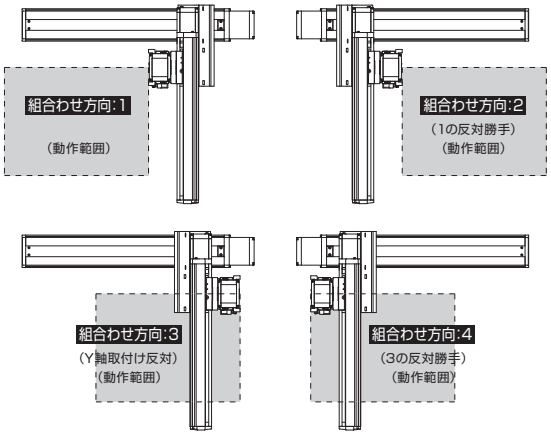
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 110：1100mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BB□HB1H

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960		–				
Z軸	960	–					

■BB□HB1M

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960		–				
Z軸	480	–					

■BB□HB1L

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	960		–				
Z軸	240	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BB□HB1H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～400
100	3.5
150	
200	
250	
300	

■BB□HB1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400
100	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0
150	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0
200	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
250	6.6	6.6	6.6	6.5	6.5	6.5	6.5
300	6.3	6.3	6.3	6.3	6.3	6.2	6.2

■BB□HB1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400
100	7.7	7.7	7.7	7.6	7.6	7.6	7.6
150	7.3	7.3	7.3	7.3	7.2	7.2	7.2
200	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
250	6.6	6.6	6.6	6.5	6.5	6.5	6.5
300	6.3	6.3	6.3	6.3	6.3	6.2	6.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

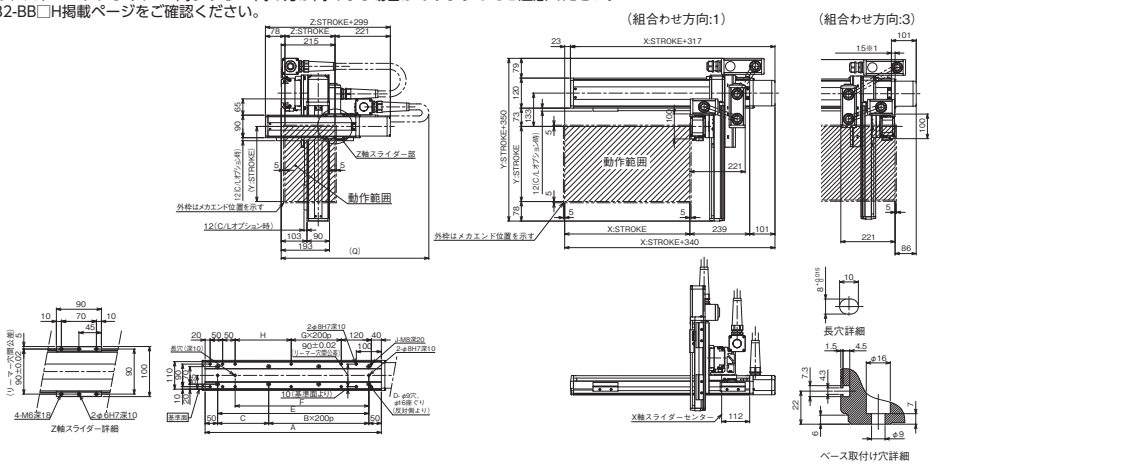
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BB□HB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 X軸ベース端からZ軸スライダー着座面の寸法です。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-BB□H掲載ページをご確認ください。

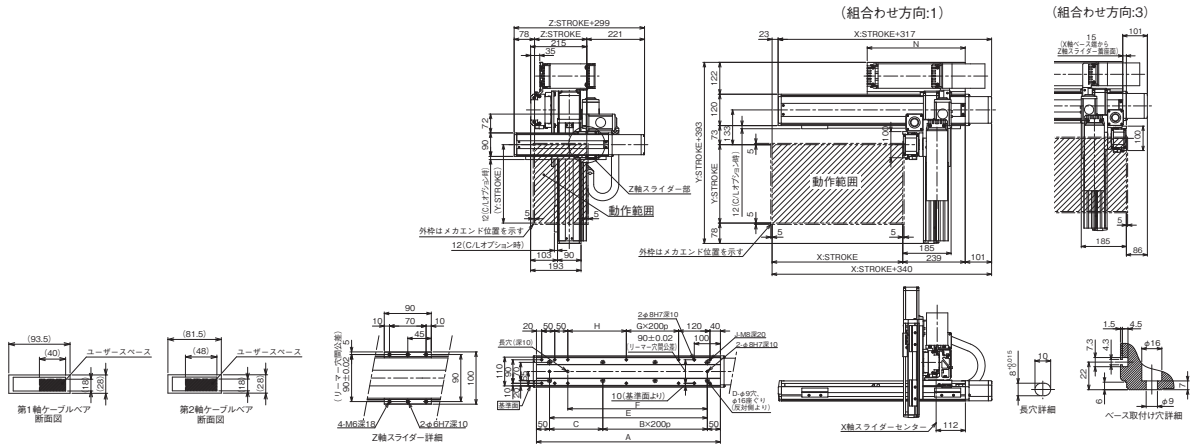


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400
Q	600	650	650	700	700	750	750

■ICSB3【ICSPB3】-BB□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

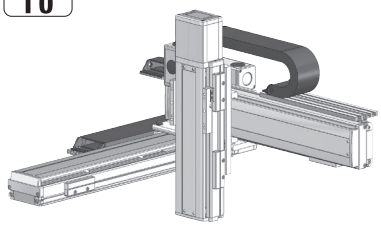


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BB□MB1□
ICSPB3-BB□MB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BB□MB1□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 ～ 110 100mm ～ 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	オプション表参照	10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	オプション表参照	10 ～ 30 100mm ～ 300mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BB1MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BB2MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BB3MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BB4MB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BB4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

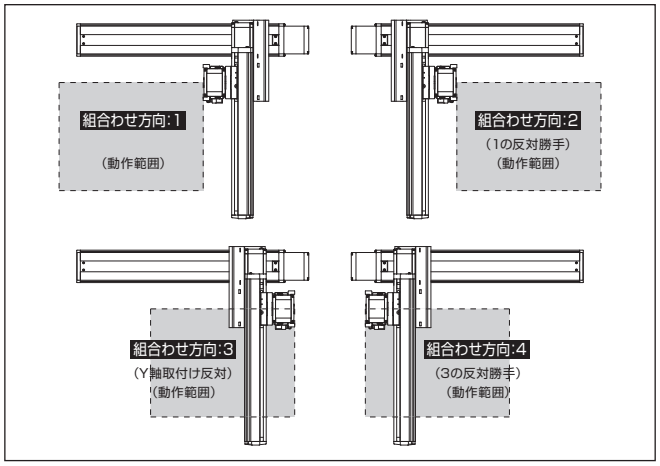
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 110：1100mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BB□MB1H

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			–			
Z軸	960	–					

■BB□MB1M

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			–			
Z軸	480	–					

■BB□MB1L

	100～300	350～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	480			–			
Z軸	240	–					

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BB□MB1H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～400
100	3.5
150	
200	
250	
300	

■BB□MB1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～400
100	7.0
150	
200	
250	
300	

■BB□MB1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～400
100	14.0
150	
200	
250	
300	

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

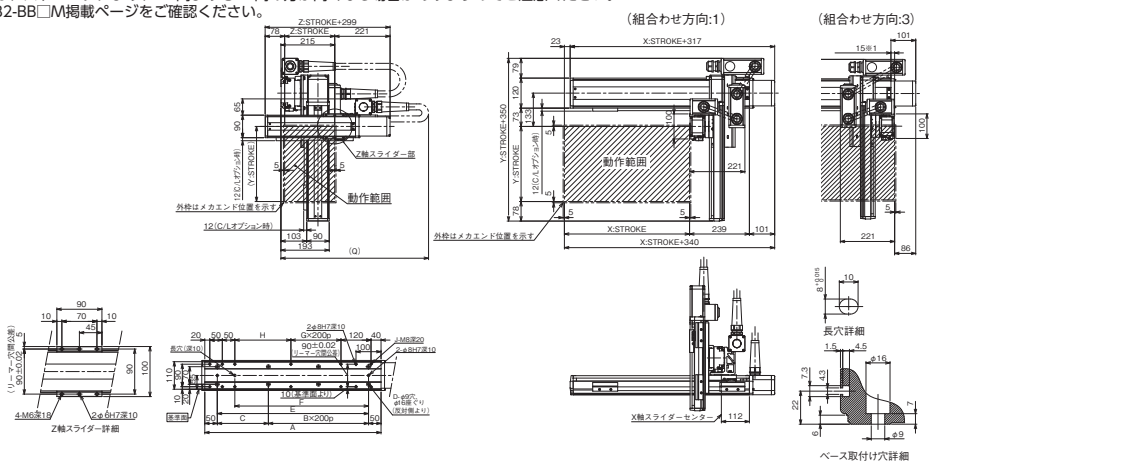
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BB□MB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 X軸ベース端からZ軸スライダー着座面の寸法です。
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-BB□M掲載ページをご確認ください。

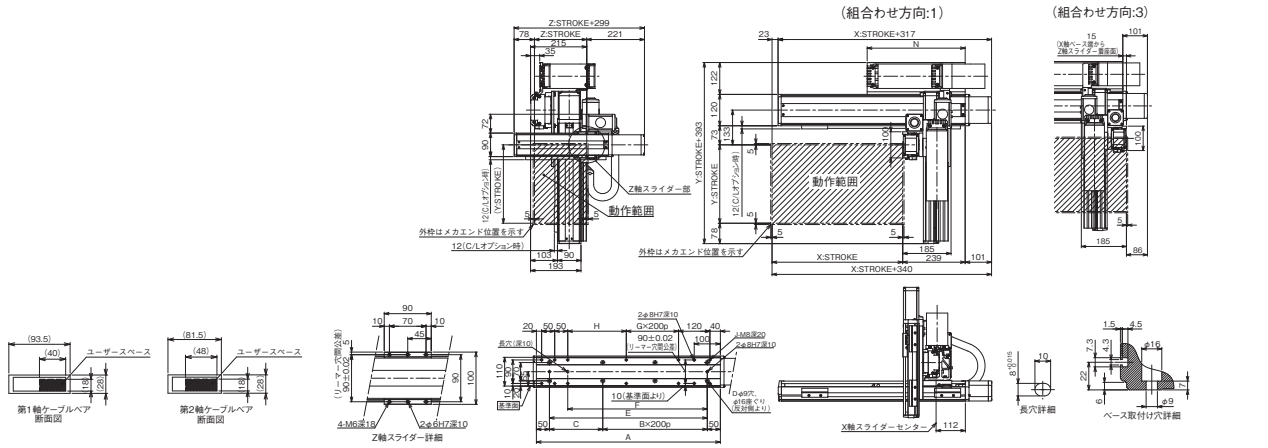


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400
Q	600	650	650	700	700	750	750

■ICSB3【ICSPB3】-BB□MB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

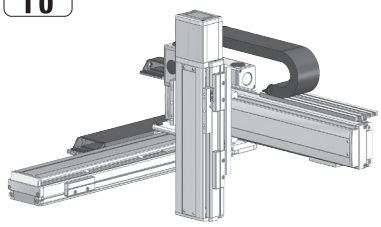


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BC□HB1□
ICSPB3-BC□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□HB1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 10：100mm～1100mm（100：1000mm）（50mmごと）	オプション表参照	10～50 100mm～500mm（50mmごと）	オプション表参照	10～40 100mm～400mm（50mmごと）	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

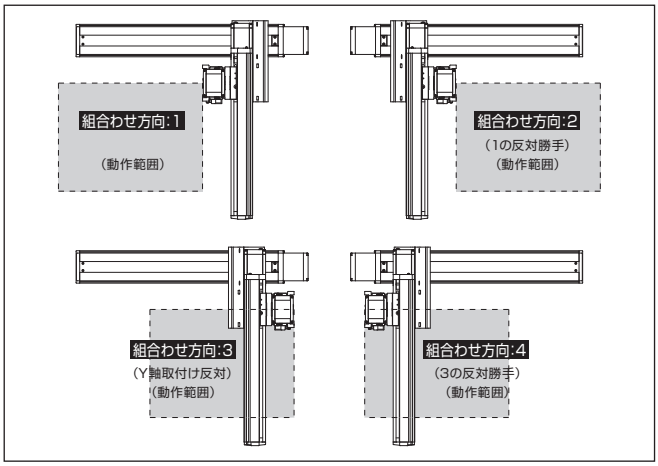
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク（注3）	10：100mm ～ 110：1100mm　（100：1000mm）
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□HB1H

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200			–			
Z軸	960	–					

■BC□HB1M

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200			–			
Z軸	480	–					

■BC□HB1L

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200			–			
Z軸	240	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□HB1H

		Y軸ストローク 100～500
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BC□HB1M

		Y軸ストローク 100～500
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BC□HB1L

		Y軸ストローク 100～400	450	500
Z軸ストローク	100	14.0	14.0	13.2
	150		14.0	12.8
	200		14.0	12.4
	250		14.0	12.0
	300		14.0	11.7
	350		13.6	11.3
	400		13.3	11.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

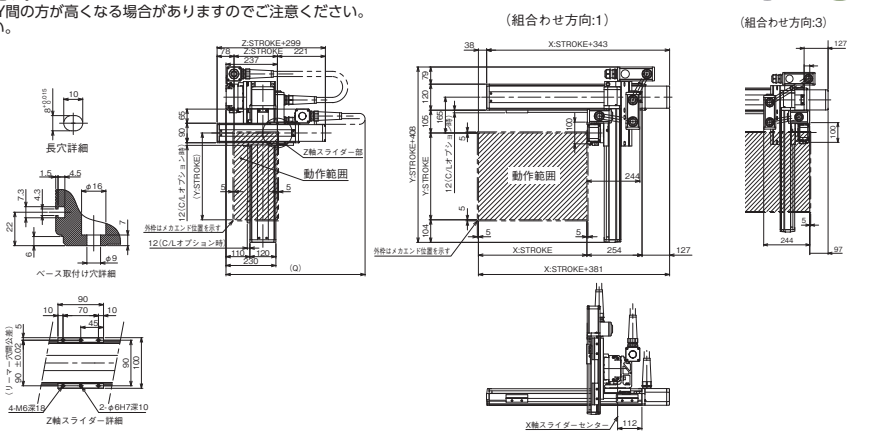
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

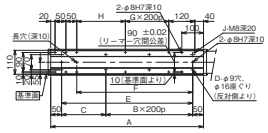
■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD



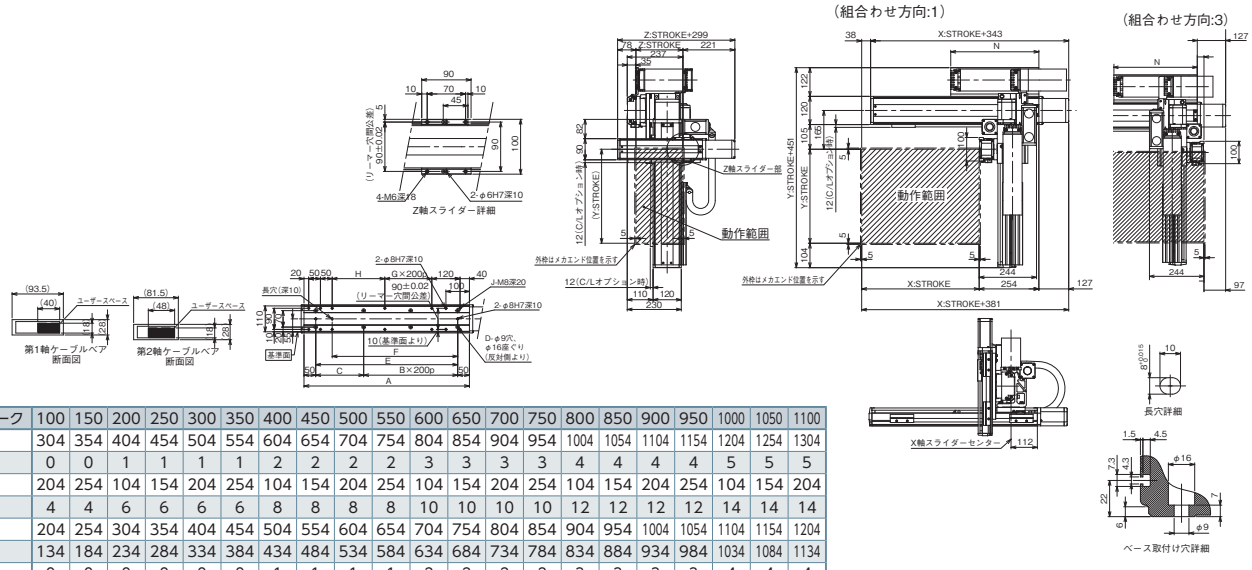
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	650	650	700	700	750	750	800	800	850

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

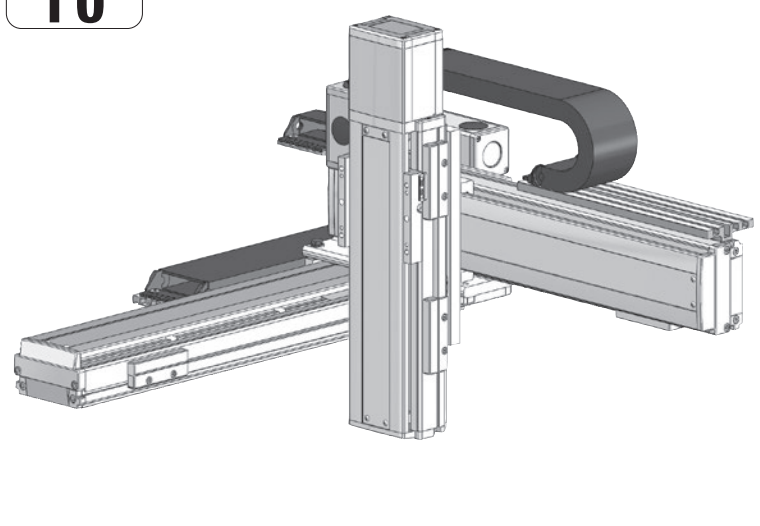


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BC□HB2□
ICSPB3-BC□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□HB2□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm 〈100：1000mm〉 (50mmごと)	オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

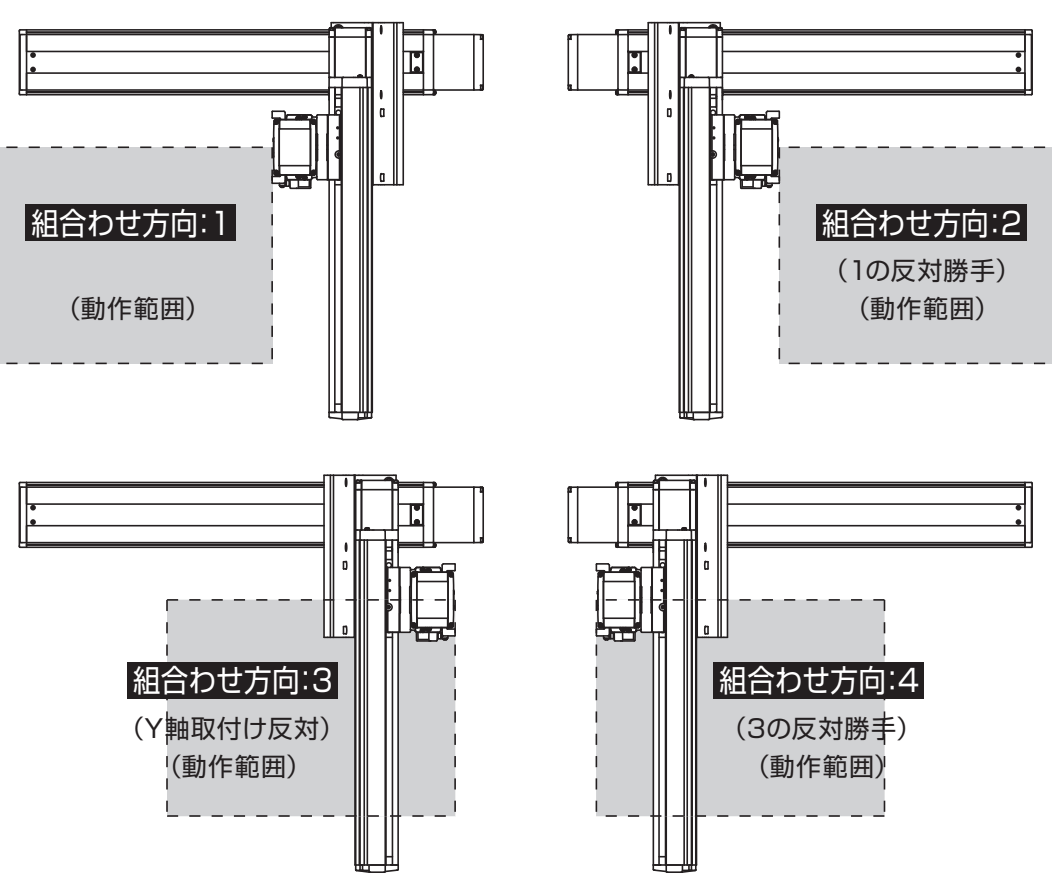
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注3)	10：100mm ～ 110：1100mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注)　上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注)　上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□HB2H

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200		–				
Z軸	1200	–					

■BC□HB2M

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200		–				
Z軸	600	–					

■BC□HB2L

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200		–				
Z軸	300	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□HB2H

		Y軸ストローク 100～500
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BC□HB2M

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.2
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.6	7.3
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7
	350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.3	6.0
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4

■BC□HB2L

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	11.5	9.2
	150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6
	200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
	250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3
	300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
	350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	8.3	6.0
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4

(注)　定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

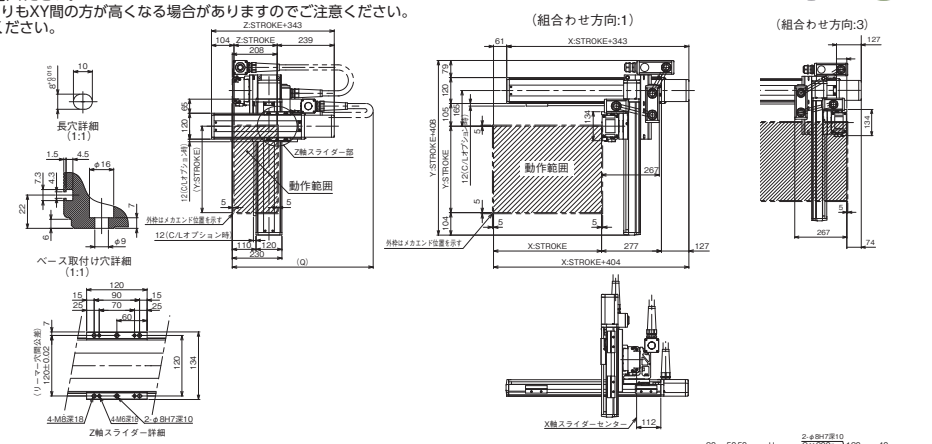
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

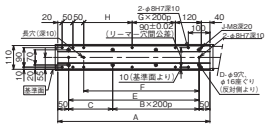
■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB2□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



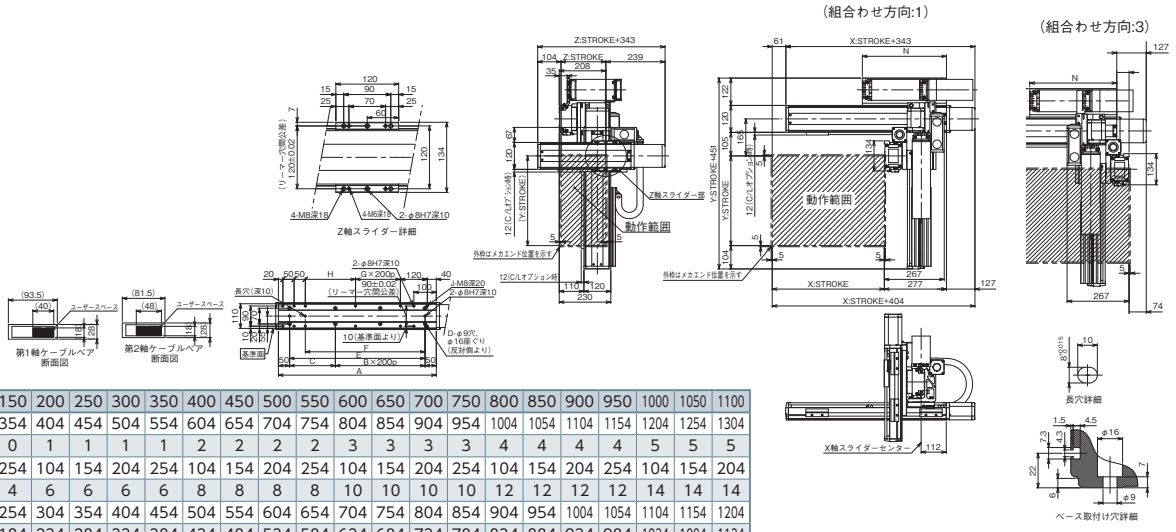
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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



Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	650	700	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

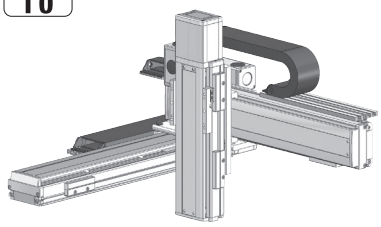


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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	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

ICSB3-BC□HB3□
ICSPB3-BC□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□HB3□ - WA - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 ～ 110 100mm ～ 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 50 100mm ～ 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

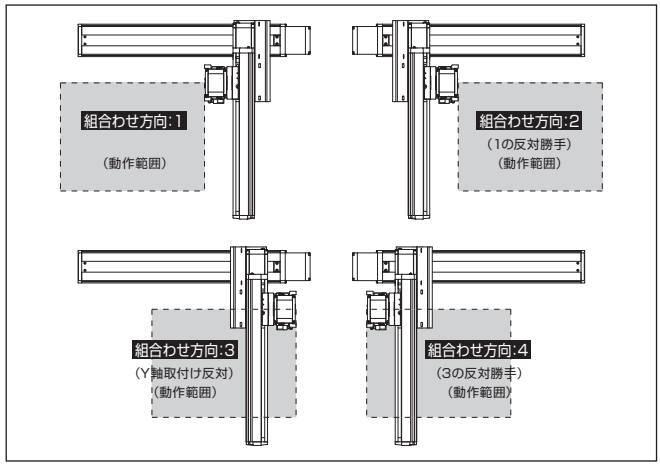
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ～ 110：1100mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：-ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□HB3H

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200			–			
Z軸	1200			–			

■BC□HB3M

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	1200			–			
Z軸	600			–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□HB3H

Z軸ストローク \ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	7.4
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.4	6.1
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9

■BC□HB3M

Z軸ストローク \ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	12.6	12.6	12.6	12.6	12.6	12.5	12.5	11.0	8.7
150	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
200	11.5	11.5	11.4	11.4	11.4	11.4	11.3	9.7	7.4
250	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
300	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

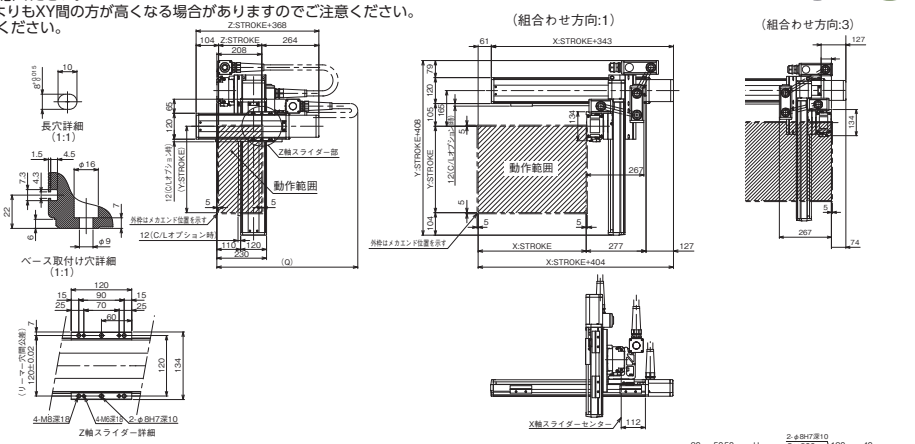
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

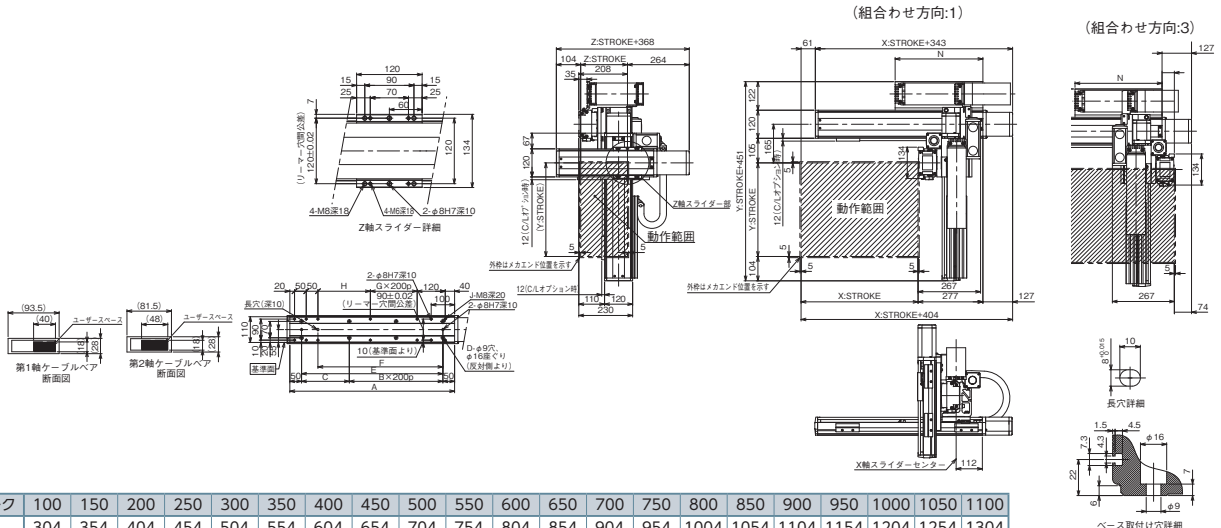


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	650	700	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

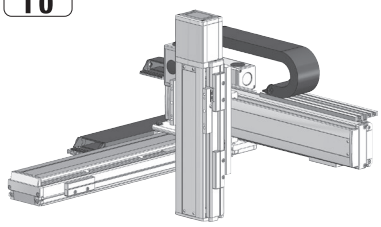


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BC□MB2□
ICSPB3-BC□MB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□MB2□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 10：100mm ～ 1100mm （100：1000mm） （50mmごと）	オプション表参照	10～50 10：100mm ～ 500mm （50mmごと）	オプション表参照	10～40 10：100mm ～ 400mm （50mmごと）	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BC1MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC1MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BC2MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC2MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BC3MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC3MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BC4MB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4MB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC4MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

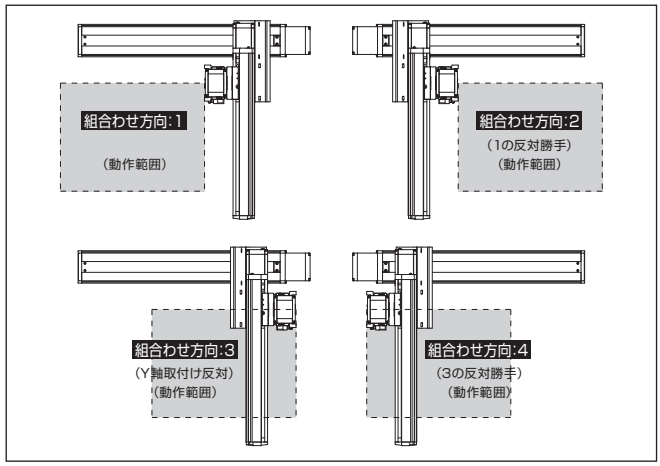
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク（注3）	10：100mm ～ 110：1100mm　（100：1000mm）
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

（注） 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
（注） 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
（注） 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□MB2H

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			–			
Z軸	1200	–					

■BC□MB2M

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			–			
Z軸	600	–					

■BC□MB2L

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600			–			
Z軸	300	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□MB2H

		Y軸ストローク 100～500
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BC□MB2M

		Y軸ストローク 100～400	450	500
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	9.2
	150		10.0	8.6
	200		10.0	8.0
	250		9.6	7.3
	300		9.0	6.7
	350		8.3	6.0
	400		7.7	5.4

■BC□MB2L

		Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.7	18.3	17.9	17.6	17.2	14.2	11.5	9.2
	150	18.4	18.1	17.7	17.3	17.0	16.6	13.6	10.9	8.6
	200	17.8	17.5	17.1	16.7	16.4	16.0	13.0	10.3	8.0
	250	17.1	16.8	16.4	16.0	15.7	15.3	12.3	9.6	7.3
	300	16.5	16.2	15.8	15.4	15.1	14.7	11.7	9.0	6.7
	350	15.8	15.5	15.1	14.7	14.4	14.0	11.0	8.3	6.0
	400	15.2	14.9	14.5	14.1	13.8	13.4	10.4	7.7	5.4

（注） 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

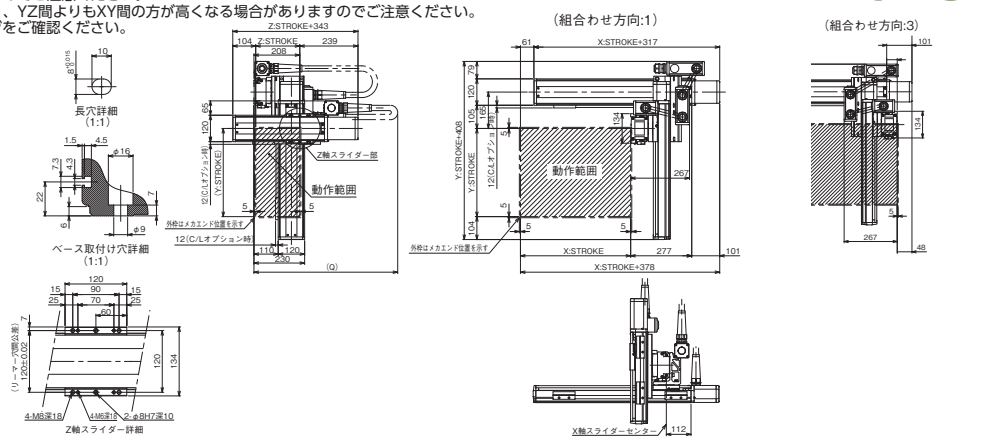
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□MB2□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BC□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

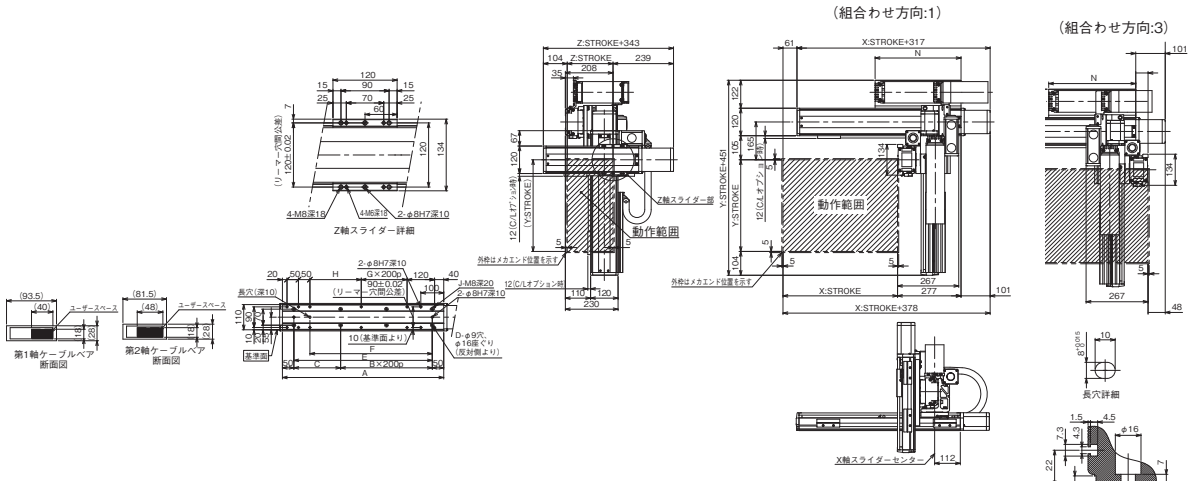


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	650	700	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-BC□MB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

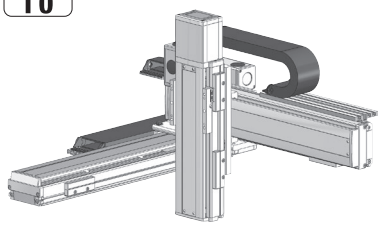


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BC□MB3□
ICSPB3-BC□MB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

- BC□MB3□ - WA -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 100mm～1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BC1MB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BC2MB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BC3MB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BC4MB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

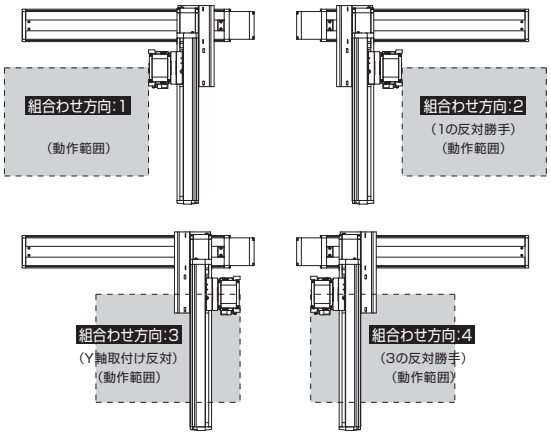
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ～ 110：1100mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□MB3H

	100～400	450～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600		–				
Z軸	1200	–					

■BC□MB3M

	100～400	450～500	500～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	600		–				
Z軸	600	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□MB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～350	400	450	500
100	10.0	10.0	10.0	8.7
150		10.0	10.0	8.0
200		10.0	9.7	7.4
250		10.0	9.0	6.7
300		10.0	8.4	6.1
350		10.0	7.8	5.5
400		9.9	7.2	4.9

■BC□MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	18.5	18.2	17.8	17.4	17.1	16.7	13.7	11.0	8.7
150	17.8	17.5	17.1	16.7	16.4	16.0	13.0	10.3	8.0
200	17.2	16.9	16.5	16.1	15.8	15.4	12.4	9.7	7.4
250	16.5	16.2	15.8	15.4	15.1	14.7	11.7	9.0	6.7
300	15.9	15.6	15.2	14.8	14.5	14.1	11.1	8.4	6.1
350	15.3	15.0	14.6	14.2	13.9	13.5	10.5	7.8	5.5
400	14.7	14.4	14.0	13.6	13.3	12.9	9.9	7.2	4.9

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

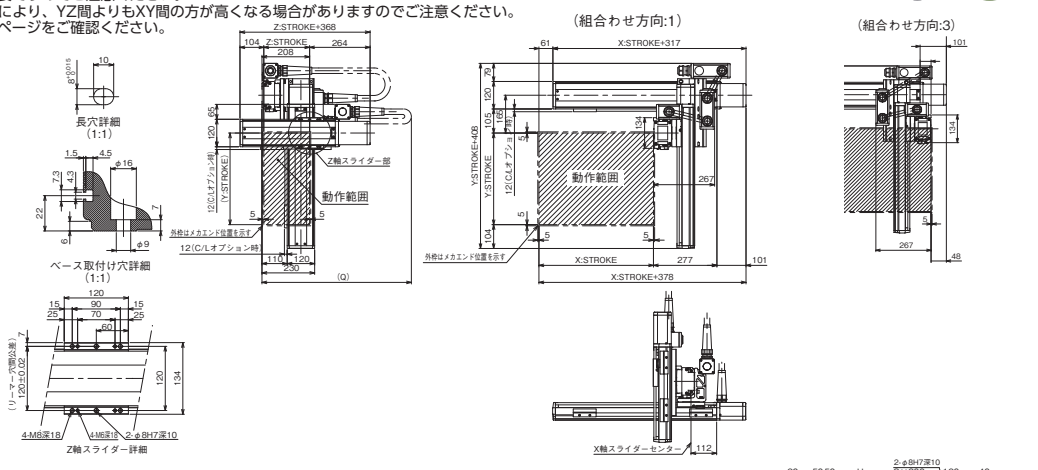
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□MB3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BC□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

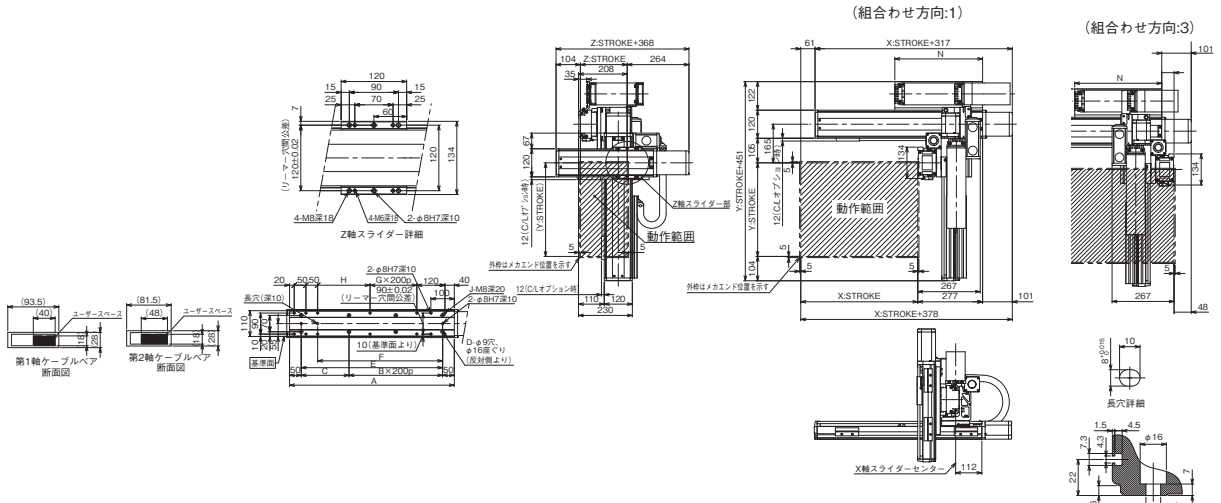


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	650	700	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-BC□MB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

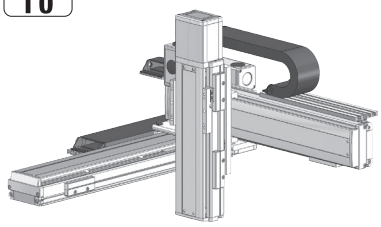


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-BD□HB1□
ICSPB3-BD□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BD□HB1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。

(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。

(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

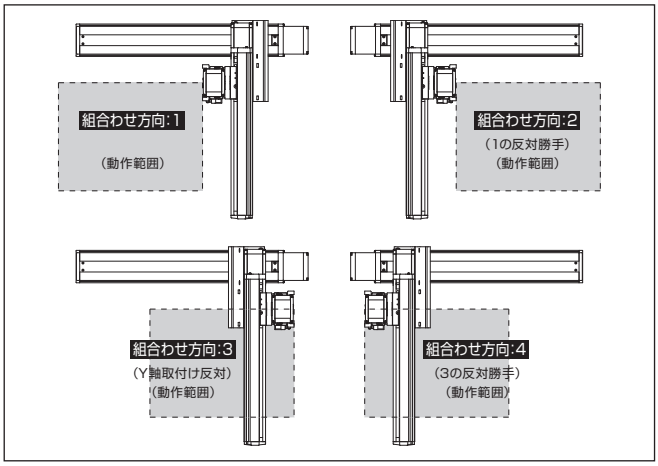
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BD□HB1H

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		–									
Z軸	960		–									

■BD□HB1M

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		–									
Z軸	480		–									

■BD□HB1L

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		–									
Z軸	240		–									

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BD□HB1H

		Y軸ストローク 100〜500
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BD□HB1M

		Y軸ストローク 100〜500
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BD□HB1L

		Y軸ストローク 100〜400	450	500
Z軸ストローク	100	14.0	14.0	13.2
	150		14.0	12.8
	200		14.0	12.4
	250		14.0	12.0
	300		14.0	11.7
	350		13.6	11.3
	400		13.3	11.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

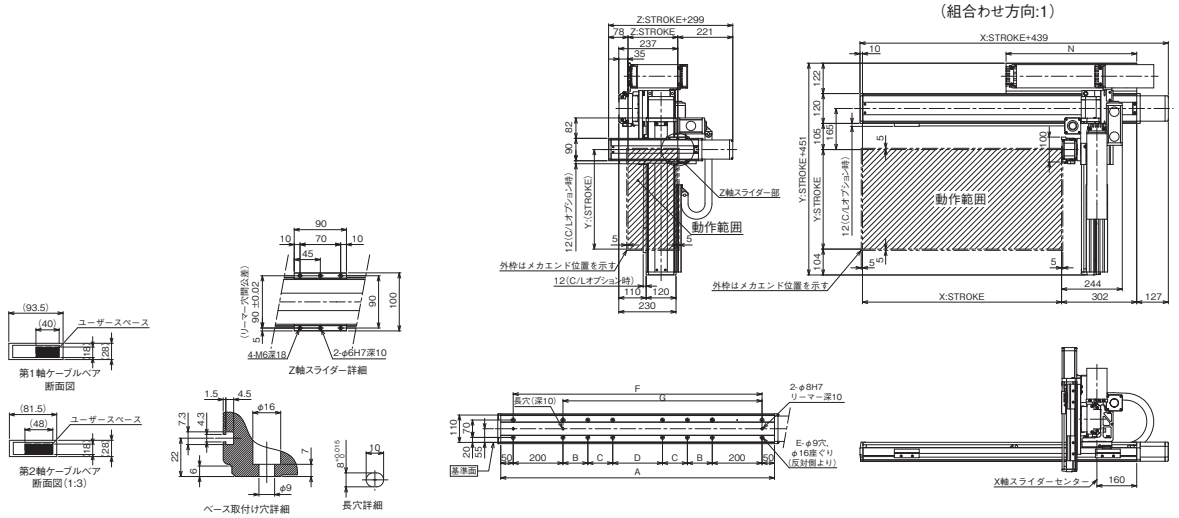
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

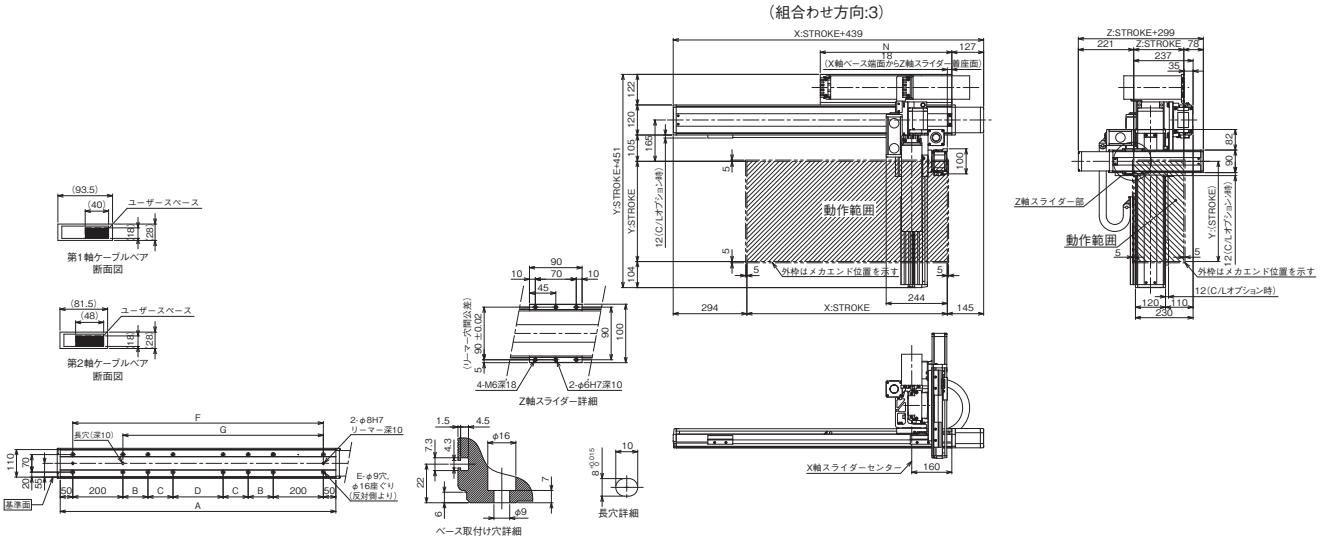
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

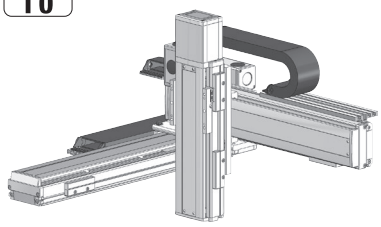
(組合わせ方向:3)



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

ICSB3-BD□HB2□
ICSPB3-BD□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BD□HB2□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm ～ 200 2000mm (100mmごと)	オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

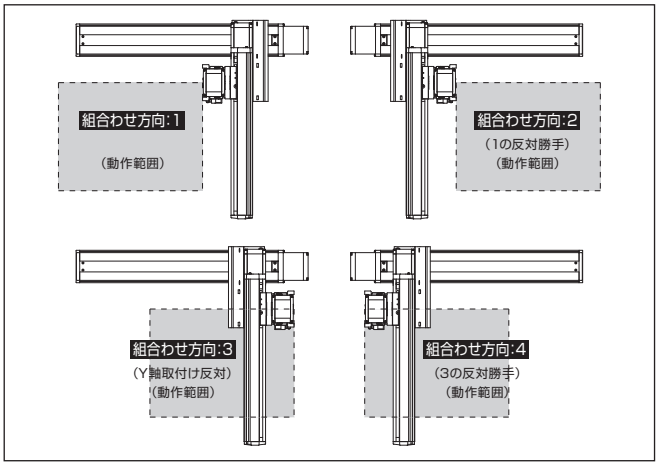
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm ～ 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BD□HB2H

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

■BD□HB2M

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

■BD□HB2L

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

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BD□HB2H

		Y軸ストローク 100～500
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■BD□HB2M

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.2
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
	200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
	250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.6	7.3
	300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7
	350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.3	6.0
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4

■BD□HB2L

		Y軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク	100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	11.5	9.2
	150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6
	200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
	250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3
	300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
	350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	8.3	6.0
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	7.7	5.4

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

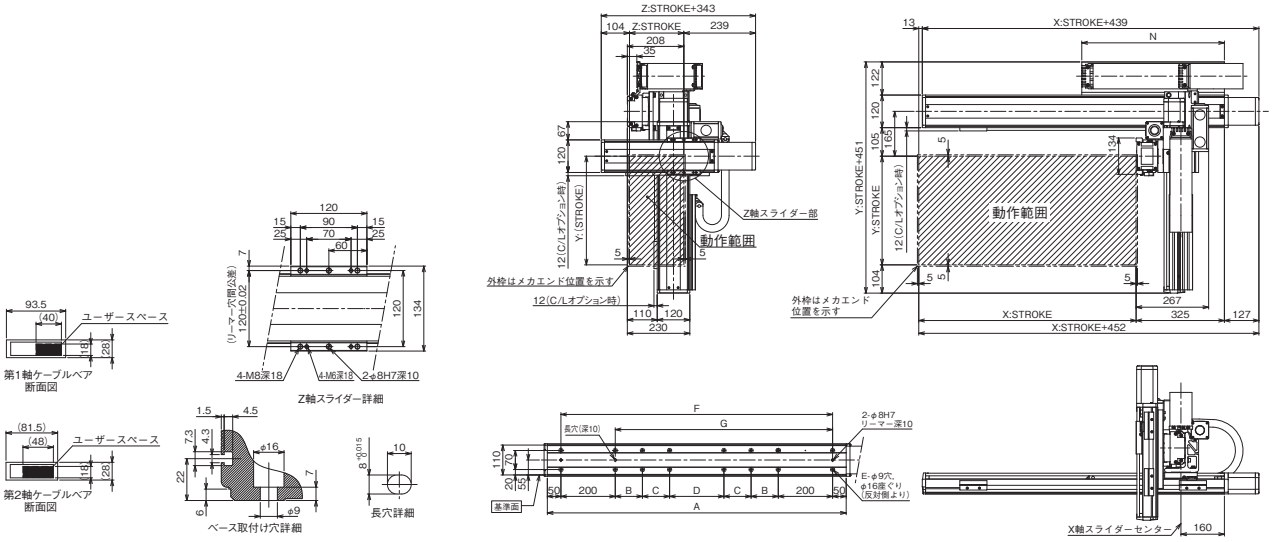
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

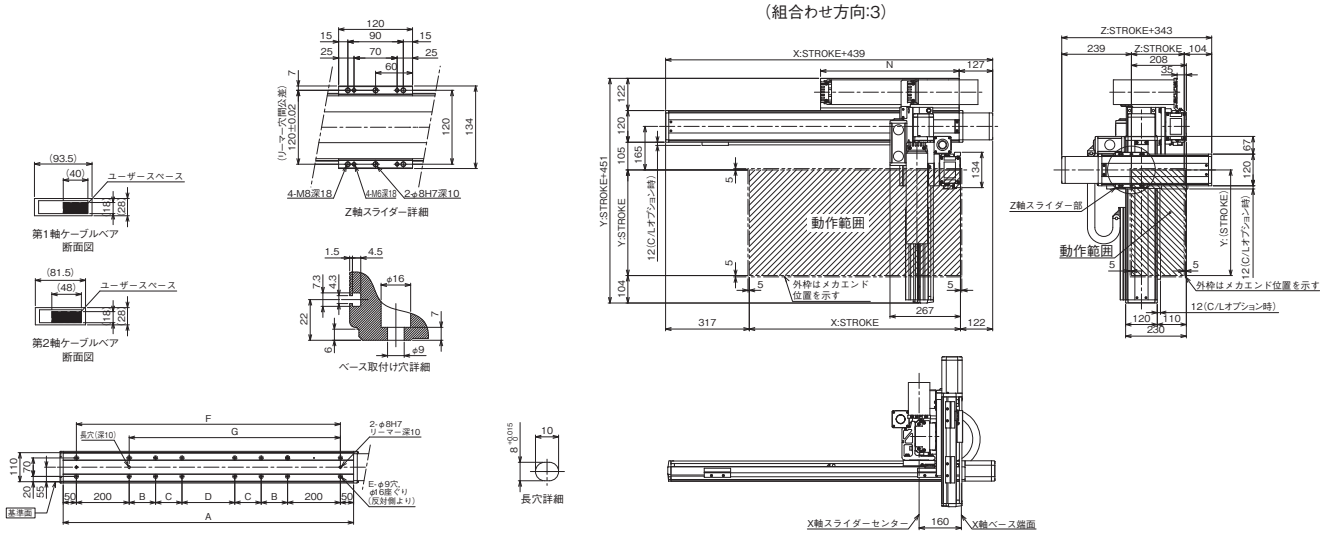
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

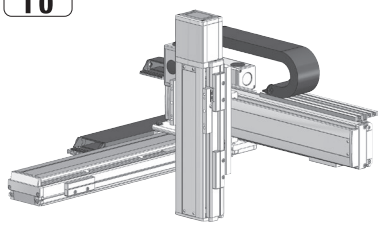


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB3-BD□HB3□
ICSPB3-BD□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BD□HB3□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

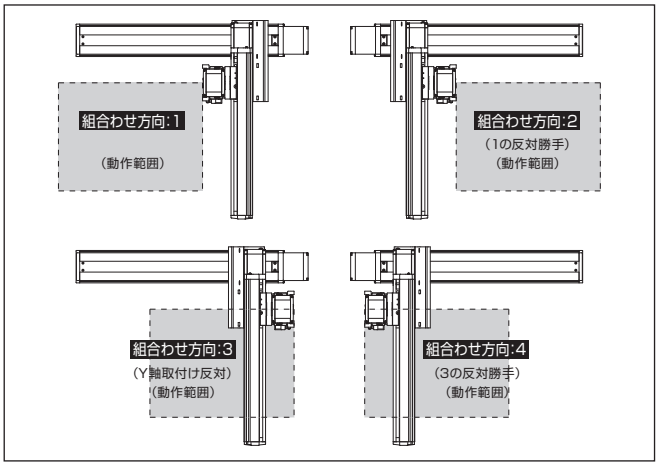
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BD4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BD□HB3H

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		–									
Z軸	1200	–										

■BD□HB3M

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		–									
Z軸	600	–										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BD□HB3H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	7.4
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.0	6.7
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.4	6.1
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9

■BD□HB3M

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	12.6	12.6	12.6	12.6	12.6	12.5	12.5	11.0	8.7
150	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
200	11.5	11.5	11.4	11.4	11.4	11.4	11.3	9.7	7.4
250	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
300	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1
350	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5
400	9.2	9.2	9.2	9.2	9.1	9.1	9.1	7.2	4.9

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

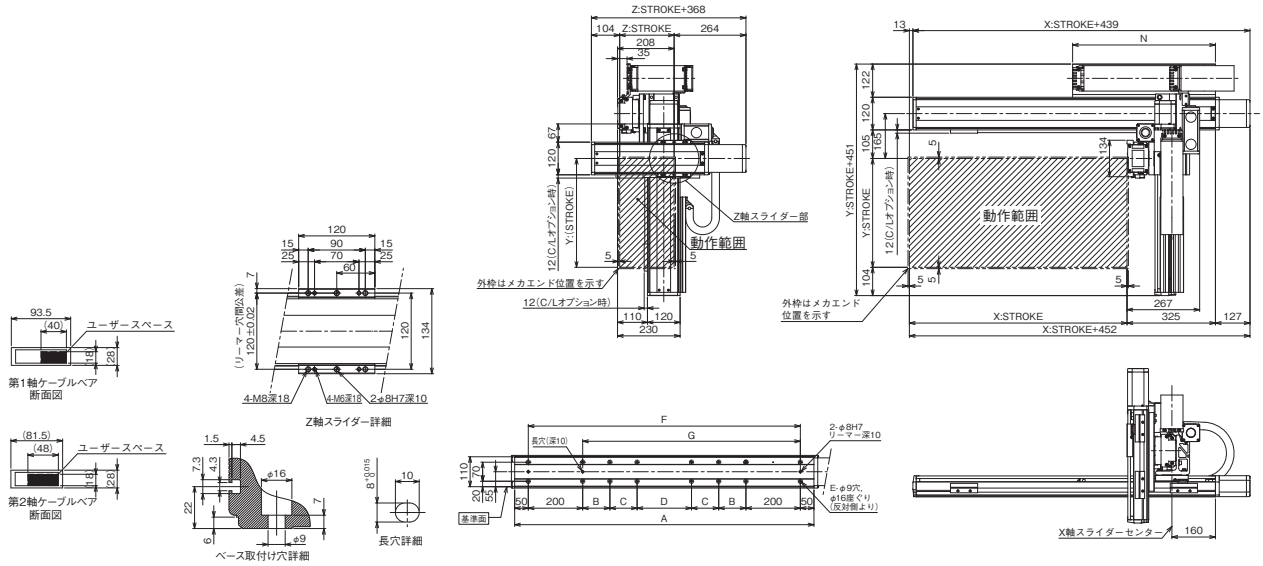
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

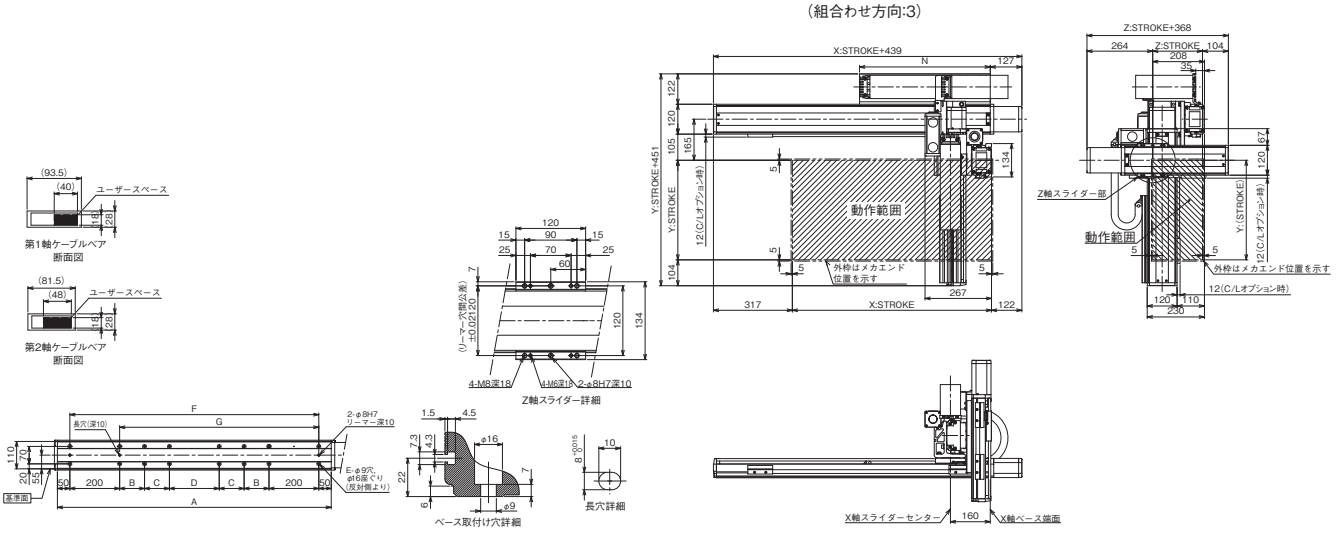
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BD□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

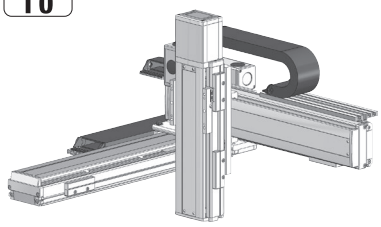


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB3-BE□HB1□
ICSPB3-BE□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□HB1□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

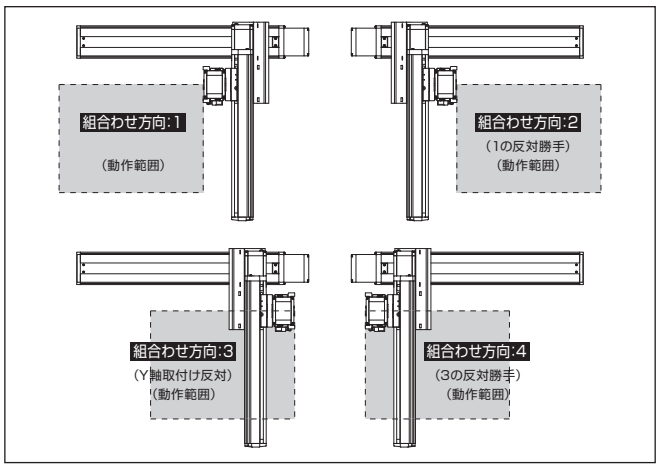
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ～ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BE□HB1H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	960	–						

■BE□HB1M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	480	–						

■BE□HB1L

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	240	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BE□HB1H

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

■BE□HB1M

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

■BE□HB1L

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

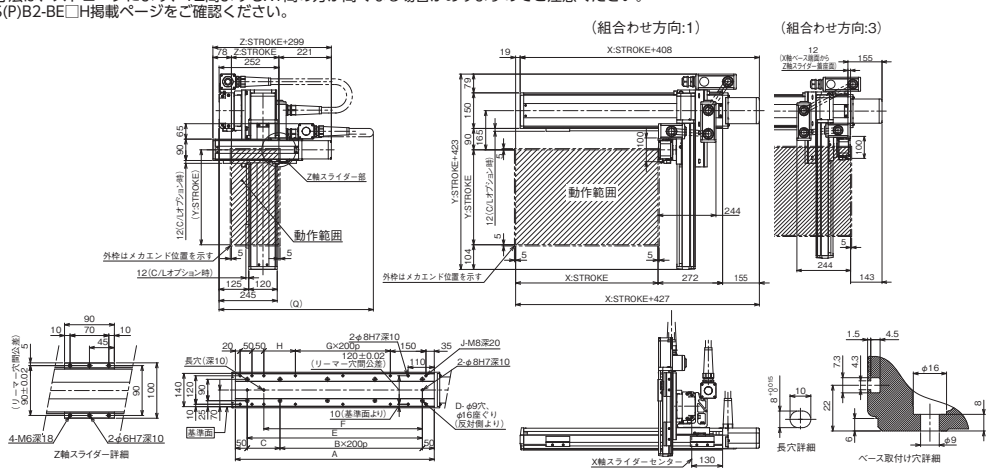
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-BE□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

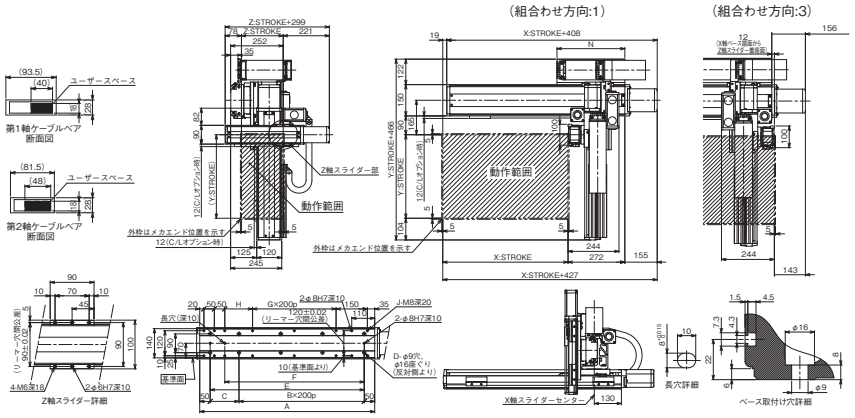


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	650	700	700	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

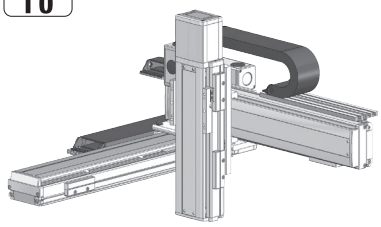


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB3-BE□HB2□
ICSPB3-BE□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□HB2□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

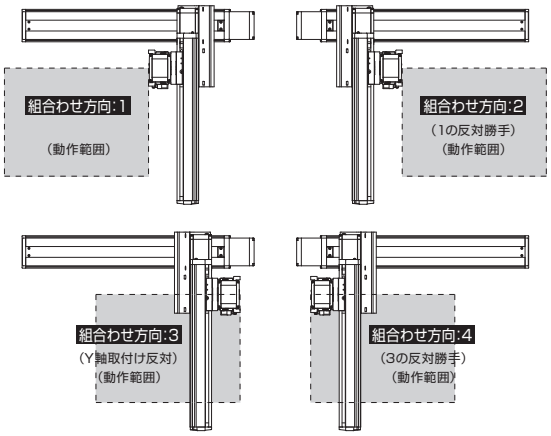
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BE□HB2H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	1200	–						

■BE□HB2M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	600	–						

■BE□HB2L

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	300	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BE□HB2H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～700
100	5.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

■BE□HB2M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～600	650	700
100	10.0	10.0	10.0
150		10.0	10.0
200		10.0	10.0
250		10.0	10.0
300		10.0	9.7
350		10.0	9.0
400		10.0	8.4
450		9.9	7.8
500		9.3	7.2

■BE□HB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100～450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	19.2	16.6	14.3	12.2
150		20.0	18.6	16.0	13.7	11.6
200		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0
250		20.0	17.3	14.7	12.4	10.3
300		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7
350		19.1	16.0	13.4	11.1	9.0
400		18.5	15.4	12.8	10.5	8.4
450		17.9	14.8	12.2	9.9	7.8
500		17.3	14.2	11.8	9.3	7.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

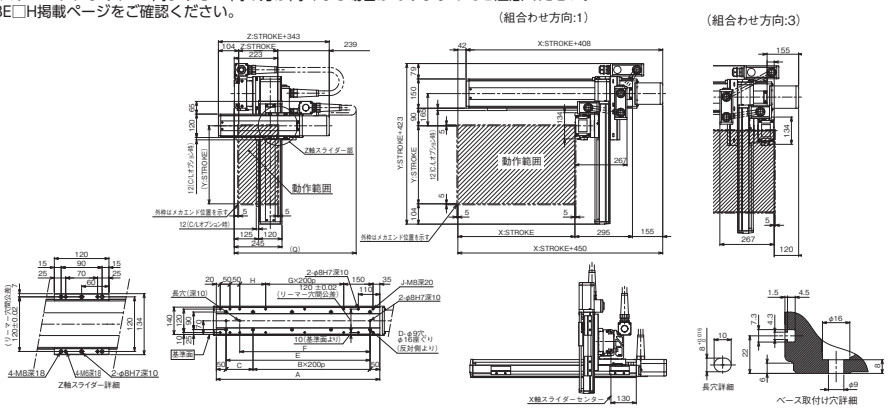
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB2□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BE□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

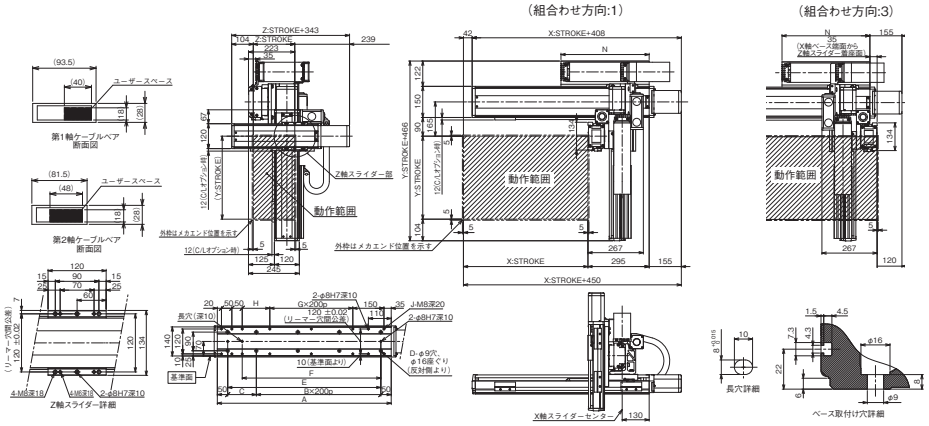


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	700	700	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

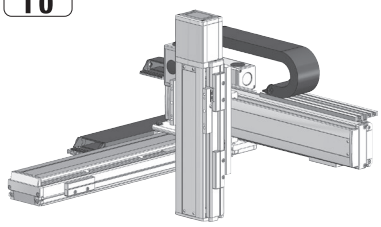


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1388	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
D	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
F	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
G	0	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7
H	33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
J	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB3-BE□HB3□
ICSPB3-BE□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BE4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

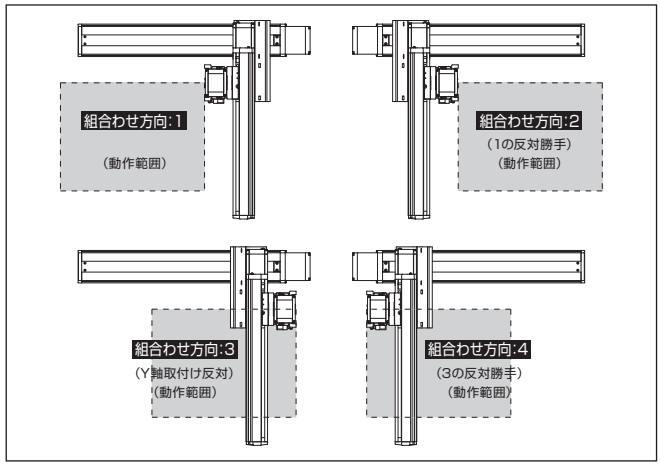
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BE□HB3H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	1200	–						

■BE□HB3M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1200			920	765	645	550	440
Y軸	1200			–				
Z軸	600	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BE□HB3H

		Y軸ストローク		
		100～600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0
	150		10.0	10.0
	200		10.0	10.0
	250		10.0	9.7
	300		10.0	9.1
	350		10.0	8.5
	400		10.0	7.9
	450		9.3	7.2
	500		8.7	6.6

■BE□HB3M

		Y軸ストローク					
		100～450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	18.7	16.1	13.8	11.7
	150		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0
	200		20.0	17.4	14.8	12.5	10.4
	250		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7
	300		19.2	16.1	13.5	11.2	9.1
	350		18.6	15.5	12.9	10.6	8.5
	400		18.0	14.9	12.3	10.0	7.9
	450		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2
	500		16.7	13.6	11.0	8.7	6.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

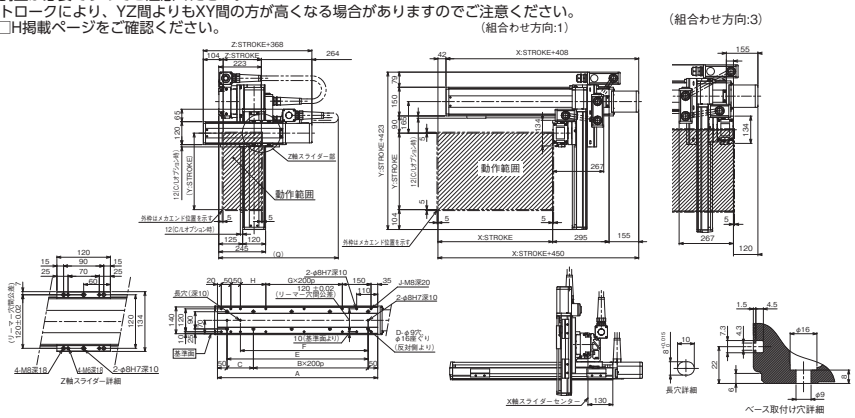
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BE□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

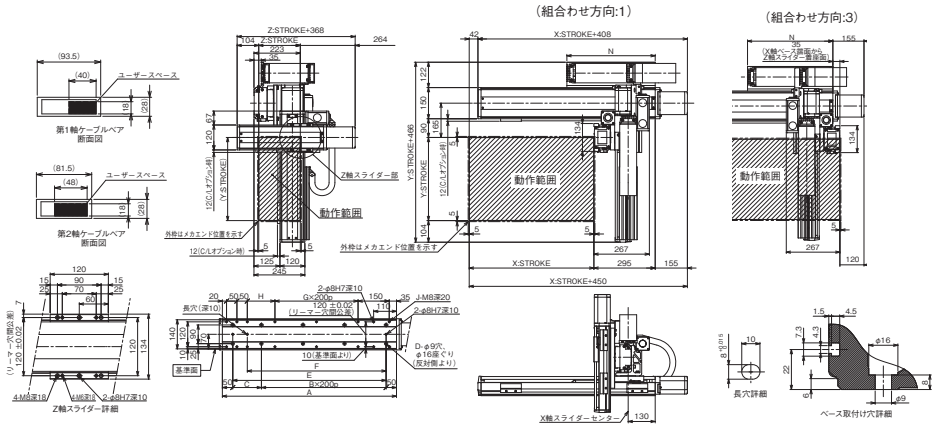


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	700	700	750	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950

■ICSB3【ICSPB3】-BE□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

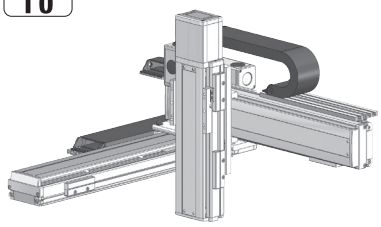


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1388	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB3-BF□HB1□
ICSPB3-BF□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□HB1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	オプション表参照	10～70 100mm～700mm（50mmごと）	オプション表参照	10～50 100mm～500mm（50mmごと）	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

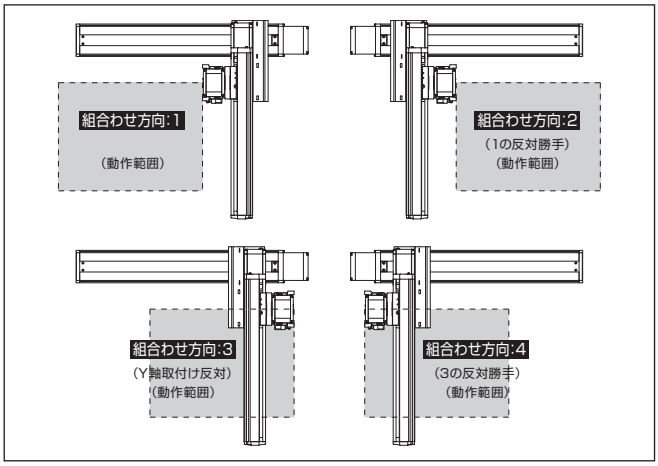
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BF□HB1H

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	960		–													

■BF□HB1M

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	480		–													

■BF□HB1L

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	240		–													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BF□HB1H

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

■BF□HB1M

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

■BF□HB1L

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

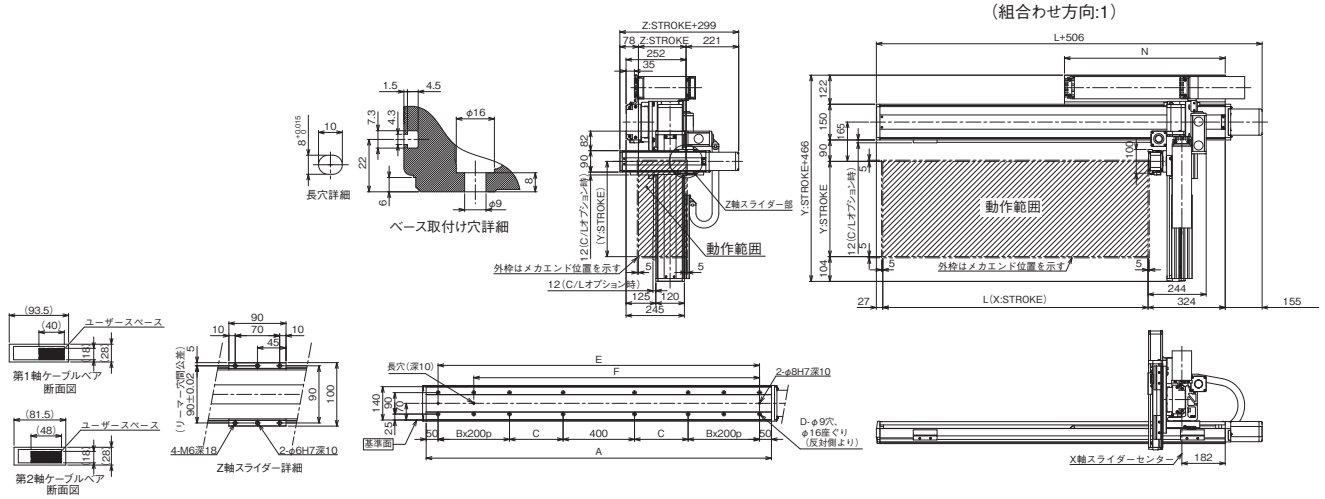
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

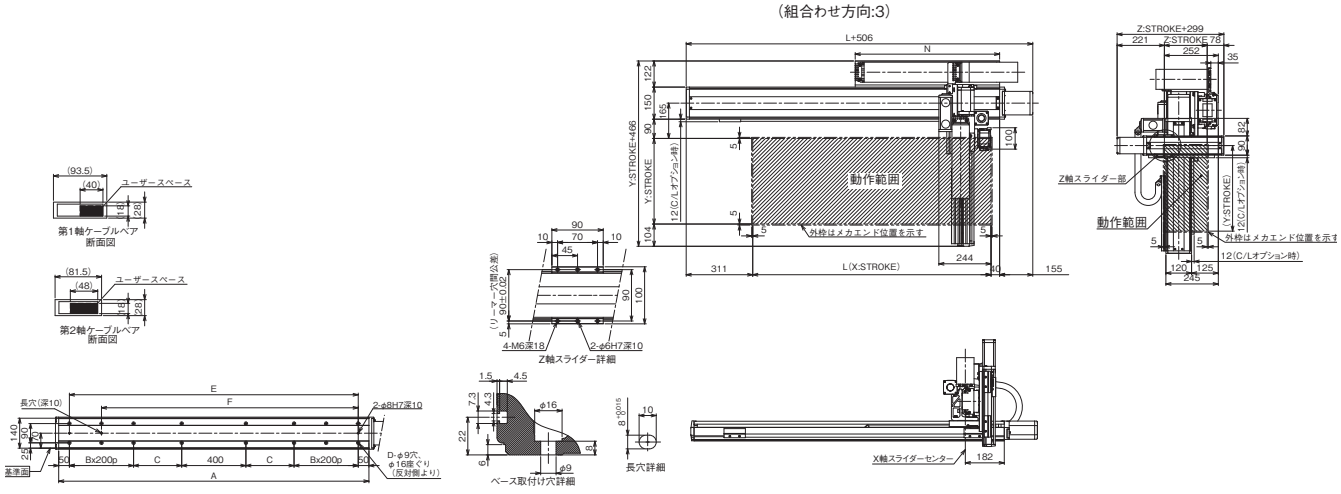
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

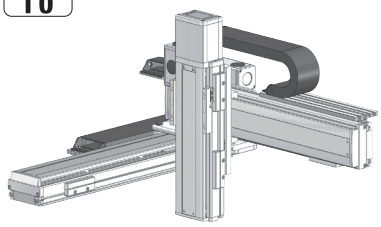


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-BF□HB2□
ICSPB3-BF□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□HB2□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm (100mmごと)	オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。

(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。

(4) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

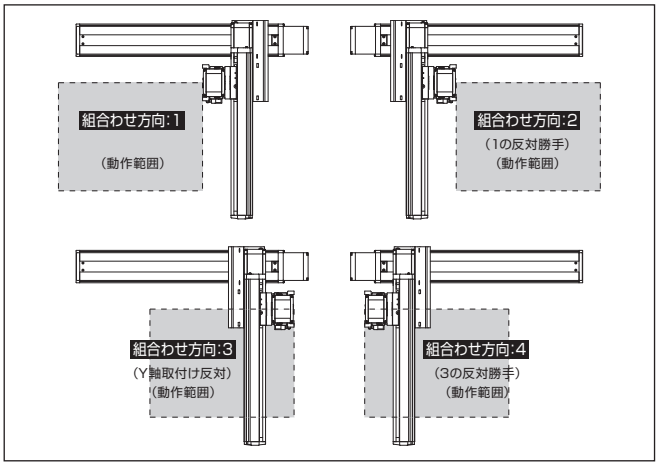
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BF□HB2H

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200															
Z軸	1200		–													

■BF□HB2M

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	600		–													

■BF□HB2L

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	300		–													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BF□HB2H

		Y軸ストローク 100～700
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

■BF□HB2M

		Y軸ストローク 100～600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0
	150		10.0	10.0
	200		10.0	10.0
	250		10.0	10.0
	300		10.0	9.7
	350		10.0	9.0
	400		10.0	8.4
	450		9.9	7.8
	500		9.3	7.2

■BF□HB2L

		Y軸ストローク 100～450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	19.2	16.6	14.3	12.2
	150		20.0	18.6	16.0	13.7	11.6
	200		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0
	250		20.0	17.3	14.7	12.4	10.3
	300		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7
	350		19.1	16.0	13.4	11.1	9.0
	400		18.5	15.4	12.8	10.5	8.4
	450		17.9	14.8	12.2	9.9	7.8
	500		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

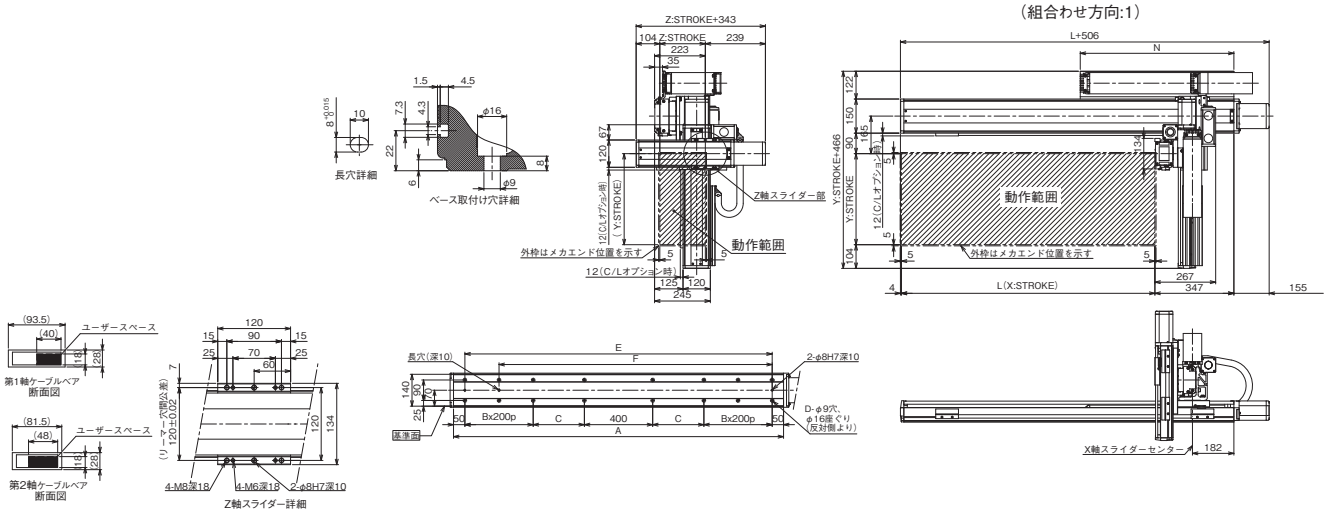
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

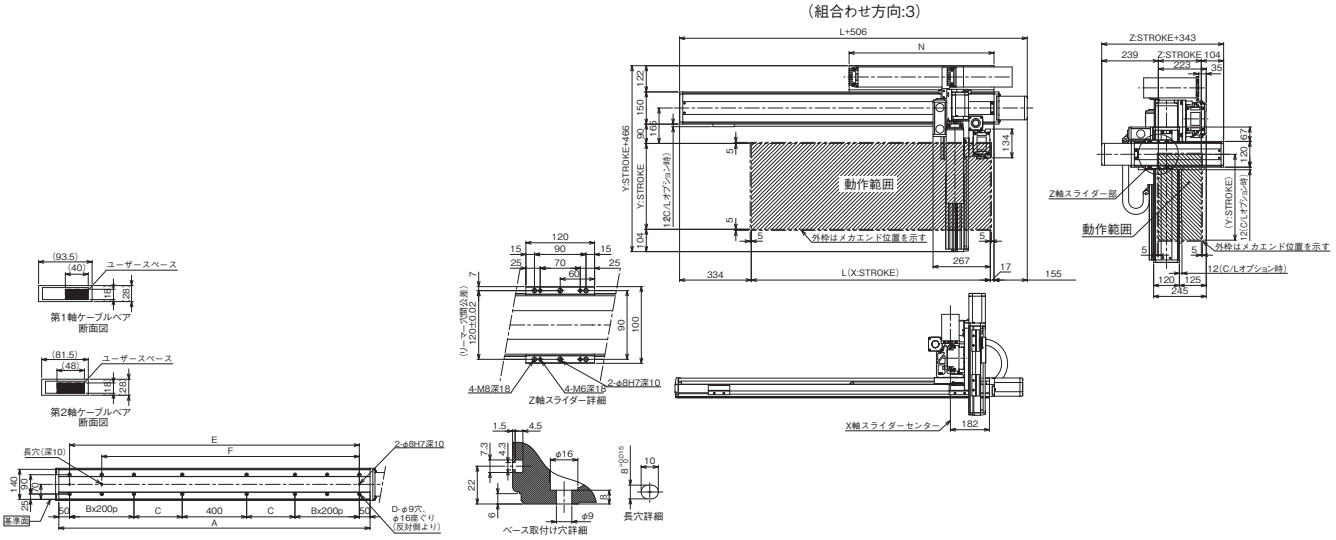
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

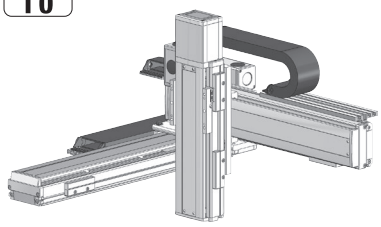


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-BF□HB3□
ICSPB3-BF□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

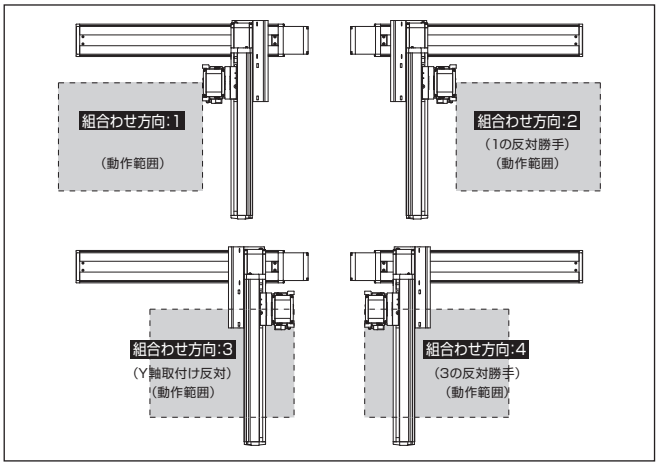
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BF4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BF□HB3H

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	1200		–													

■BF□HB3M

	100～500	550～700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		–													
Z軸	600		–													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BF□HB3H

		Y軸ストローク		
		100～600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0
	150		10.0	10.0
	200		10.0	10.0
	250		10.0	9.7
	300		10.0	9.1
	350		10.0	8.5
	400		10.0	7.9
	450		9.3	7.2
	500		8.7	6.6

■BF□HB3M

		Y軸ストローク					
		100～450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	18.7	16.1	13.8	11.7
	150		20.0	18.0	15.4	13.1	11.0
	200		20.0	17.4	14.8	12.5	10.4
	250		19.8	16.7	14.1	11.8	9.7
	300		19.2	16.1	13.5	11.2	9.1
	350		18.6	15.5	12.9	10.6	8.5
	400		18.0	14.9	12.3	10.0	7.9
	450		17.3	14.2	11.6	9.3	7.2
	500		16.7	13.6	11.0	8.7	6.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

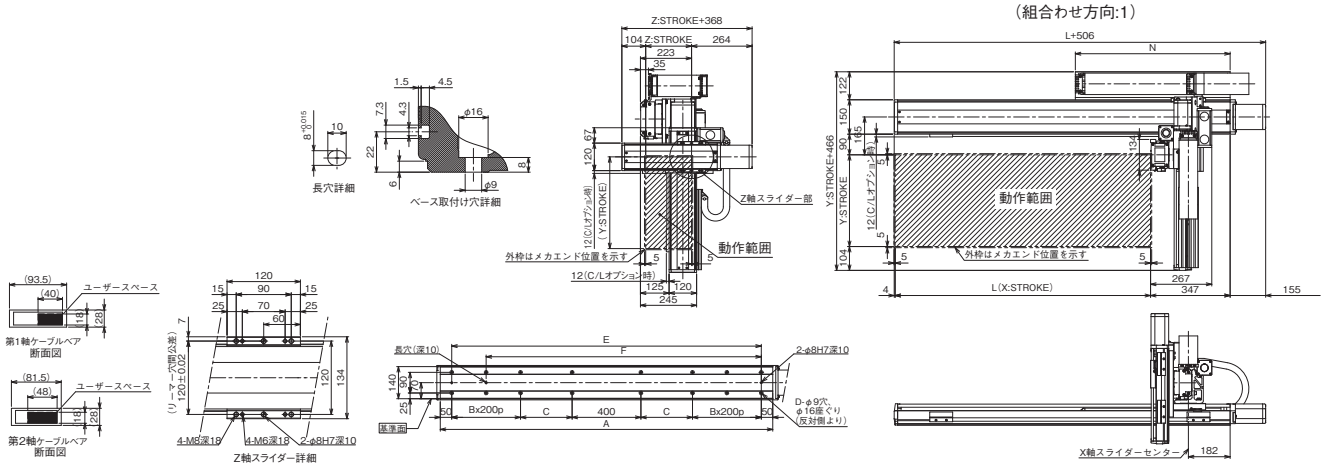
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

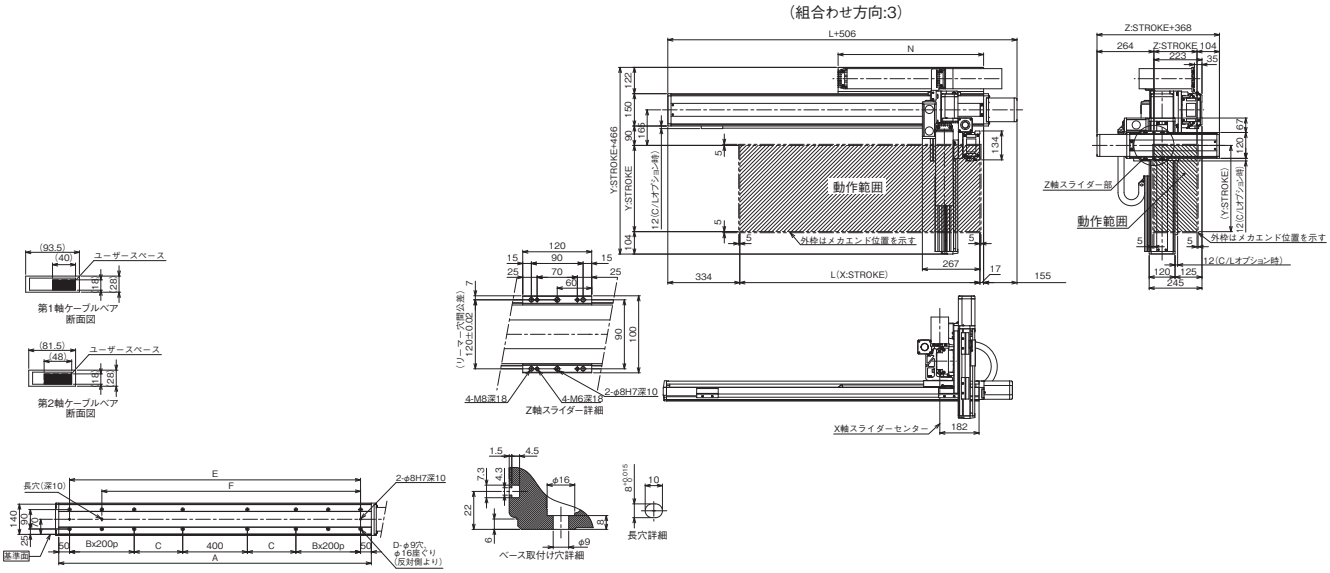
(組合わせ方向:1)



■ICSB3【ICSPB3】-BF□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:3)

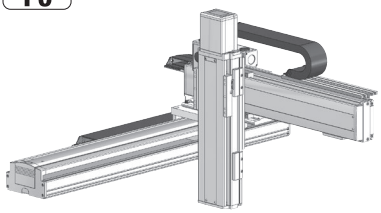


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-BP□HB3□
ICSPB3-BP□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□HB3□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BP1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BP2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BP3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BP4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

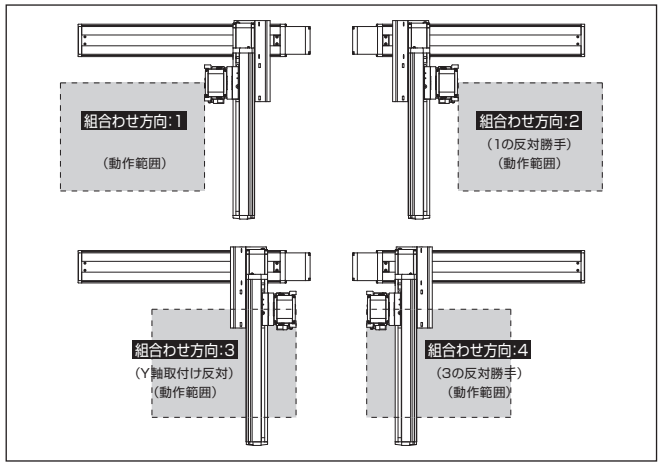
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⋮ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⋮ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⋮ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□HB3H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	2500				2260	1840	1570	1360
Y軸	2400				–			
Z軸	1200	–						

■BP□HB3M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	2500				2260	1840	1570	1360
Y軸	2400				–			
Z軸	600	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
400	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
450	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
500	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0

■BP□HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.2	18.4	17.6
200	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.7	17.8	17.1
250	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.8	18.0	17.2	16.4
300	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.6	15.9
350	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3
400	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8
450	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.4	16.6	15.8	14.9	14.2
500	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	16.9	16.0	15.3	14.4	13.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

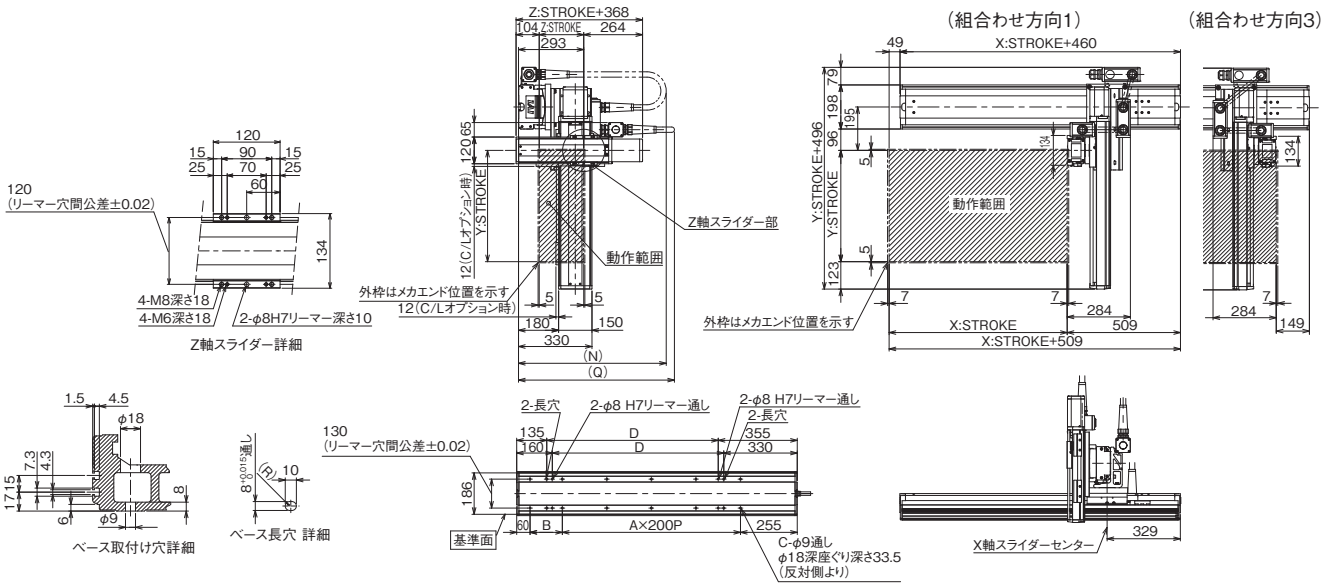
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BP□HB3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICSB2/ICSPB2-BP□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

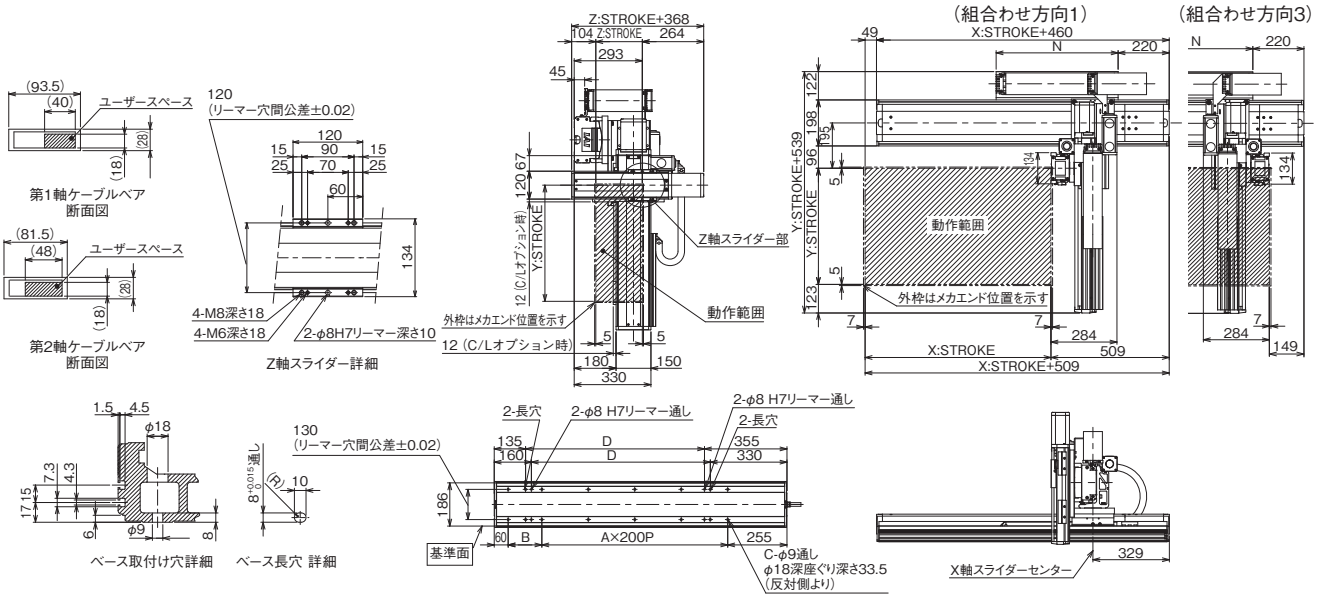


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

■ICSB3【ICSPB3】-BP□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

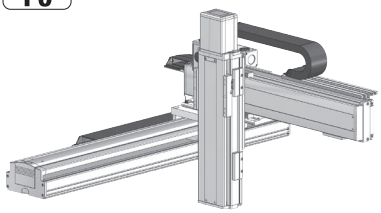


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	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

ICSB3-BP□HB4H
ICSPB3-BP□HB4H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□HB4H - WA - □ - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BP1HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BP2HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BP3HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BP4HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

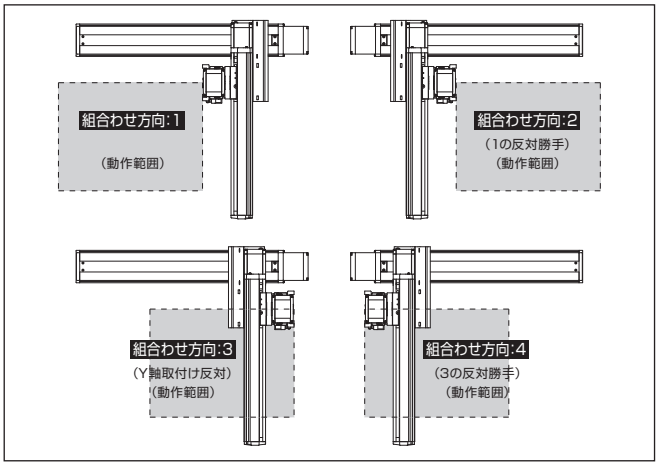
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□HB4H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	2500				2260	1840	1570	1360
Y軸	2400				–			
Z軸	1200	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□HB4H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	15.7	14.9
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	14.8	14.1
200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	14.0	13.3
250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.8	14.1	13.2	12.5
300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	12.5	11.7
350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.6	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	11.7	10.9
400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2
450	19.1	18.4	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2	9.4
500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	9.4	8.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

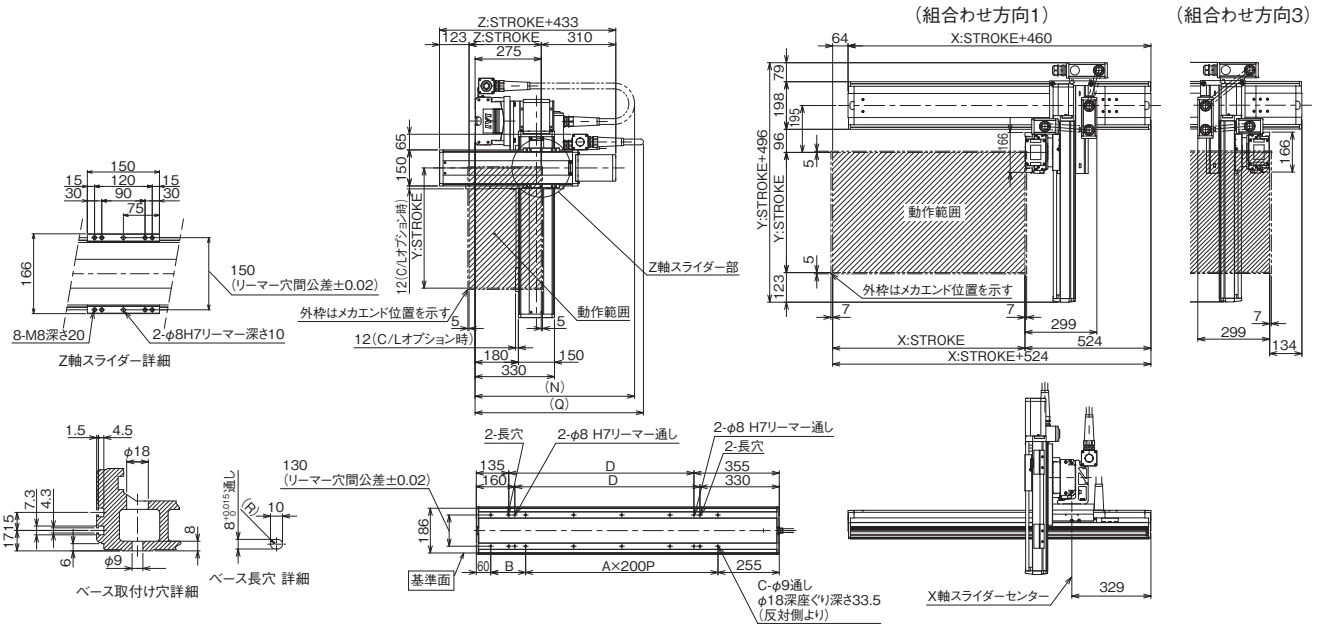
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BP□HB4H-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICSB2/ICSPB2-BP□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

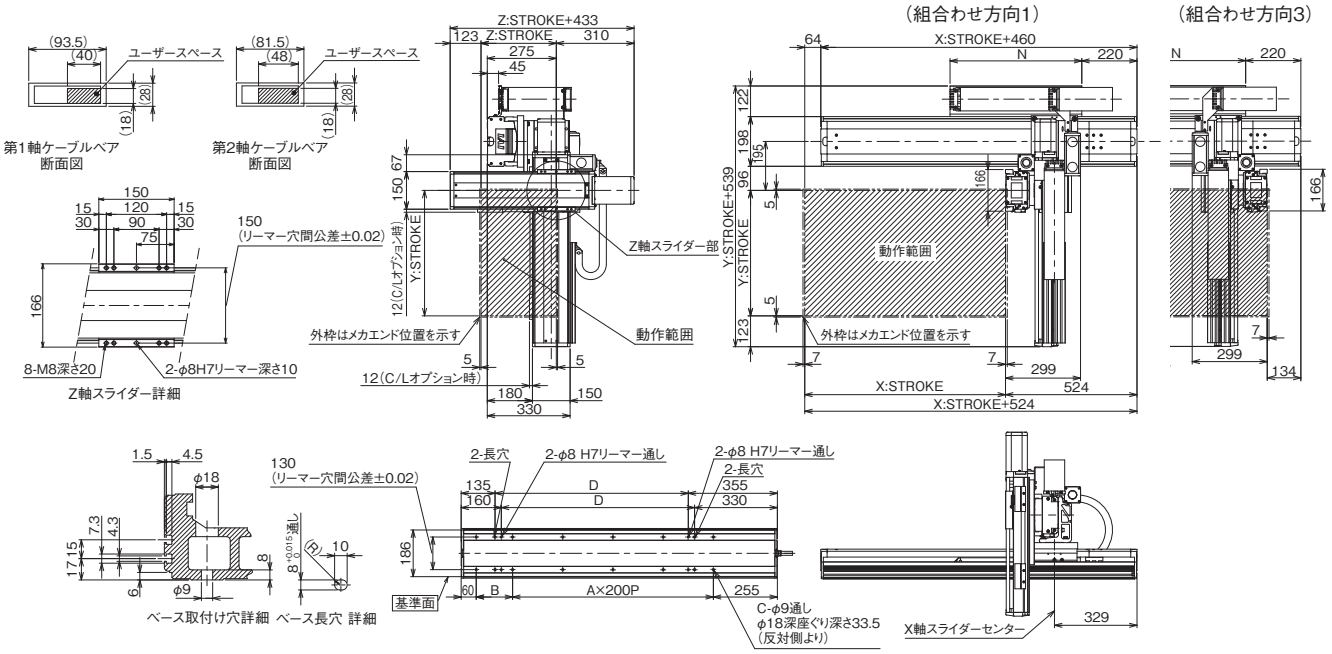


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

■ICSB3【ICSPB3】-BP□HB4H-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

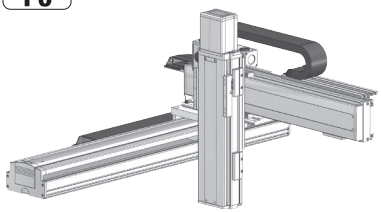


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	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

ICSB3-BP□MB3M
ICSPB3-BP□MB3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□MB3M - WA - □ - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BP1MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BP2MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BP3MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BP4MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

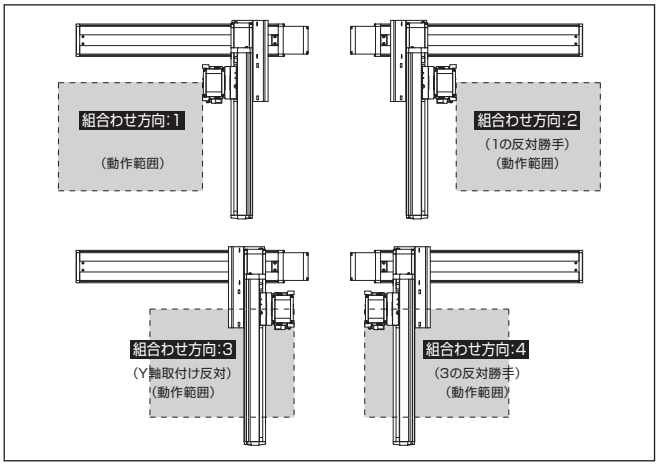
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□MB3M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1250				1130	920	785	680
Y軸	1200		–					
Z軸	600	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□MB3M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
200	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
250	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
300	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
350	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
400	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4
450	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7
500	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

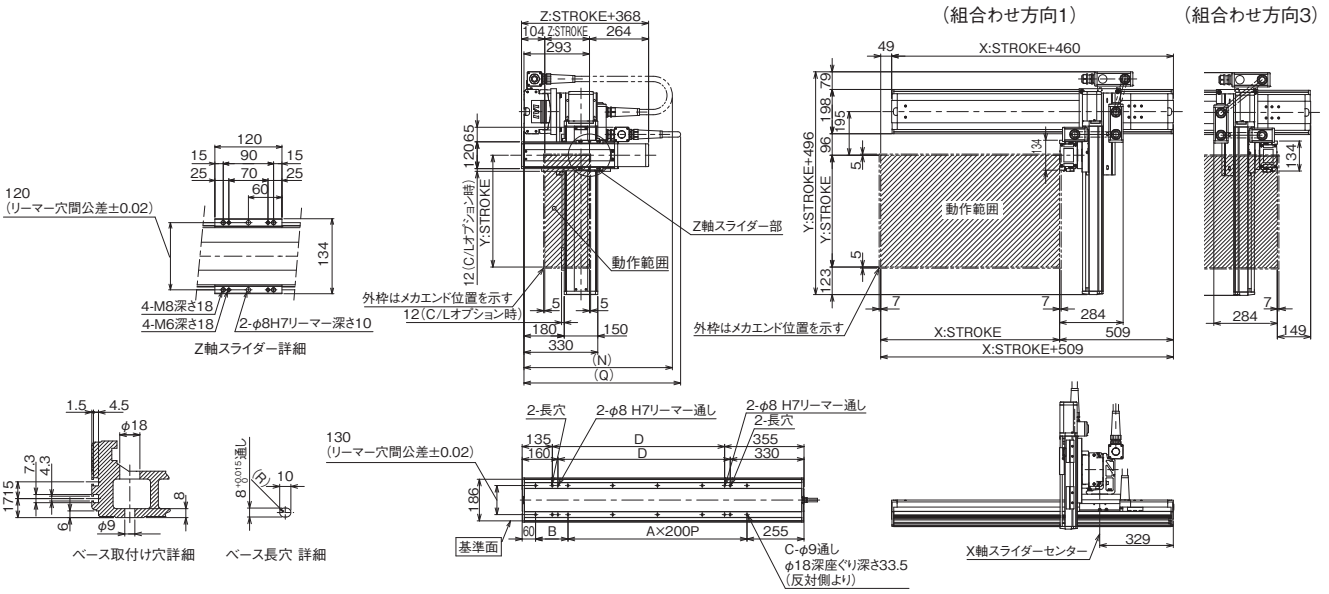
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BP□MB3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICSB2/ICSPB2-BP□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

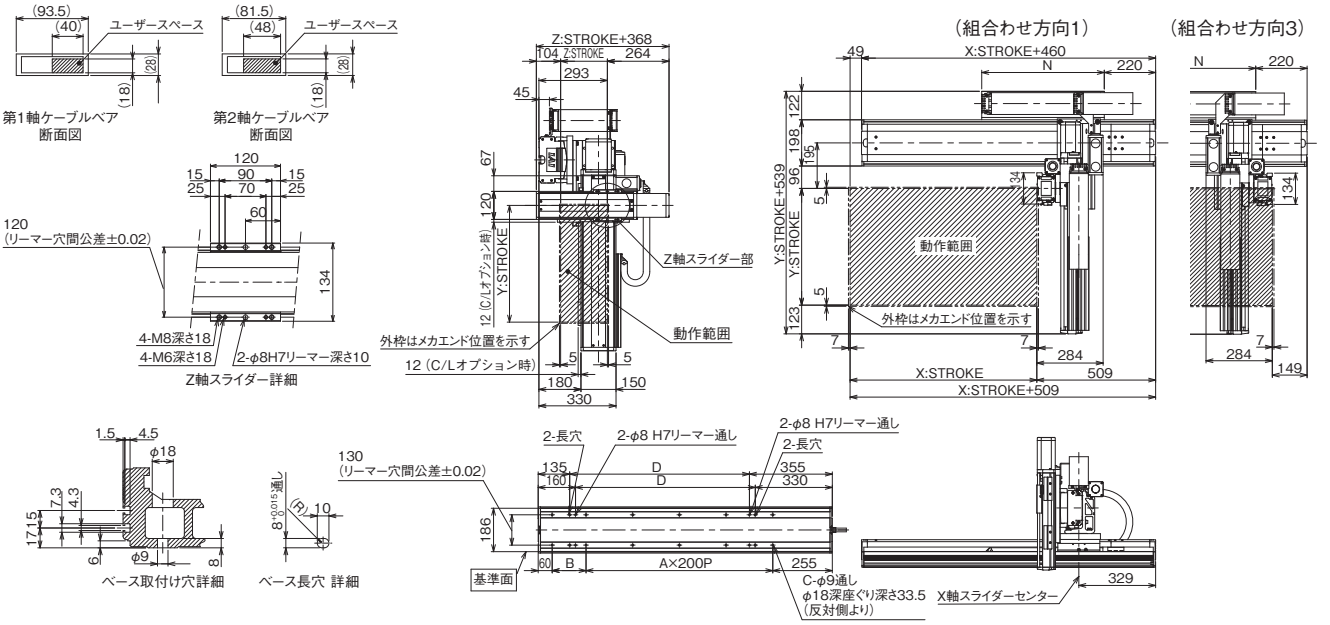


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

■ICSB3【ICSPB3】-BP□MB3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

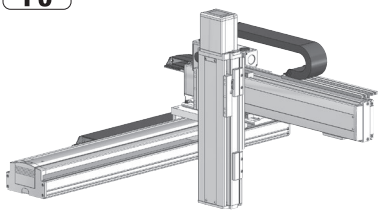


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	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

ICSB3-BP□MB4M
ICSPB3-BP□MB4M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□MB4M - WA - □ - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BP1MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BP2MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BP3MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BP4MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

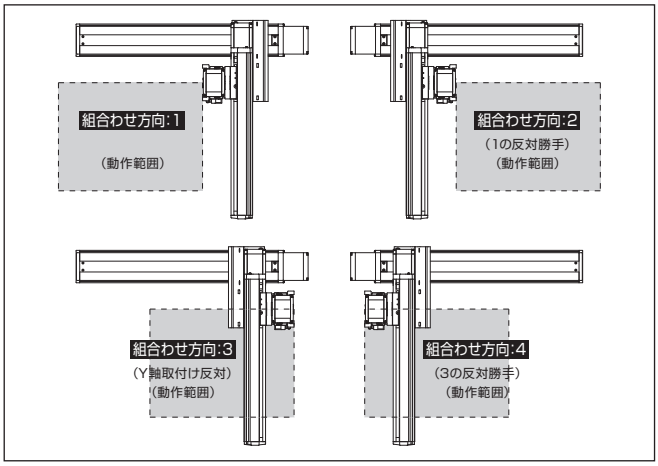
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 130：1300mm　(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□MB4M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300
X軸	1250				1130	920	785	680
Y軸	1200		–					
Z軸	600	–						

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□MB4M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	36.4	35.8	35.3	34.8	34.3	33.8	33.3	32.7	32.2	29.4	25.6	22.2	19.2
150	35.5	34.9	34.4	33.9	33.4	32.9	32.4	31.8	31.3	28.5	24.7	21.3	18.3
200	34.6	34.0	33.5	33.0	32.5	32.0	31.5	30.9	30.4	27.6	23.8	20.4	17.4
250	33.7	33.1	32.6	32.1	31.6	31.1	30.6	30.0	29.5	26.7	22.9	19.5	16.5
300	32.9	32.3	31.8	31.3	30.8	30.3	29.8	29.2	28.7	25.9	22.1	18.7	15.7
350	32.0	31.4	30.9	30.4	29.9	29.4	28.9	28.3	27.8	25.0	21.2	17.8	14.8
400	31.2	30.6	30.1	29.6	29.1	28.6	28.1	27.5	27.0	24.2	20.4	17.0	14.0
450	30.3	29.7	29.2	28.7	28.2	27.7	27.2	26.6	26.1	23.3	19.5	16.1	13.1
500	29.4	28.8	28.3	27.8	27.3	26.8	26.3	25.7	25.2	22.4	18.6	15.2	12.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注4)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

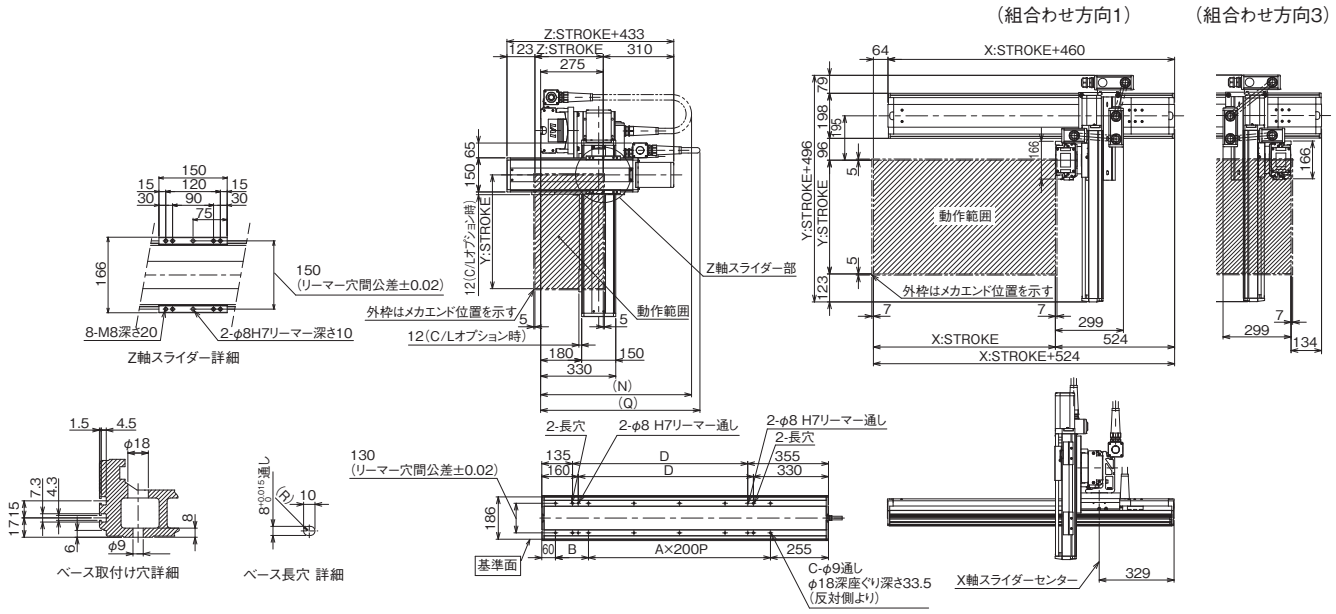
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BP□MB4M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICSB2/ICSPB2-BP□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

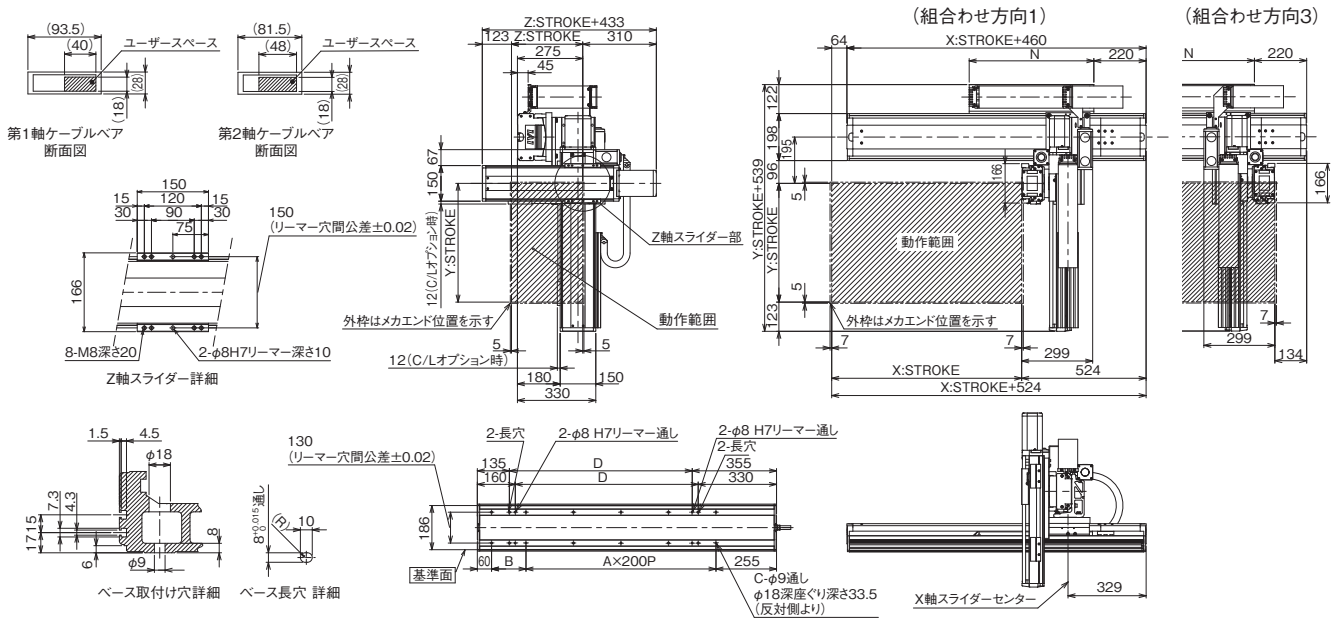


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
D	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620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

Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

■ICSB3【ICSPB3】-BP□MB4M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

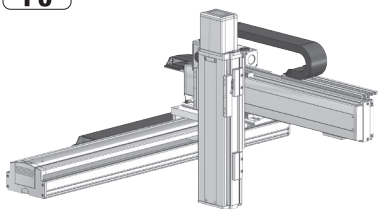


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
B	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	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

ICSB3-BQ□HB3□
ICSPB3-BQ□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90 ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

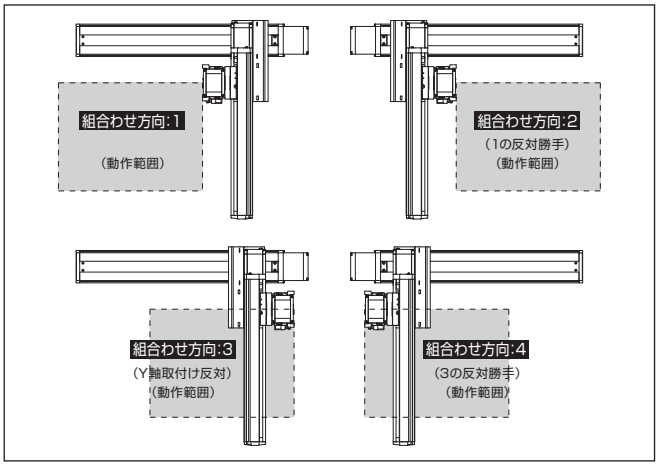
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ⌇ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□HB3H

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		2500
Y軸	2400		–
Z軸	1200	–	

■BQ□HB3M

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		2500
Y軸	2400		–
Z軸	600	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□HB3H

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
400	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
450	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
500	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0

■BQ□HB3M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.2	18.4	17.6
200	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.7	17.8	17.1
250	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.7	18.8	18.0	17.2	16.4
300	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.6	15.9
350	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3
400	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8
450	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.4	16.6	15.8	14.9	14.2
500	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4	18.6	17.7	16.9	16.0	15.3	14.4	13.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

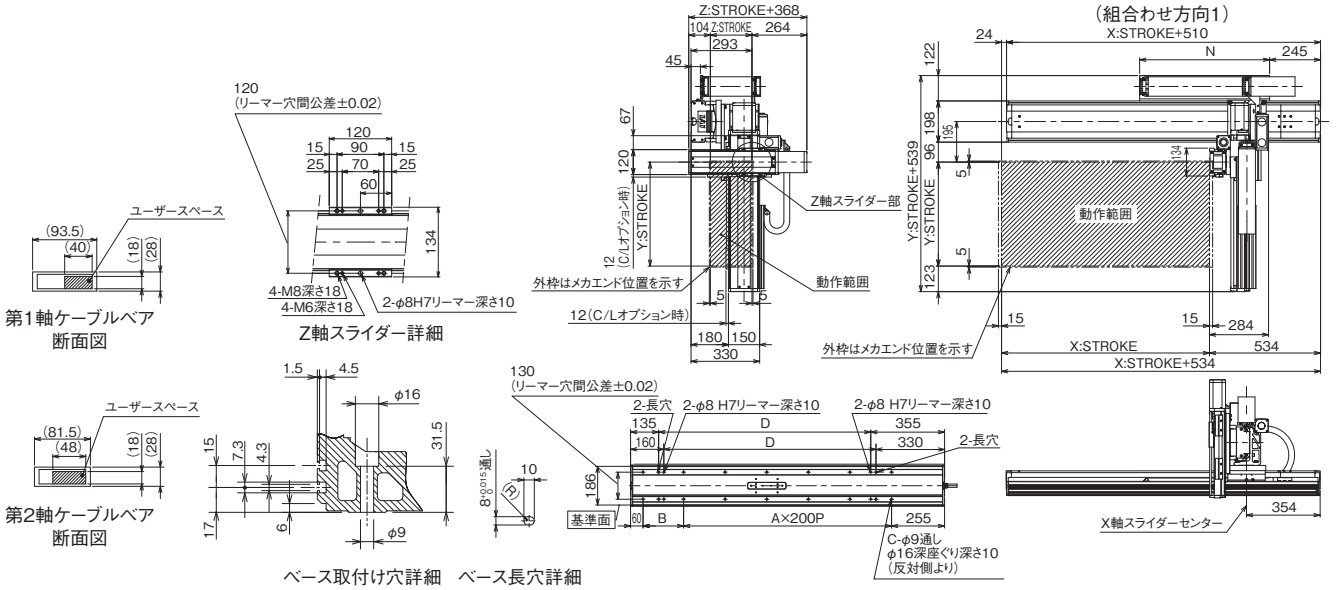
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

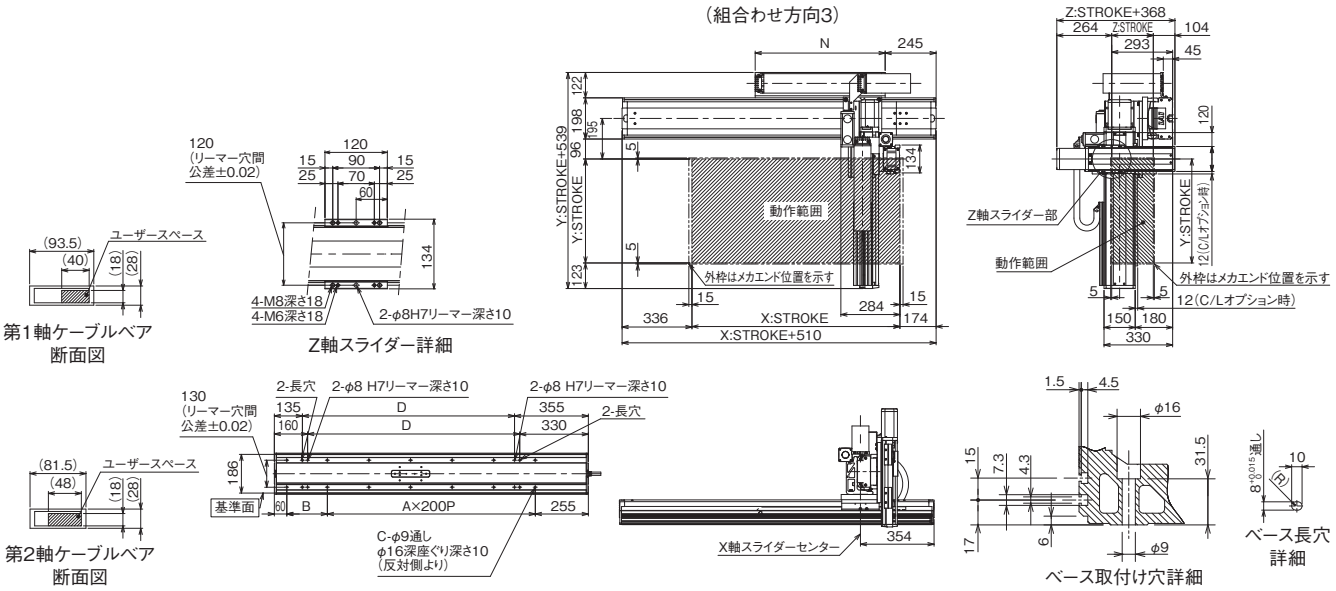
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

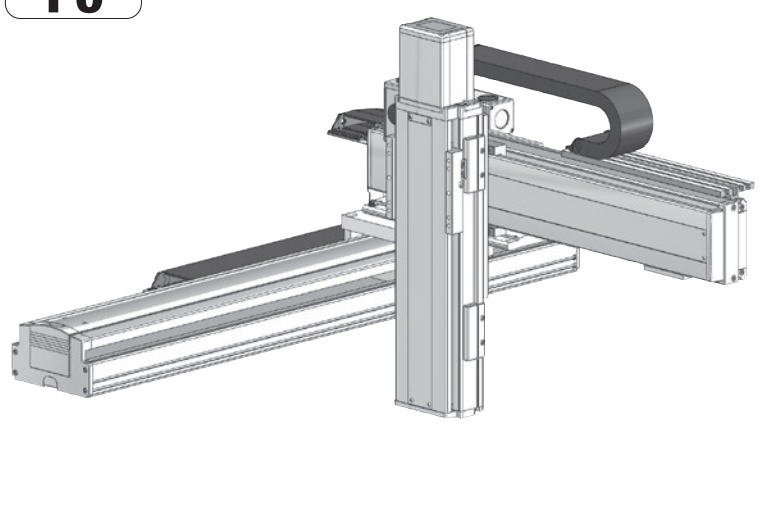


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BQ□HB4H
ICSPB3-BQ□HB4H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
	BQ□HB4H	WA							T□		
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90 900mm ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5)【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

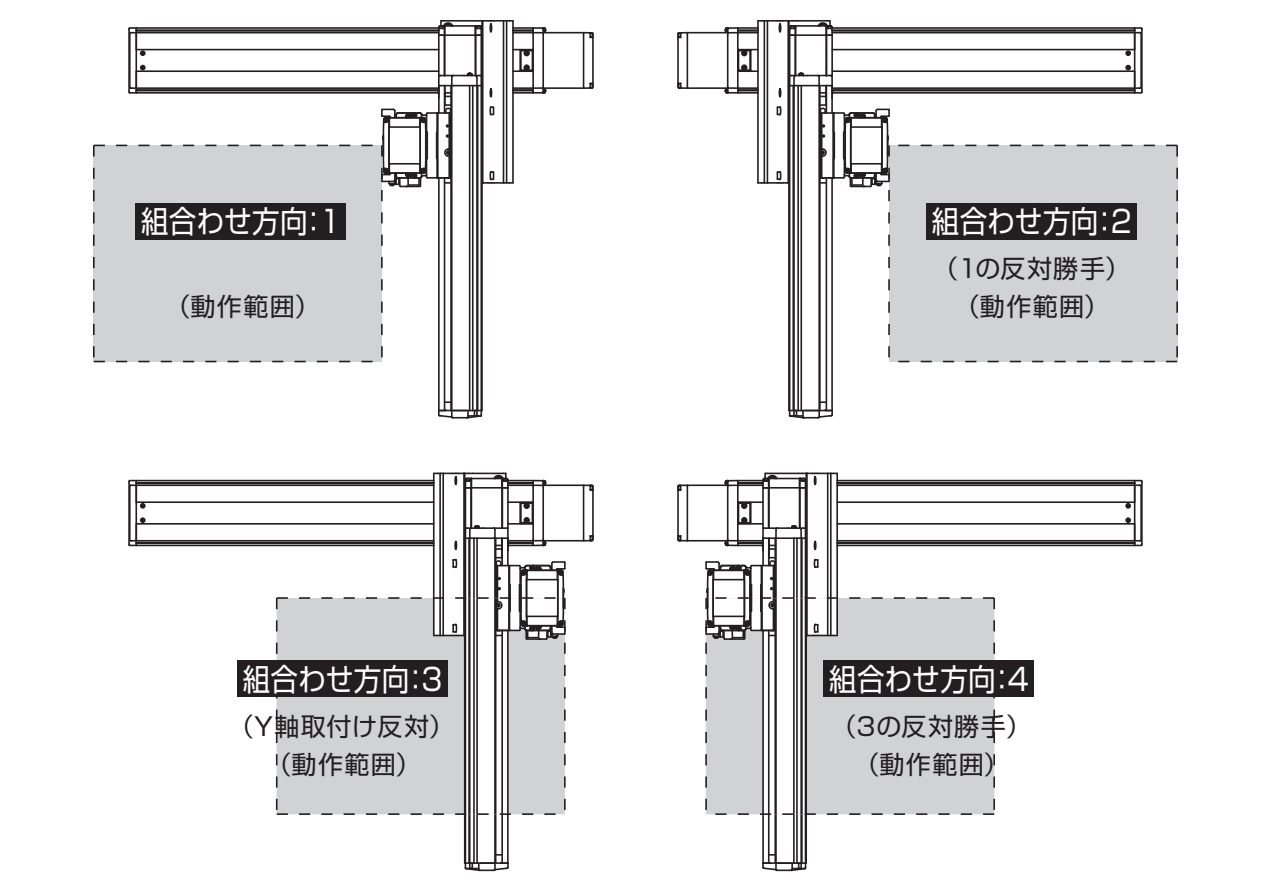
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ1HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ2HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ3HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ4HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ～ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注)　上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□HB4H

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		2500
Y軸	2400		–
Z軸	1200	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□HB4H

		Y軸ストローク												
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	15.7	14.9
	150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	14.8	14.1
	200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	14.0	13.3
	250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.8	14.1	13.2	12.5
	300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	12.5	11.7
	350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.6	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	11.7	10.9
	400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2
	450	19.1	18.4	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	10.2	9.4
	500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	9.4	8.6

(注)　定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向(注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

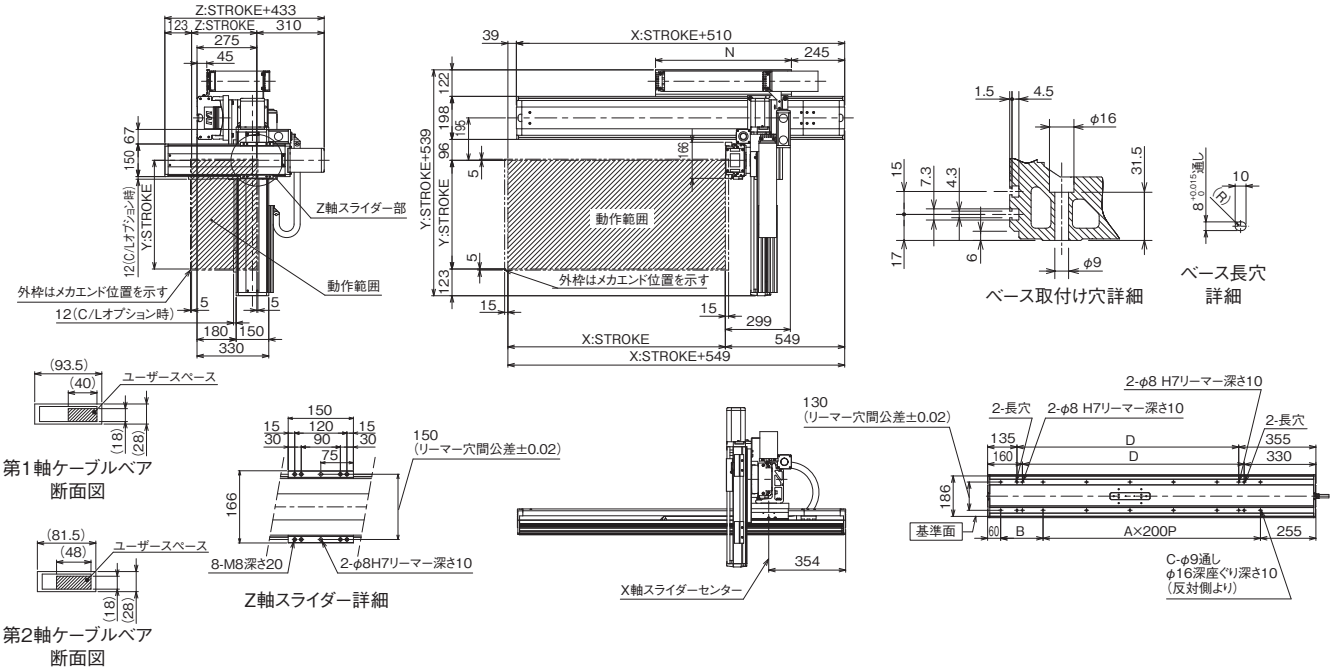
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HB4H-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

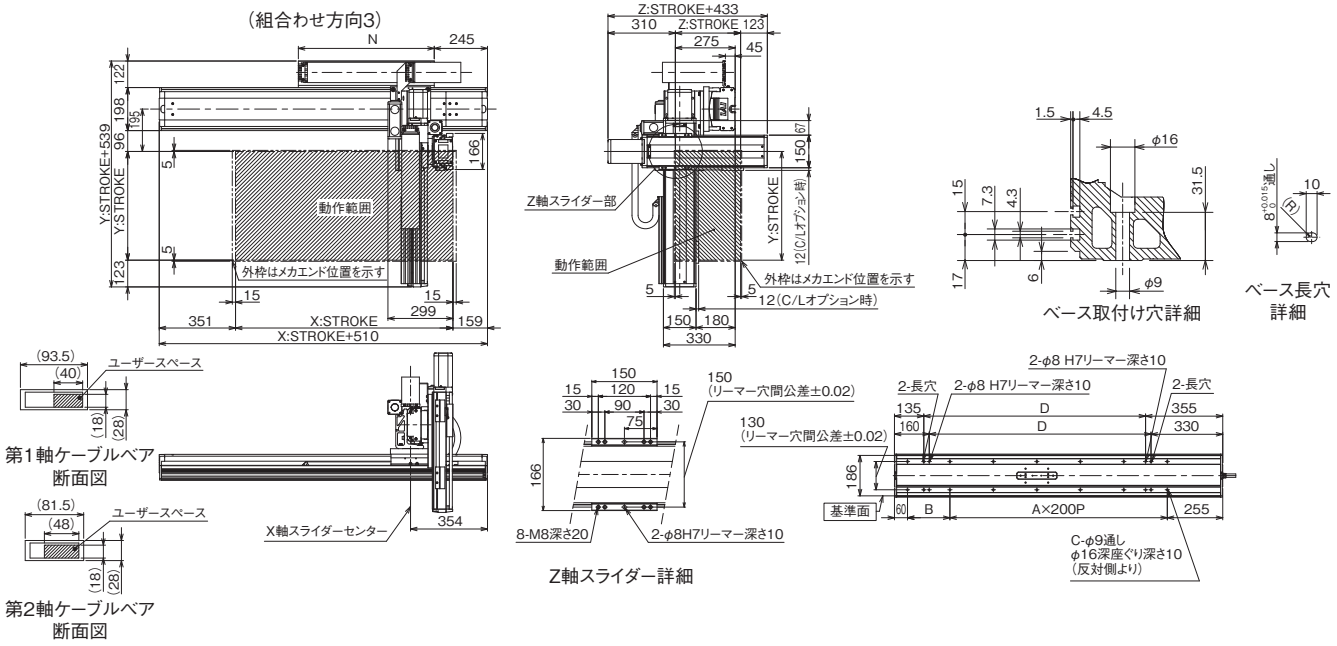
(組合わせ方向1)



■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HB4H-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向3)

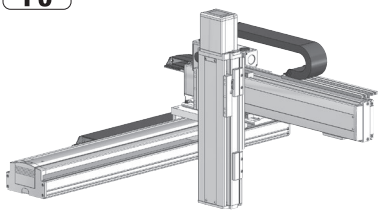


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BQ□MB3M
ICSPB3-BQ□MB3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	BQ□MB3M	WA							T□		
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90～300 900mm～3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

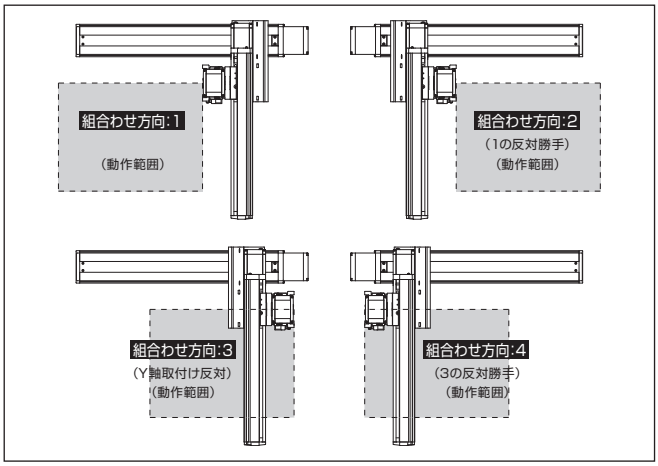
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ1MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ2MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ3MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ4MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ⌇ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□MB3M

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		1250
Y軸	1200		–
Z軸	600	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
200	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
250	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
300	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
350	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0
400	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.4
450	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7
500	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

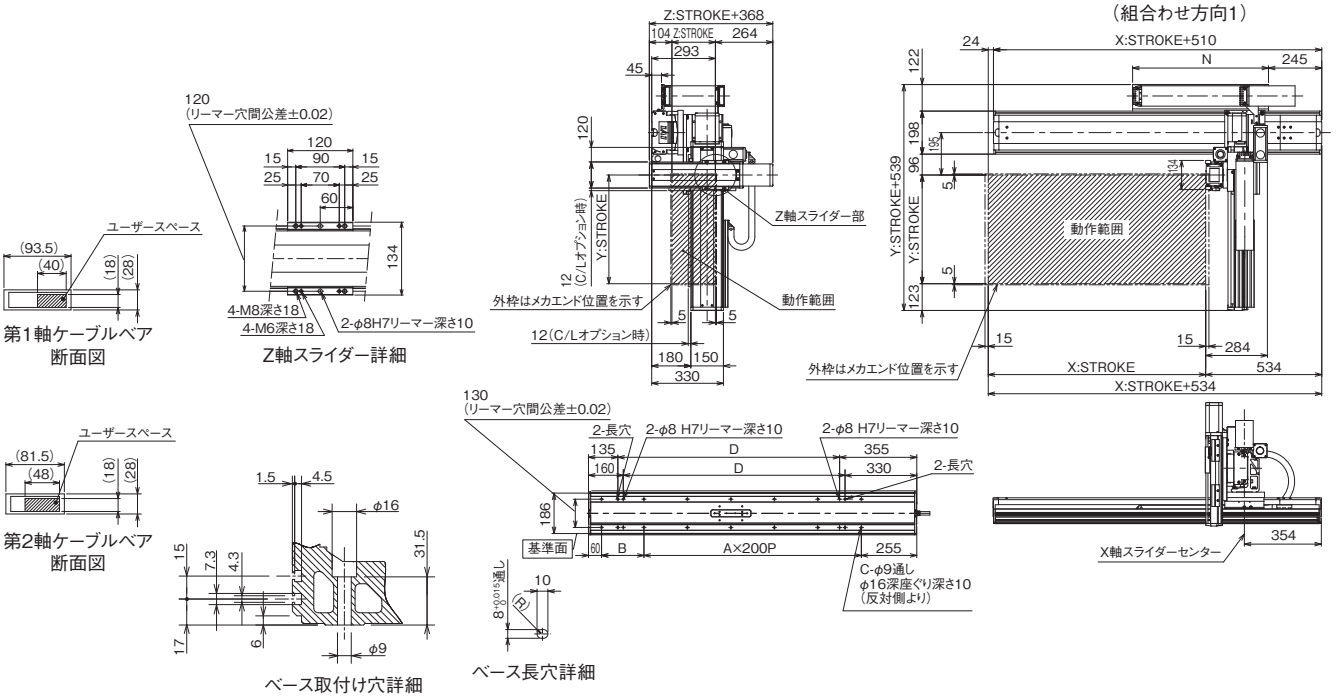
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MB3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

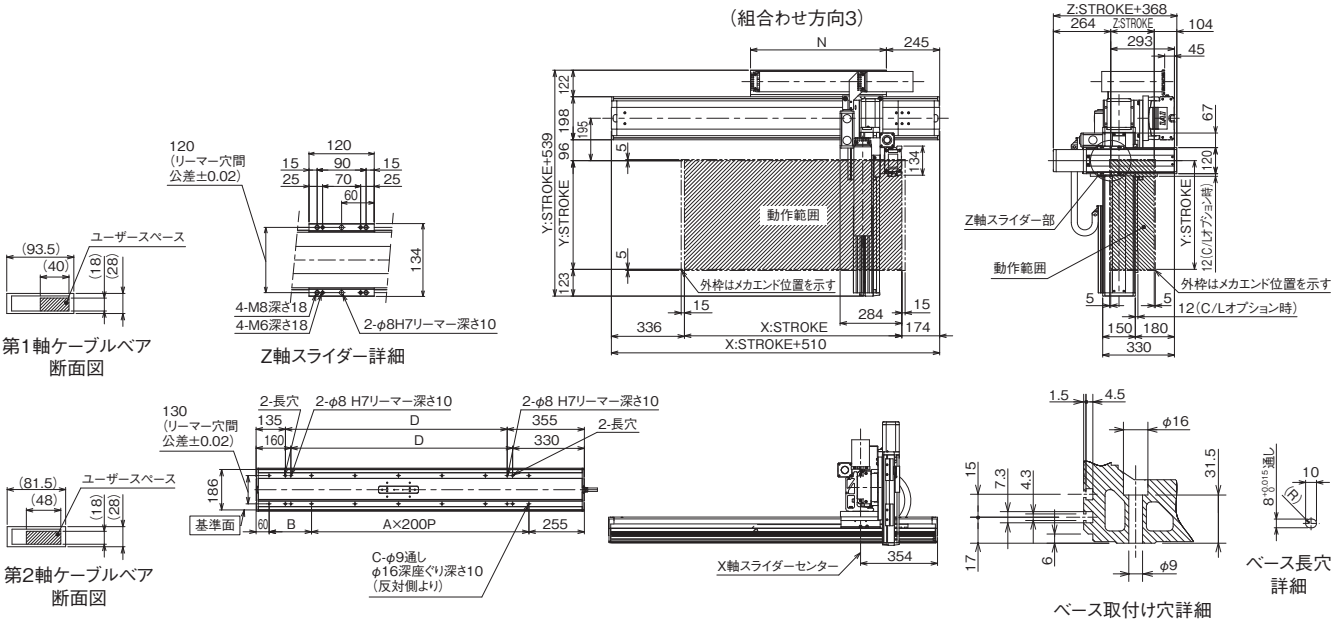
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MB3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

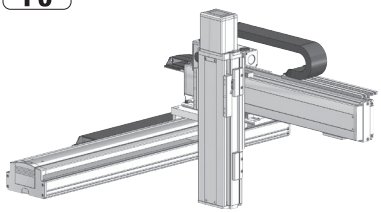


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BQ□MB4M
ICSPB3-BQ□MB4M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□MB4M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90 ～ 300 900mm ～ 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 70 100mm ～ 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 50 100mm ～ 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

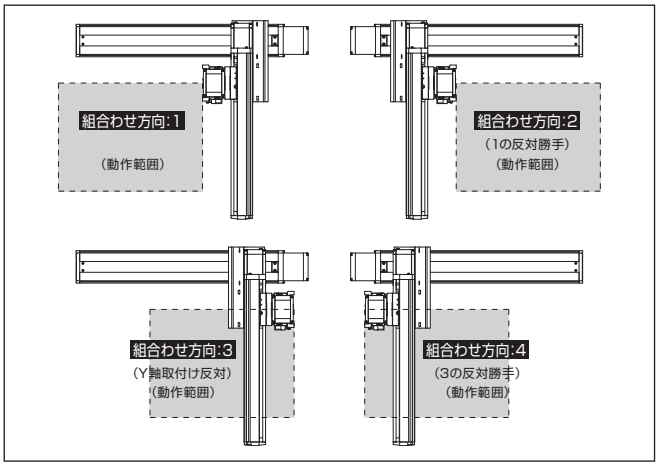
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ1MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ2MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ3MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ4MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ⌇ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□MB4M

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		1250
Y軸	1200		–
Z軸	600	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□MB4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	36.4	35.8	35.3	34.8	34.3	33.8	33.3	32.7	32.2	29.4	25.6	22.2	19.2
150	35.5	34.9	34.4	33.9	33.4	32.9	32.4	31.8	31.3	28.5	24.7	21.3	18.3
200	34.6	34.0	33.5	33.0	32.5	32.0	31.5	30.9	30.4	27.6	23.8	20.4	17.4
250	33.7	33.1	32.6	32.1	31.6	31.1	30.6	30.0	29.5	26.7	22.9	19.5	16.5
300	32.9	32.3	31.8	31.3	30.8	30.3	29.8	29.2	28.7	25.9	22.1	18.7	15.7
350	32.0	31.4	30.9	30.4	29.9	29.4	28.9	28.3	27.8	25.0	21.2	17.8	14.8
400	31.2	30.6	30.1	29.6	29.1	28.6	28.1	27.5	27.0	24.2	20.4	17.0	14.0
450	30.3	29.7	29.2	28.7	28.2	27.7	27.2	26.6	26.1	23.3	19.5	16.1	13.1
500	29.4	28.8	28.3	27.8	27.3	26.8	26.3	25.7	25.2	22.4	18.6	15.2	12.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

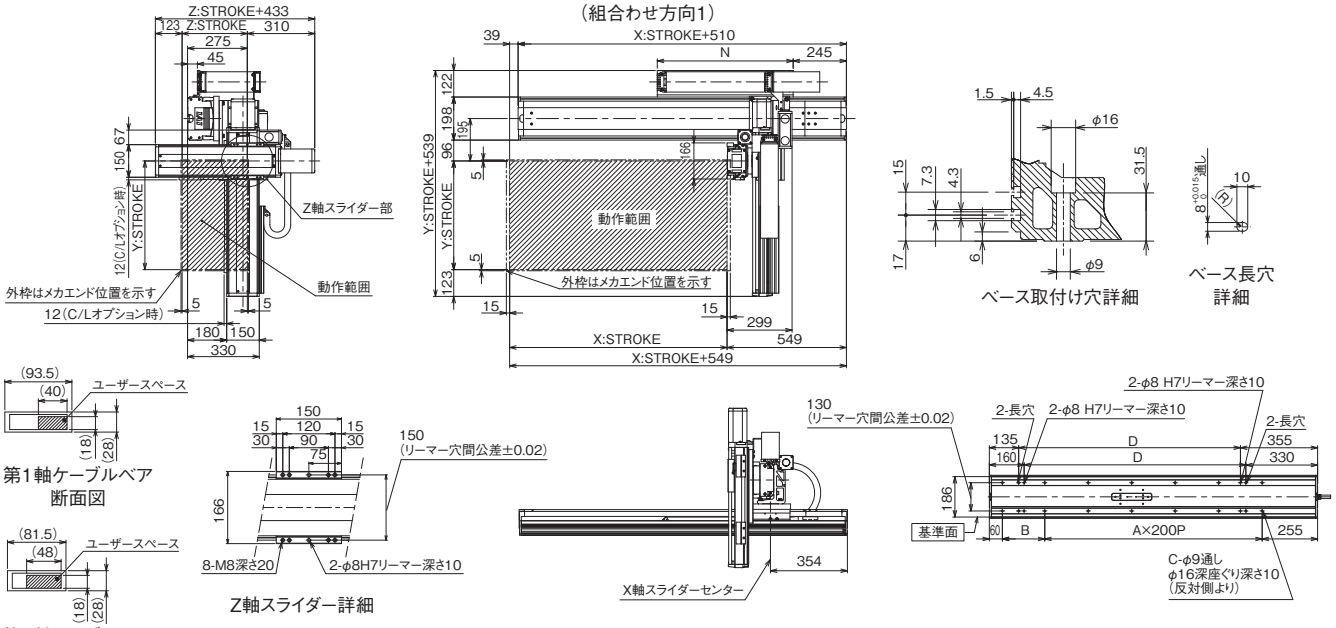
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MB4M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

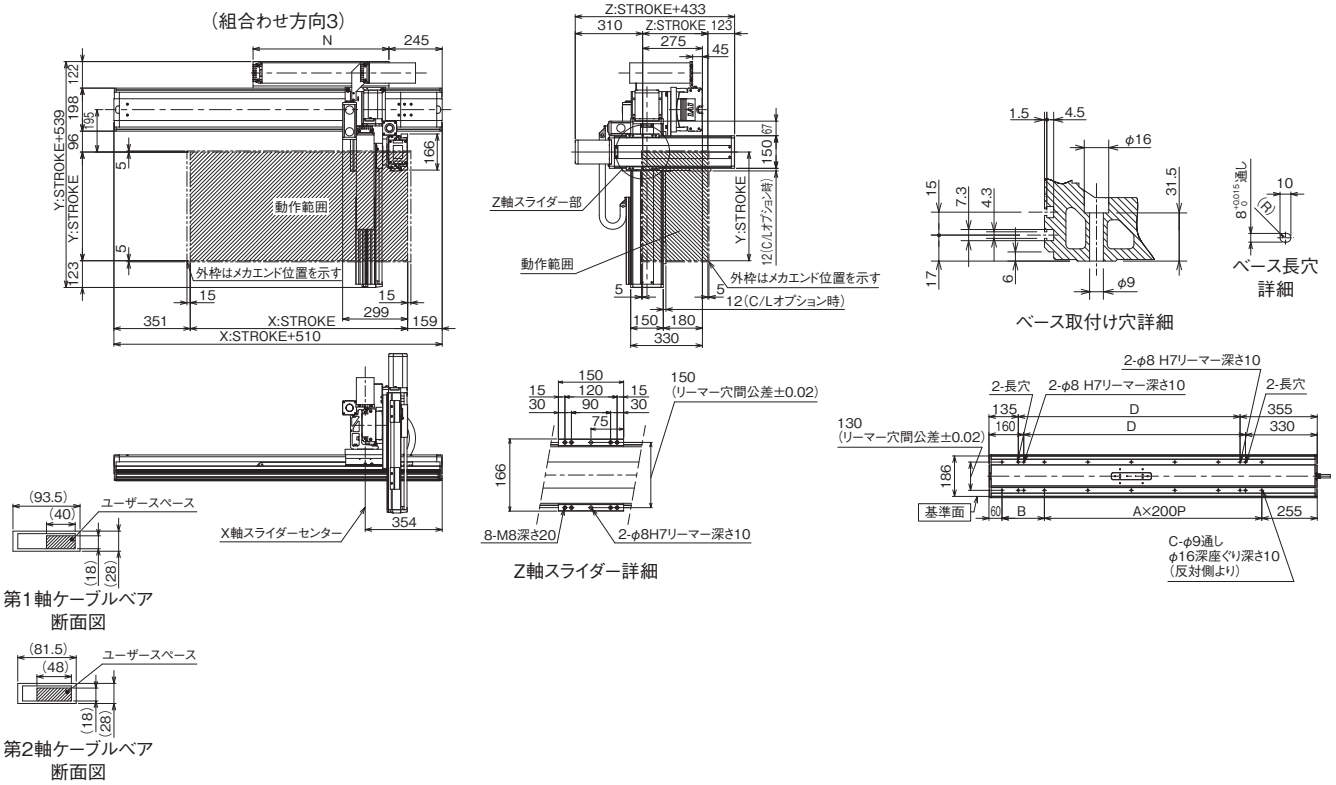
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MB4M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

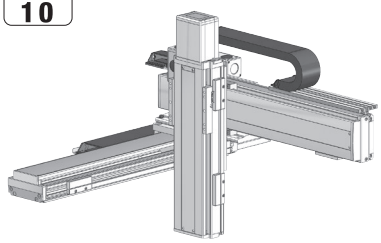


X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BM□HB4H
ICSPB3-BM□HB4H

±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

BM□HB4H

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A アブソリュート I インクリメンタル	10～150 100mm～1500mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BM1HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BM2HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BM3HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BM4HB4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

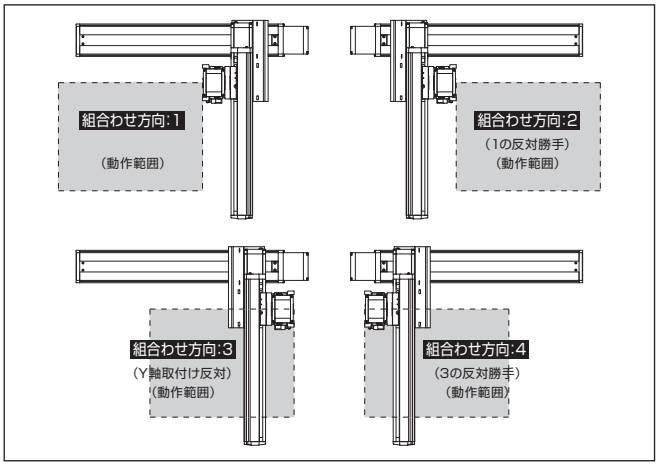
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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3)	10：100mm ⌇ 150：1500mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-50-②-T□-⑩-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑩-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-⑥-T□-⑩-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BM□HB4H

	100～500	550～700	750～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300	1400	1500
X軸	2500			2320	1950	1660	1440	1250	1100
Y軸	2400			–					
Z軸	1200	–							

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BM□HB4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.1	17.3	16.5	14.8	12.3
150	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.3	16.5	15.7	13.9	11.4
200	20.0	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.5	15.7	14.9	13.0	10.5
250	20.0	20.0	20.0	19.8	19.0	18.2	17.4	16.6	15.7	14.9	14.1	12.1	9.6
300	20.0	20.0	19.9	19.1	18.3	17.5	16.7	15.8	15.0	14.1	13.4	11.3	8.8
350	20.0	20.0	19.1	18.3	17.5	16.7	15.9	15.0	14.2	13.3	12.6	10.4	7.9
400	19.9	19.3	18.4	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.6	11.8	9.6	7.1
450	19.1	18.5	17.6	16.7	16.0	15.1	14.4	13.5	12.6	11.8	11.0	8.7	6.2
500	18.3	17.6	16.8	15.9	15.2	14.3	13.5	12.7	11.8	11.0	10.2	7.8	5.3

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.005mm　Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.005mm　Y軸/Z軸 ±0.005mm】
ロストモーション	X軸 ±0.02mm以下　Y軸/Z軸 ±0.05mm以下 【X軸 ±0.02mm以下　Y軸/Z軸 ±0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y, Z軸)
X軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

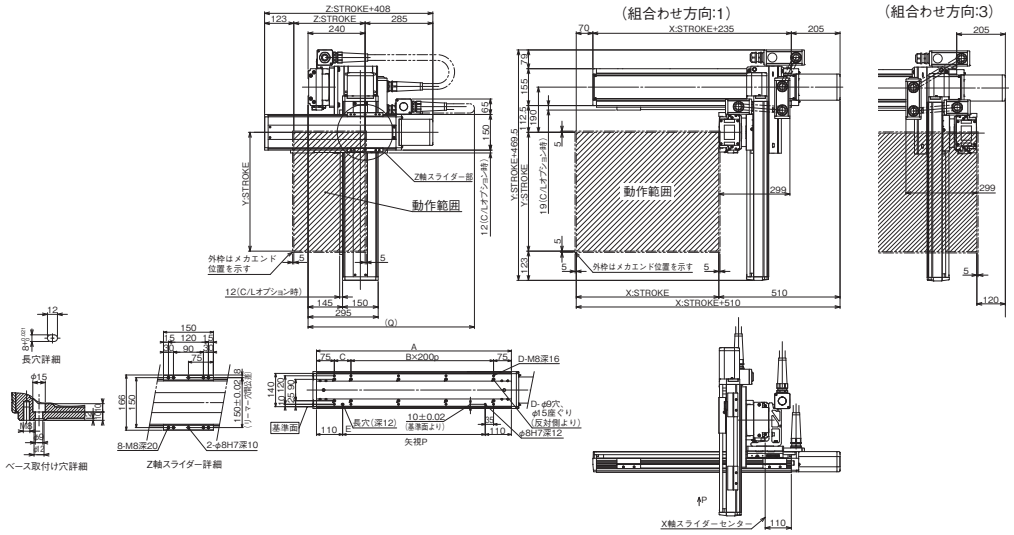
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BM□HB4H-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BM□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

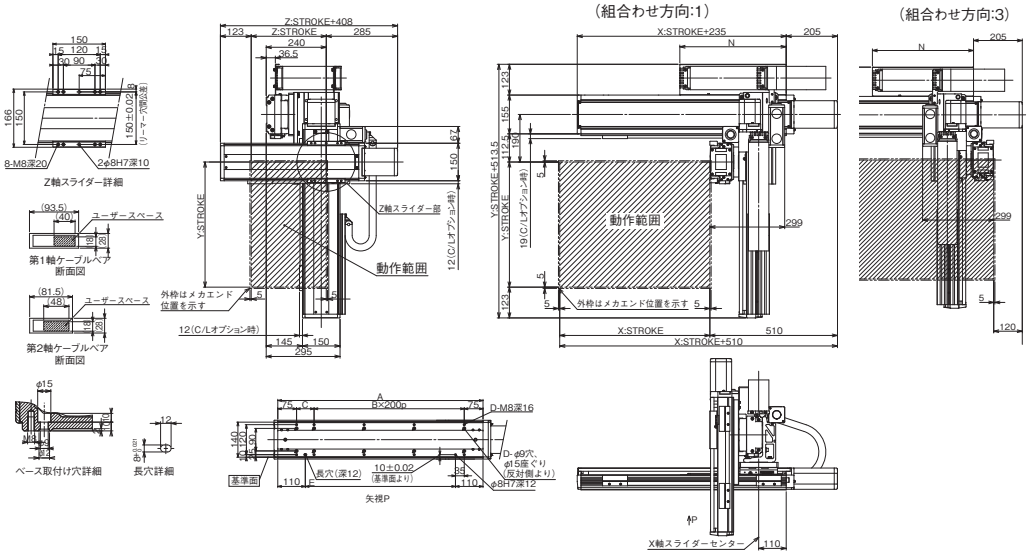


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

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

■ICSB3【ICSPB3】-BM□HB4H-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

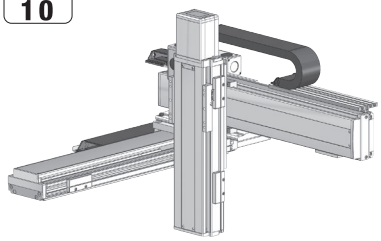


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4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

ICSB3-BM□MB4M
ICSPB3-BM□MB4M

±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

□ - BM□MB4M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A アブソリュート I インクリメンタル	10～150 100mm～1500mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BM1MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BM2MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BM3MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BM4MB4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

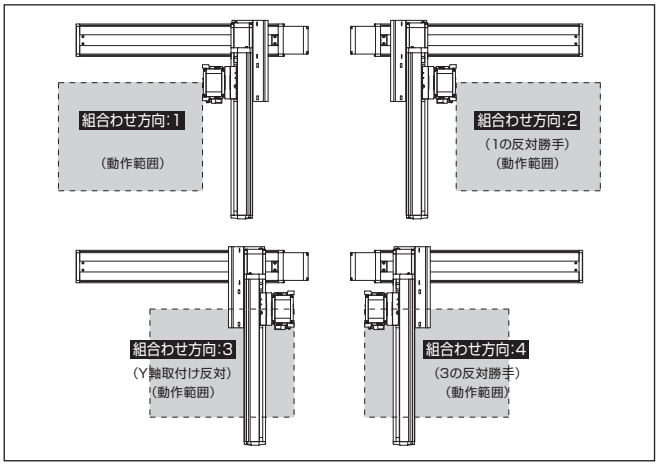
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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3)	10：100mm ⌇ 150：1500mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-25-②-T□-⑩-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑩-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BM□MB4M

	100～500	550～700	750～900	950～1000	1050～1100	1150～1200	1250～1300	1400	1500
X軸	1250			1160	970	830	720	620	550
Y軸	1200			–					
Z軸	600	–							

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BM□MB4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	26.4	25.8	25.2	24.6	24.0	23.4	22.9	22.3	21.7	21.0	17.8	14.8	12.3
150	25.5	24.9	24.3	23.7	23.1	22.5	22.0	21.4	20.8	20.1	16.9	13.9	11.4
200	24.6	24.0	23.4	22.8	22.2	21.6	21.1	20.5	19.9	19.2	16.0	13.0	10.5
250	23.7	23.1	22.5	21.9	21.3	20.7	20.2	19.6	19.0	18.3	15.1	12.1	9.6
300	22.9	22.3	21.7	21.1	20.5	19.9	19.4	18.8	18.2	17.5	14.3	11.3	8.8
350	22.0	21.4	20.8	20.2	19.6	19.0	18.5	17.9	17.3	16.6	13.4	10.4	7.9
400	21.2	20.6	20.0	19.4	18.8	18.2	17.7	17.1	16.5	15.8	12.6	9.6	7.1
450	20.3	19.7	19.1	18.5	17.9	17.3	16.8	16.2	15.6	14.9	11.7	8.7	6.2
500	19.4	18.8	18.2	17.6	17.0	16.4	15.9	15.3	14.7	14.0	10.8	7.8	5.3

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/X軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	X軸 ±0.005mm　Y軸/Z軸 ±0.01mm 【X軸 ±0.005mm　Y軸/Z軸 ±0.005mm】
ロストモーション	X軸 ±0.02mm以下　Y軸/Z軸 ±0.05mm以下 【X軸 ±0.02mm以下　Y軸/Z軸 ±0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y, Z軸)
X軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

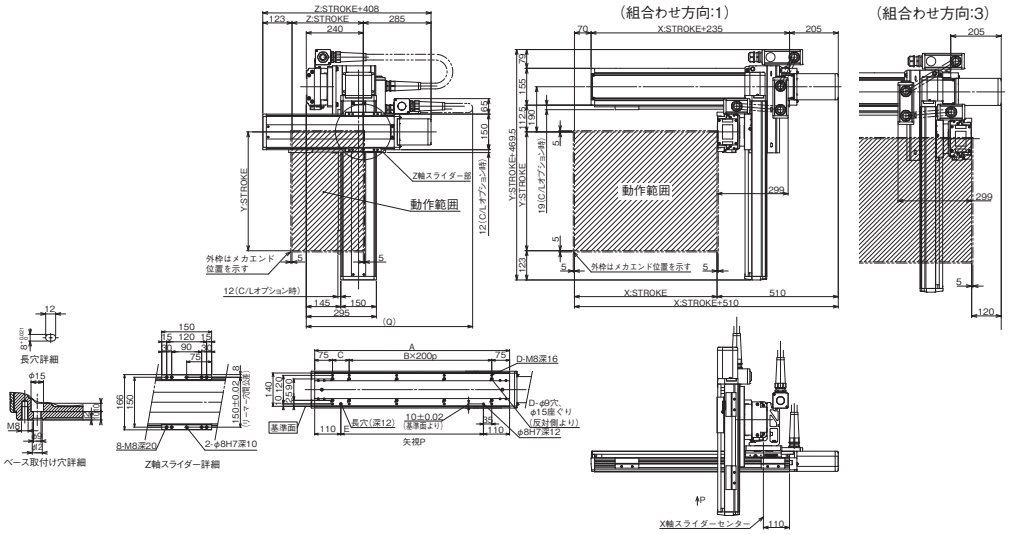
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BM□MB4M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-BM□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

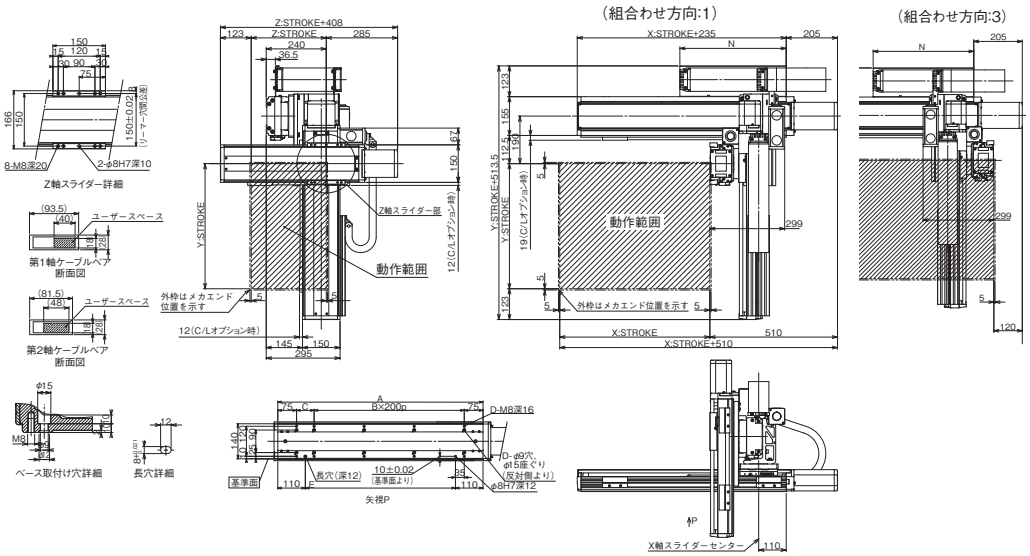


Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050

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

■ICSB3【ICSPB3】-BM□MB4M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

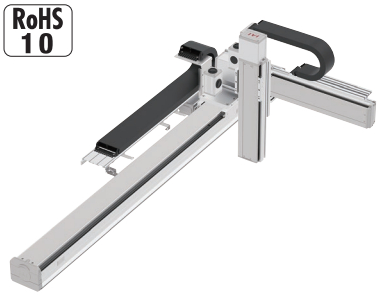


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
A	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4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

ICSB3-B1N□HB3□
ICSPB3-B1N□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	60 600mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

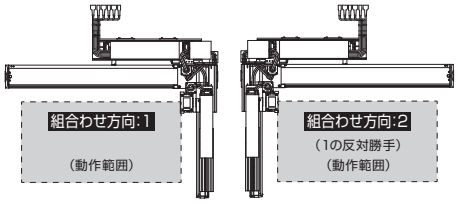
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-B1N1HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B1N1HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	H	ICSB3【ICSPB3】-B1N2HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B1N2HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	60：600mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-40-①-T□-②-⑪	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑩-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-⑩-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑪には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B1N□HB3H

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸		−		2400	
Y軸	−		1200		−
Z軸		1200		−	

■B1N□HB3M

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸		−		2400	
Y軸	−		1200		−
Z軸		600		−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B1N□HB3H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	10.0	10.0	10.0	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	10.0	10.0	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.0	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

■B1N□HB3M

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.9	12.2	11.6	11.0	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	12.3	11.6	11.0	10.4	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.8	11.1	10.5	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	11.1	10.4	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.6	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

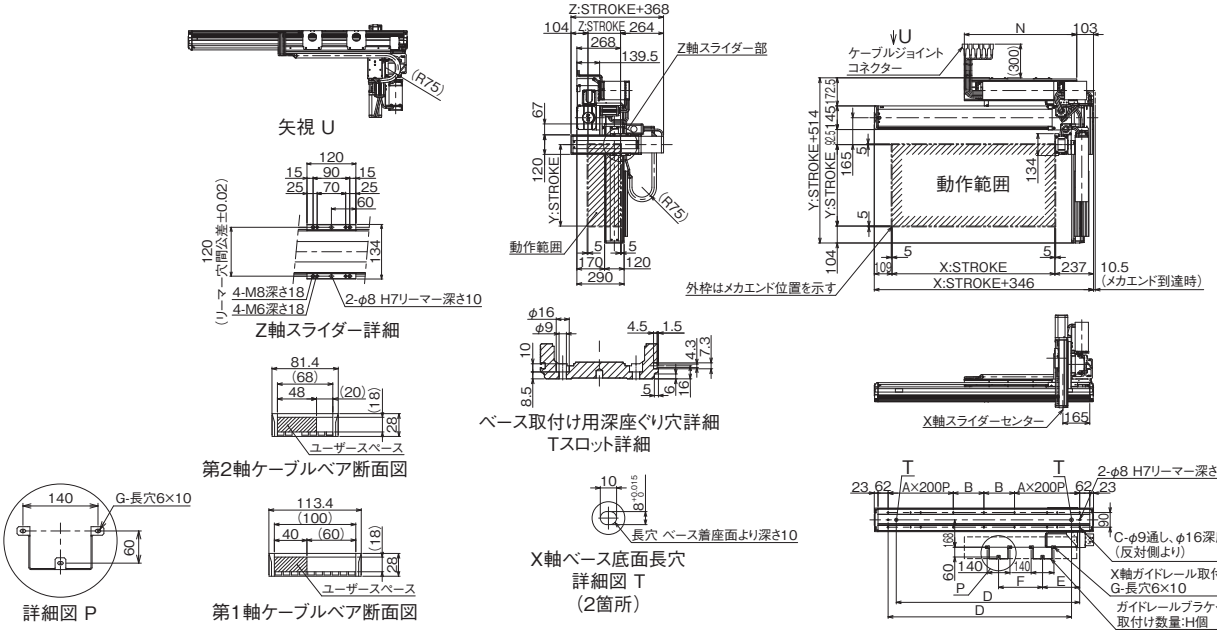
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-B1N1HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

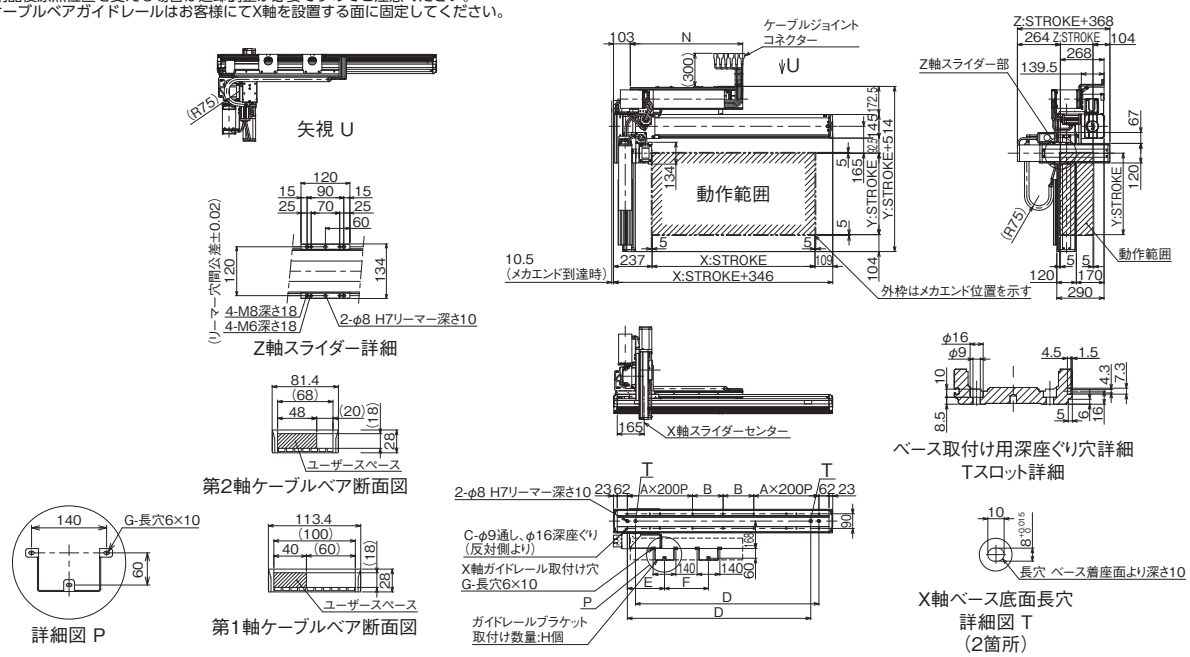
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-B1N2HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



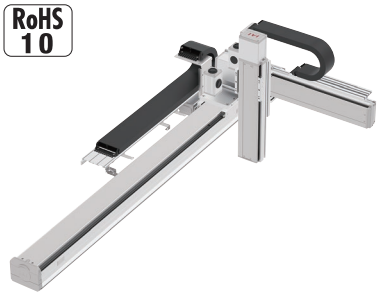
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB3-B1N□MB3□
ICSPB3-B1N□MB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□MB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	60 600mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

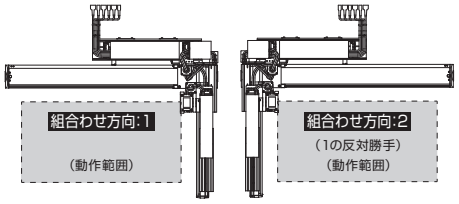
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-B1N1MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B1N1MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	H	ICSB3【ICSPB3】-B1N2MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B1N2MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	60：600mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-20-①-T□-②-⑪	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑩-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-⑩-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑪には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B1N□MB3H

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸		−		1300	
Y軸	−		1200		−
Z軸		1200		−	

■B1N□MB3M

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸		−		1300	
Y軸	−		1200		−
Z軸		600		−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B1N□MB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100											8.9
150											8.4
200											7.9
250											7.4
300					10.0						6.9
350											6.4
400											5.9
450											5.4
500											4.8

■B1N□MB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100										20.0	8.9
150										20.0	8.4
200										20.0	7.9
250										20.0	7.4
300					20.0					19.6	6.9
350										19.0	6.4
400										18.4	5.9
450										17.7	5.4
500										17.1	4.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

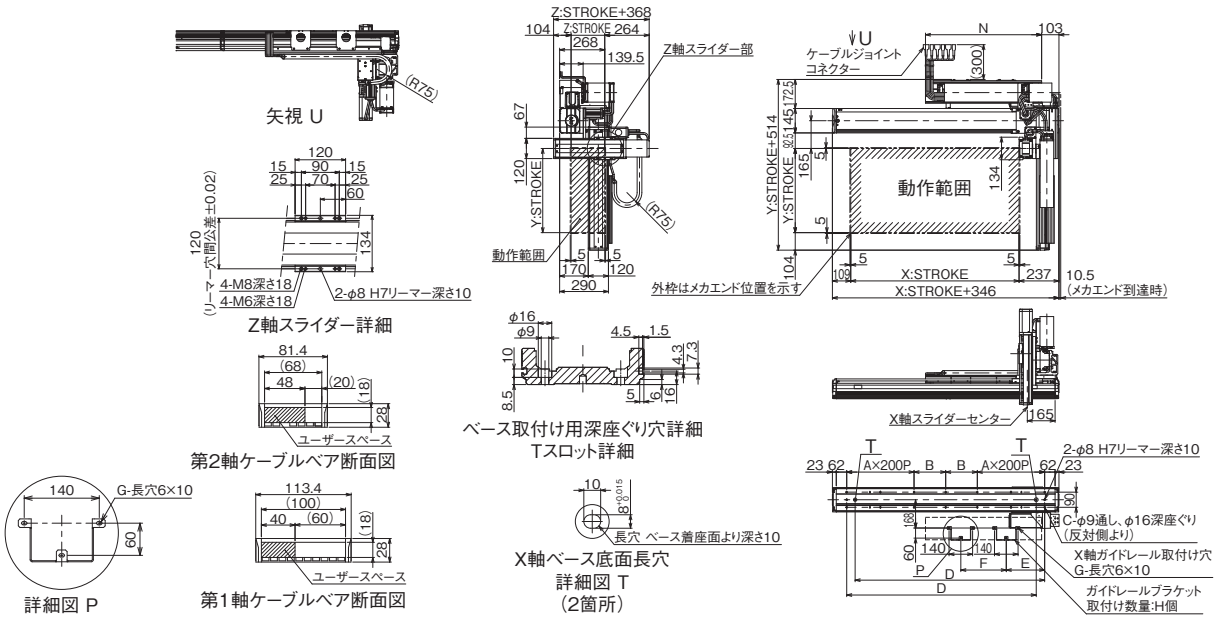
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-B1N1MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

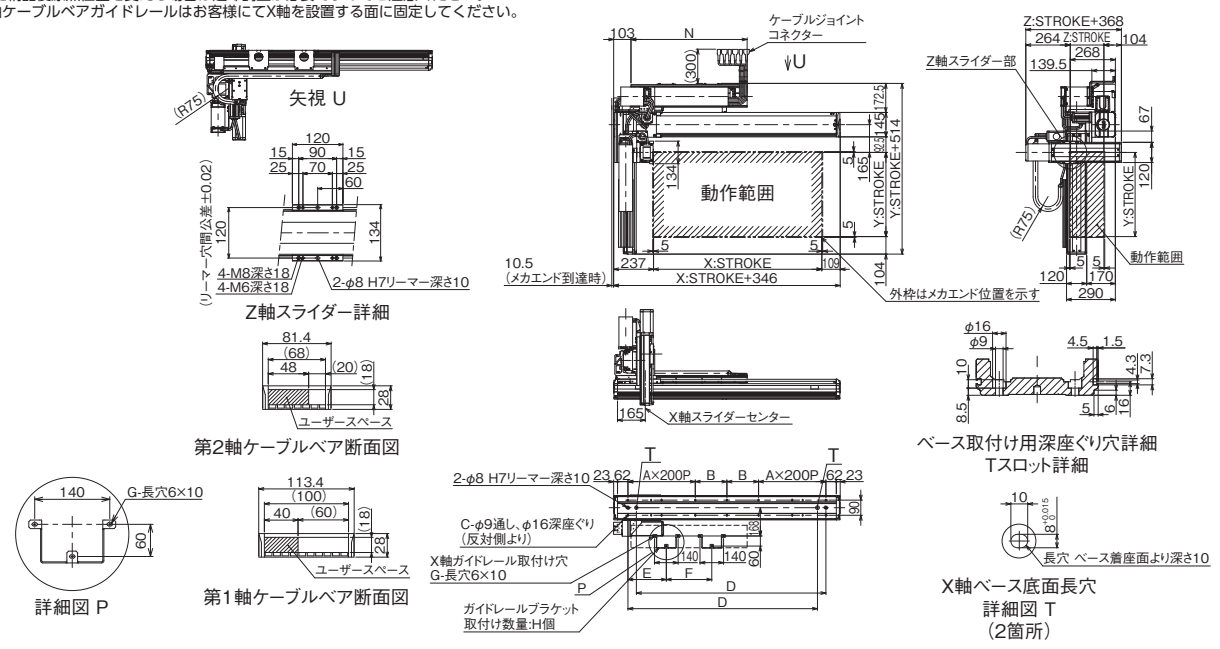
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-B1N2MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向2

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



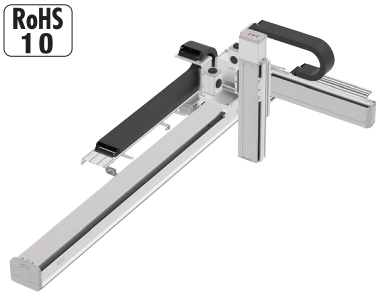
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB3-B2N□HB3□
ICSPB3-B2N□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□HB3□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm ～ 300 3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

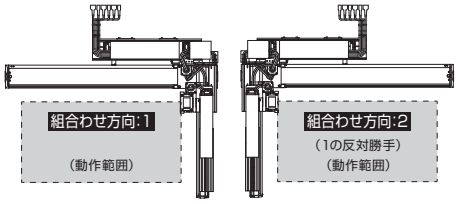
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-B2N1HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B2N1HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	H	ICSB3【ICSPB3】-B2N2HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B2N2HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm ～ 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-40-①-T□-②-⑪	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑩-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-⑩-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑪には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B2N□HB3H

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～3000
X軸			−			2400
Y軸	−		1200		−	
Z軸		1200		−		

■B2N□HB3M

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～3000
X軸			−			2400
Y軸	−		1200		−	
Z軸		600		−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B2N□HB3H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	10.0	10.0	10.0	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	10.0	10.0	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.0	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

■B2N□HB3M

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.9	12.2	11.6	11.0	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	12.3	11.6	11.0	10.4	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.8	11.1	10.5	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	11.1	10.4	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.6	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

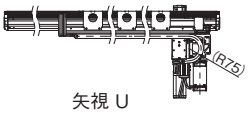
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

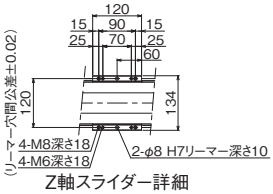
寸法図

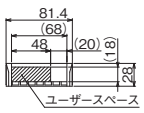
■ICSB3【ICSPB3】-B2N1HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

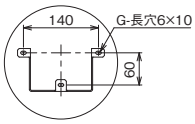
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

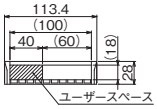
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

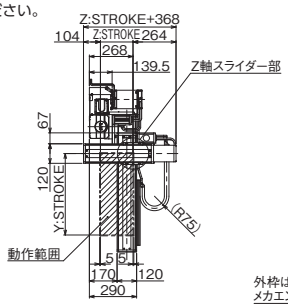


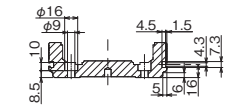


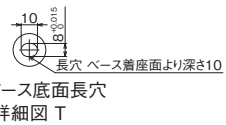


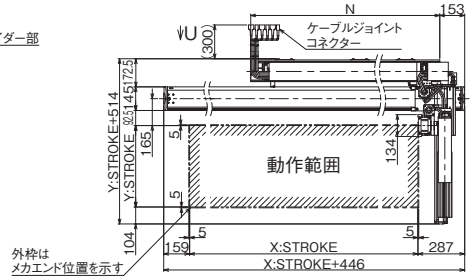


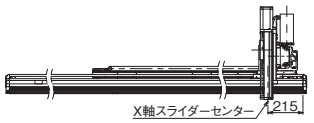


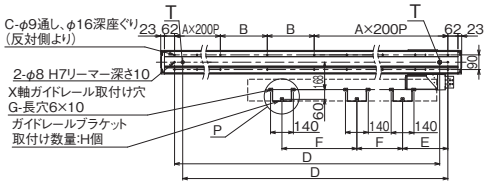






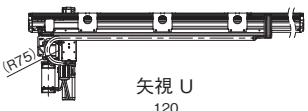


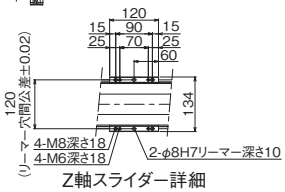


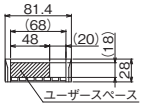


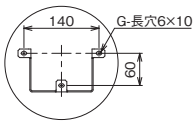
■ICSB3【ICSPB3】-B2N2HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

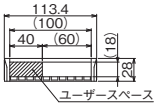
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

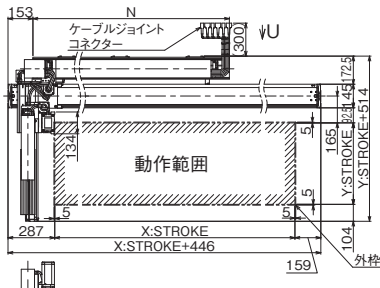


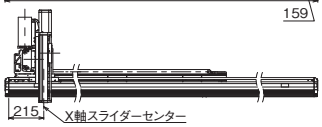


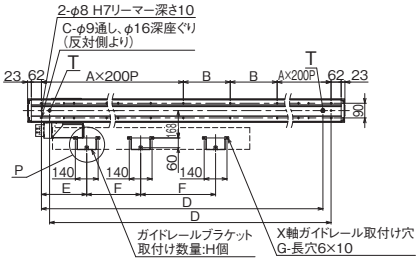


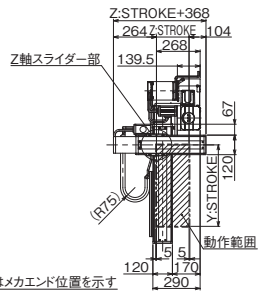


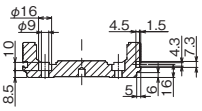












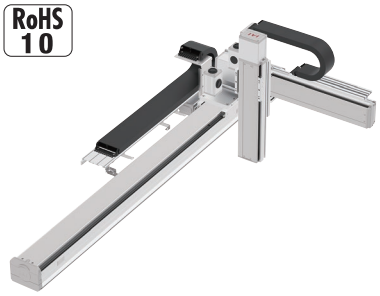


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB3-B2N□MB3□
ICSPB3-B2N□MB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□MB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230～300 2300mm～3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20～70 200mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

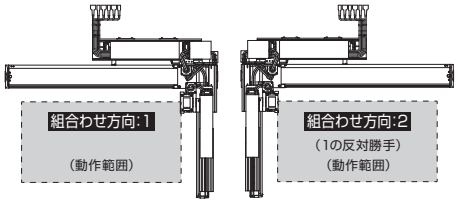
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-B2N1MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B2N1MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	H	ICSB3【ICSPB3】-B2N2MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB3【ICSPB3】-B2N2MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm ～ 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-20-①-T□-②-⑪	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑩-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-⑩-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑪には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B2N□MB3H

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～3000
X軸			−			1300
Y軸	−		1200		−	
Z軸		1200		−		

■B2N□MB3M

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～3000
X軸			−			1300
Y軸	−		1200		−	
Z軸		600		−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B2N□MB3H

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100											8.9
	150											8.4
	200											7.9
	250											7.4
	300					10.0						6.9
	350											6.4
	400											5.9
	450											5.4
	500											4.8

■B2N□MB3M

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100										20.0	8.9
	150										20.0	8.4
	200										20.0	7.9
	250										20.0	7.4
	300					20.0					19.6	6.9
	350										19.0	6.4
	400										18.4	5.9
	450										17.7	5.4
	500										17.1	4.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））（注3）	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）（注4）	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

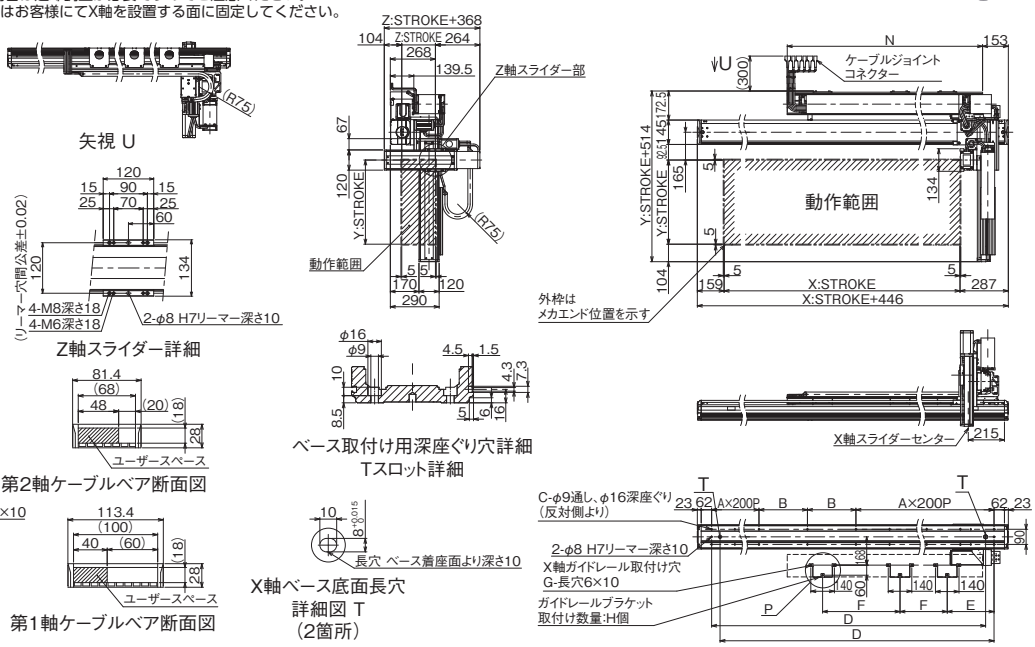
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-B2N1MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

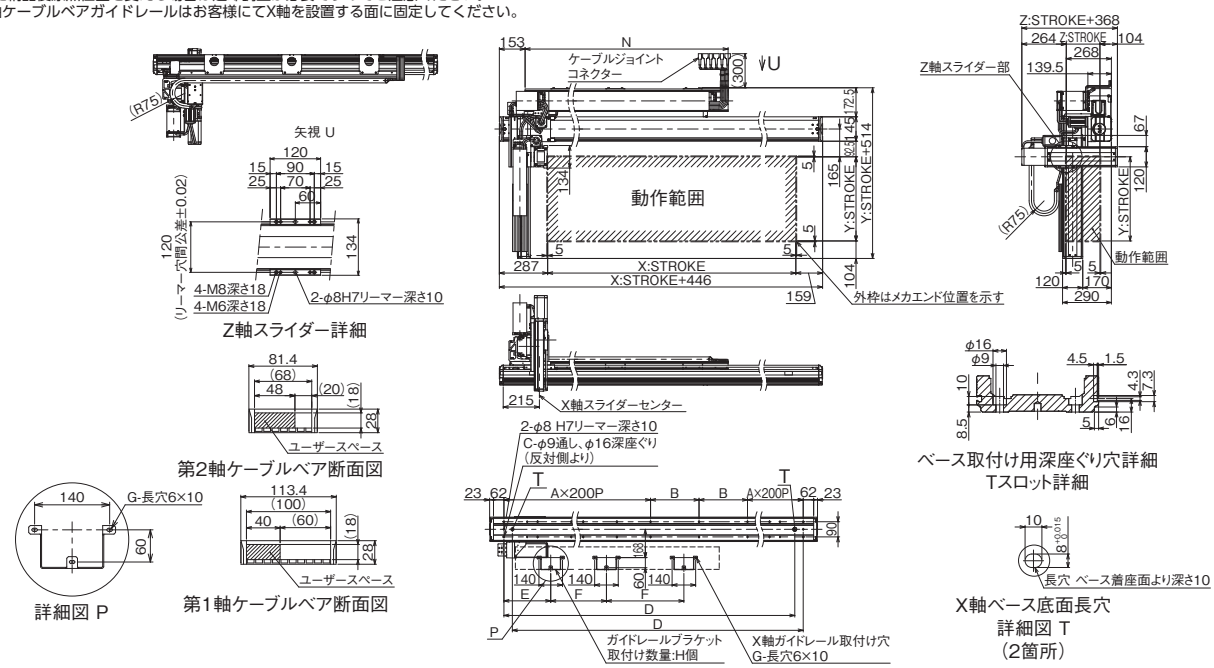
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-B2N2MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向2

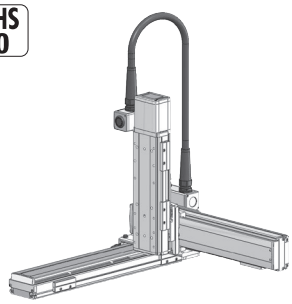
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB3-BA□MS1□
ICSPB3-BA□MS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BA□MS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 CSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

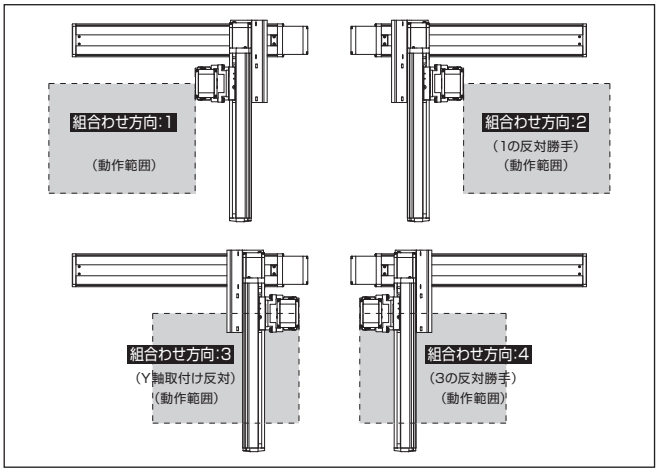
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BA1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BA2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BA3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BA4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BA4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-T□-⑪-③	3-389
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BA□MS1M

	100〜300	350〜400	450〜600	650〜700
X軸	480			330
Y軸	480		−	
Z軸	480	−		

■BA□MS1L

	100〜300	350〜400	450〜600	650〜700
X軸	480			330
Y軸	480		−	
Z軸	240	−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BA□MS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜400
100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8

■BA□MS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400
100	11.3	11.3	11.3	11.2	8.9	7.0	5.5
150	10.3	10.1	9.8	9.6	8.5	6.6	5.1
200	9.0	8.8	8.5	8.3	8.1	6.2	4.7
250	7.9	7.7	7.5	7.3	7.1	5.8	4.3
300	7.0	6.8	6.6	6.4	6.3	5.5	4.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	60W/8mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

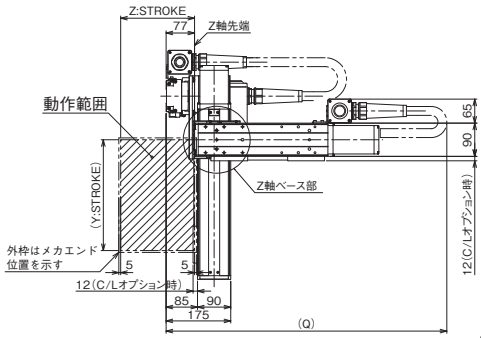
寸法図

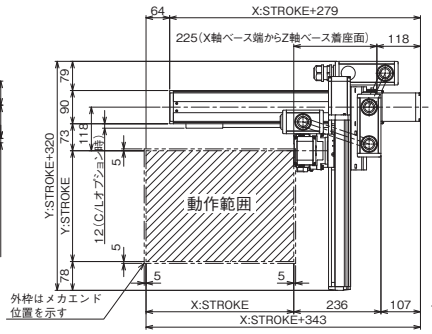
■ICSB3【ICSPB3】-BA□MS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

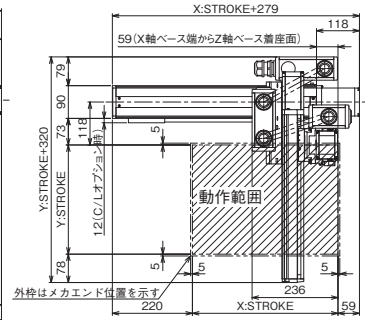
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

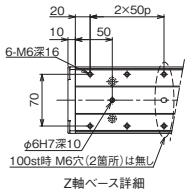
(組合わせ方向:1)



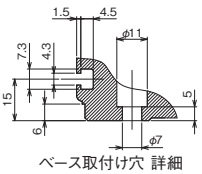


(組合わせ方向:3)

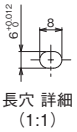




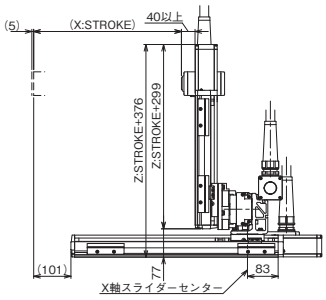
Z軸ベース詳細

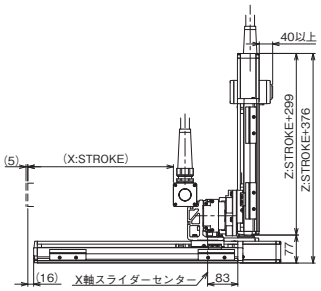


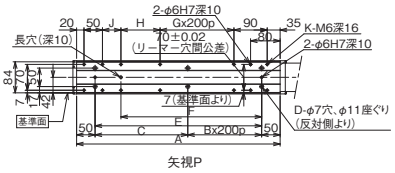
ベース取付け穴 詳細



長穴 詳細
(1:1)







矢視P

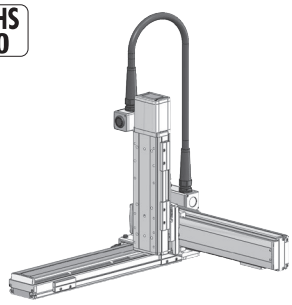
Q寸法

Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	650	700	700	750	750	750	800
150	700	750	750	800	800	800	850
200	750	800	800	850	850	850	900
250	800	850	850	900	900	900	950
300	850	900	900	950	950	950	1000

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

ICSB3-BB□HS1□
ICSPB3-BB□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BB□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

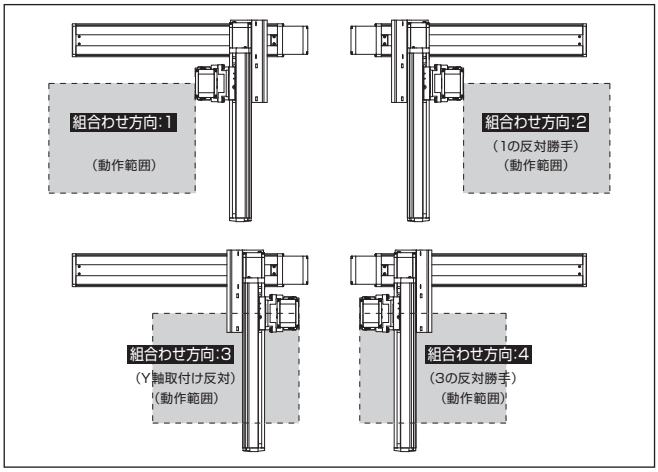
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BB1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BB2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BB3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BB4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BB□HS1M

	100〜300	350〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	960		–			
Z軸	480	–				

■BB□HS1L

	100〜300	350〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	960		–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BB□HS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜400
100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8

■BB□HS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400
100	8.1	8.0	8.0	8.0	8.0	7.9	7.9
150	7.7	7.7	7.7	7.6	7.6	7.6	7.6
200	7.3	7.3	7.3	7.3	7.2	7.2	7.2
250	7.0	7.0	6.9	6.9	6.9	6.9	6.8
300	6.7	6.7	6.7	6.6	6.6	6.6	6.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

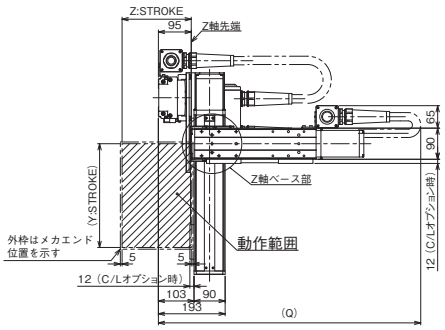
寸法図

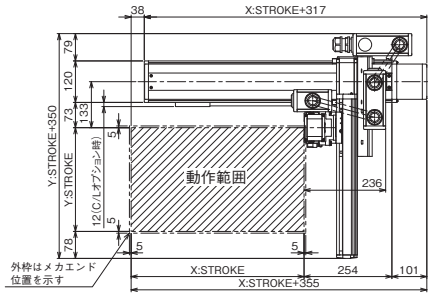
■ICSB3【ICSPB3】-BB□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

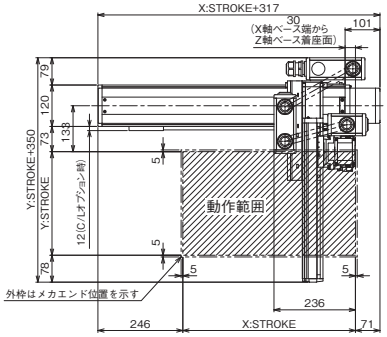
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

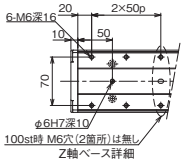
(組合わせ方向:1)

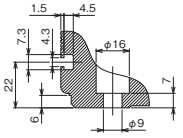




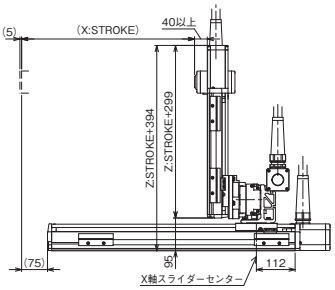
(組合わせ方向:3)

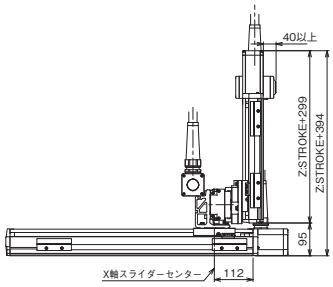


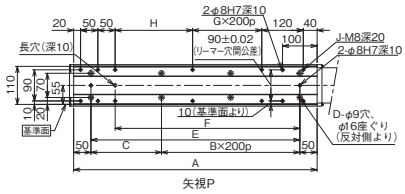












Q寸法

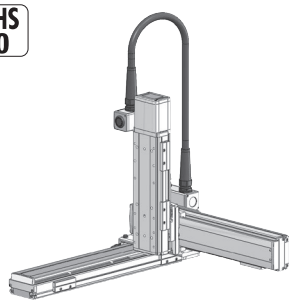
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	700	700	700	750	750	800	800
150	750	750	750	800	800	850	850
200	800	800	800	850	850	900	900
250	850	850	850	900	900	950	950
300	900	900	900	950	950	1000	1000

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

ICSB3-BB□MS1□
ICSPB3-BB□MS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BB□MS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。

(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。

(5)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

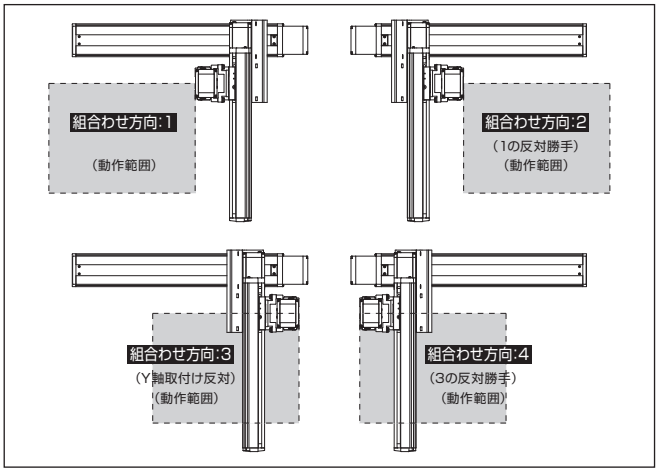
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BB1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BB2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BB3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BB4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BB4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BB□MS1M

	100〜300	350〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	480		–			
Z軸	480	–				

■BB□MS1L

	100〜300	350〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	480		–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BB□MS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜400
100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8

■BB□MS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜400
100	11.3
150	10.9
200	10.5
250	10.1
300	9.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

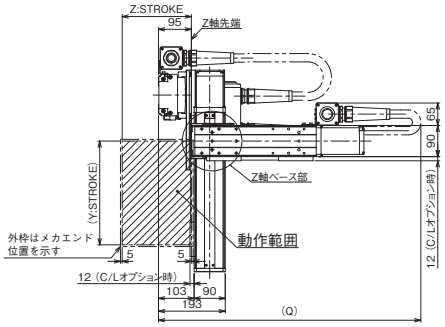
寸法図

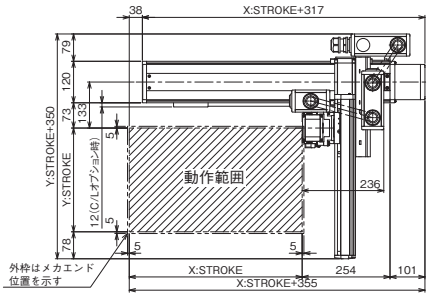
■ICSB3【ICSPB3】-BB□MS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

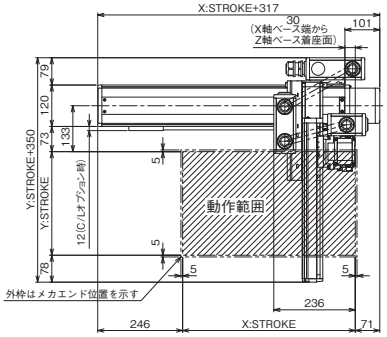
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

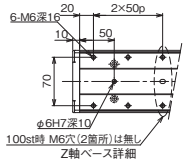
(組合わせ方向:1)

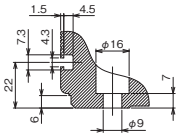




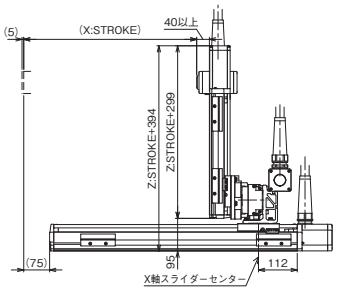
(組合わせ方向:3)

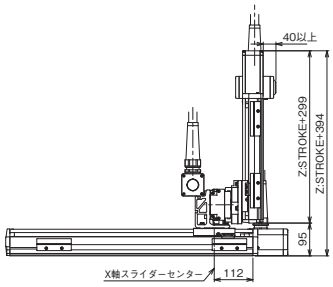


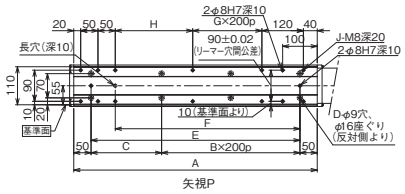












Q寸法

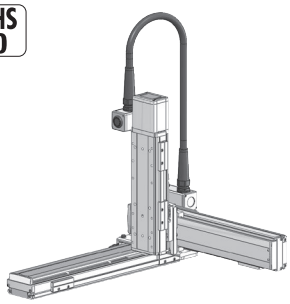
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	700	700	700	750	750	800	800
150	750	750	750	800	800	850	850
200	800	800	800	850	850	900	900
250	850	850	850	900	900	950	950
300	900	900	900	950	950	1000	1000

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

ICSB3-BC□HS1□
ICSPB3-BC□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

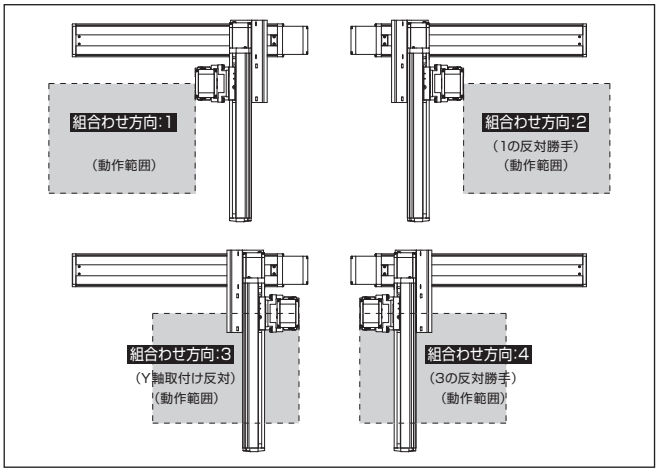
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BC4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□HS1M

	100〜400	450〜500	550〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	1200		–			
Z軸	480	–				

■BC□HS1L

	100〜400	450〜500	550〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	1200		–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□HS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜500
100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8
350	2.4
400	2.1

■BC□HS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜500
100	11.3
150	10.9
200	10.5
250	10.1
300	9.8
350	9.4
400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様(Z軸通常設定) (注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

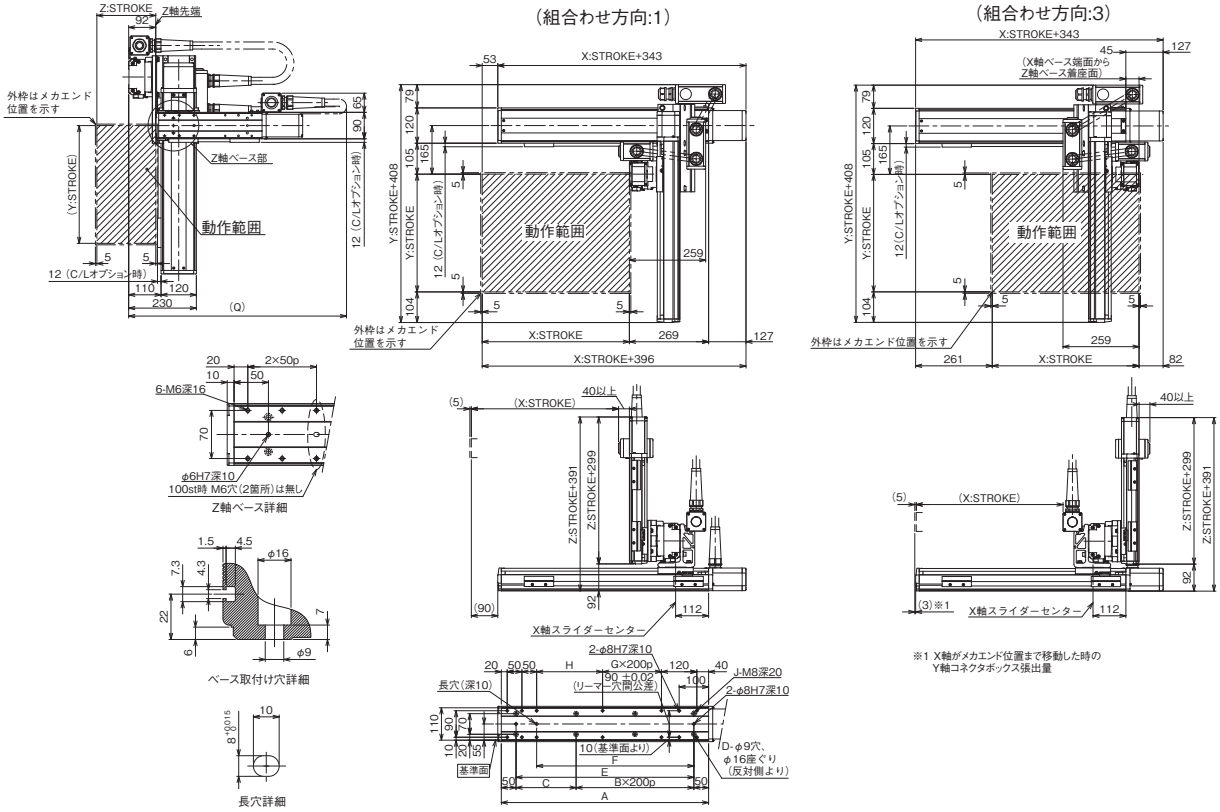
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



Q寸法

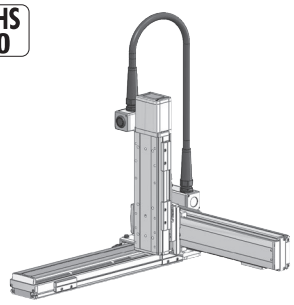
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	700	700	750	750	800	800	800	850	850
150	750	750	800	800	850	850	850	900	900
200	800	800	850	850	900	900	900	950	950
250	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
300	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050
350	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100
400	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150

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

ICSB3-BC□HS3M
ICSPB3-BC□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BC□HS3M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

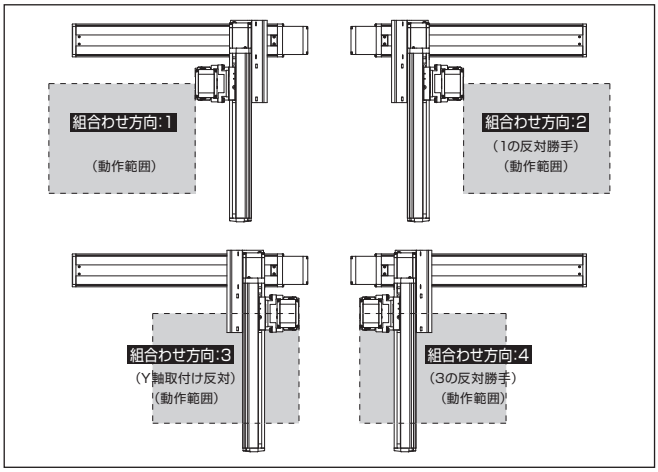
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□HS3M

	100〜400	450〜500	550〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	1200		–			
Z軸	600	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□HS3M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	13.2	13.2	13.1	13.1	13.1	13.1	13.1	11.6	9.3
150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6
200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3
300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
350	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1
400	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

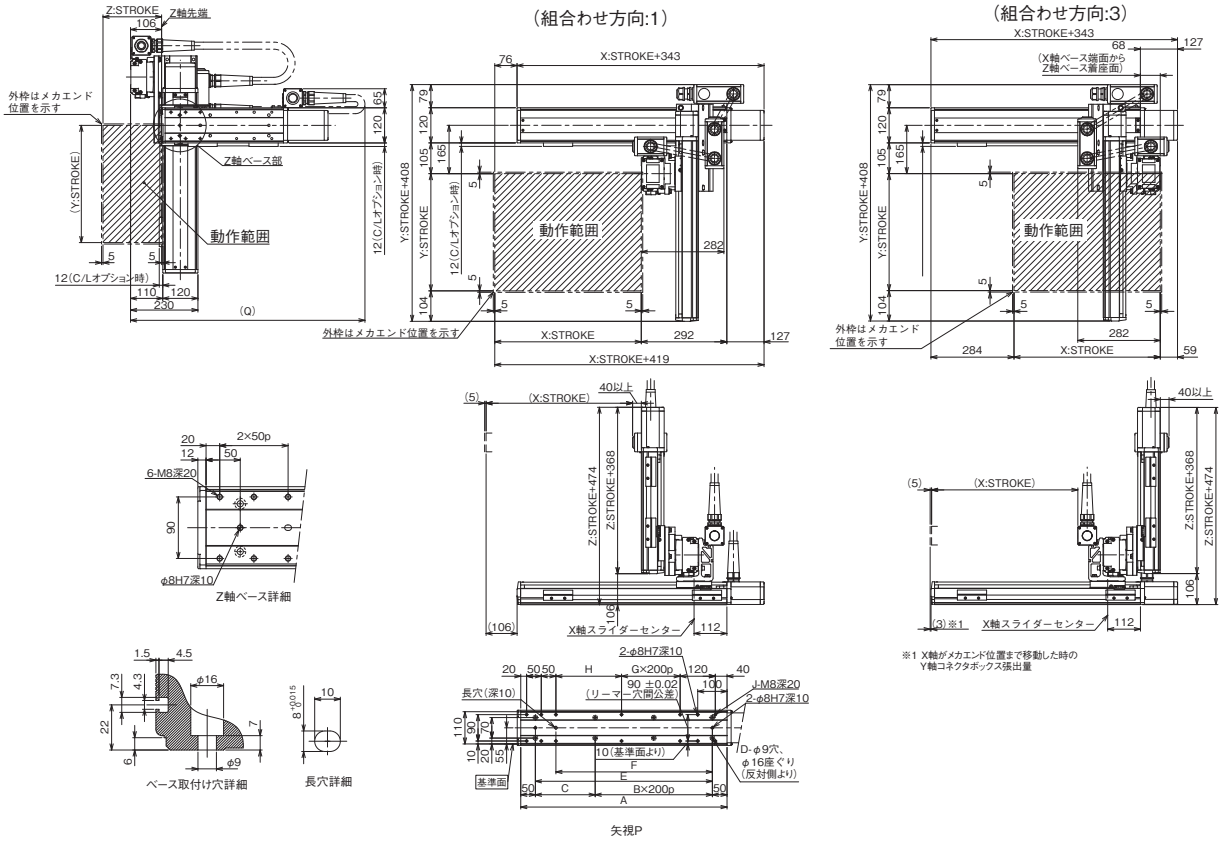
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□HS3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

（注）図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



Q寸法

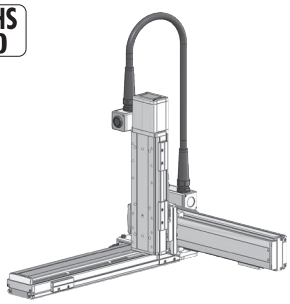
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	750	750	800	800	850	850	900	900	950
150	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
200	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050
250	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
300	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
350	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
400	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250

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

ICSB3-BC□MS3M
ICSPB3-BC□MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

- BC□MS3M - WA -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

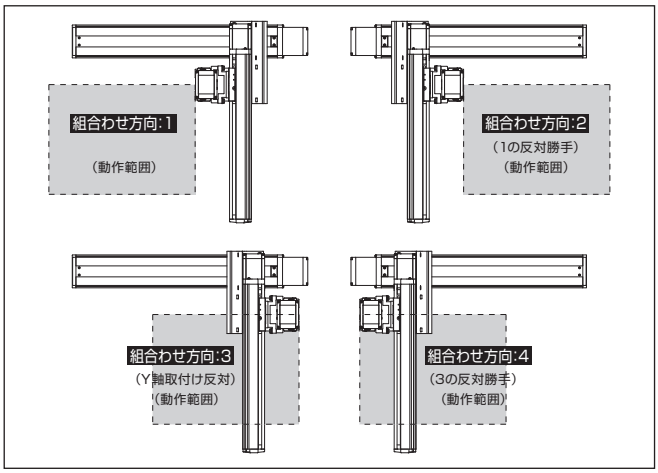
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BC1MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BC2MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BC3MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BC4MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑩-③	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BC□MS3M

	100〜400	450〜500	550〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	600		–			
Z軸	600	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BC□MS3M

		Y軸ストローク		
		100〜400	450	500
Z軸ストローク	100	14.3	11.6	9.3
	150	13.6	10.9	8.6
	200	13.0	10.3	8.0
	250	12.3	9.6	7.3
	300	11.7	9.0	6.7
	350	11.1	8.4	6.1
	400	10.5	7.8	5.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備（注4）	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸通常設定）（注6）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

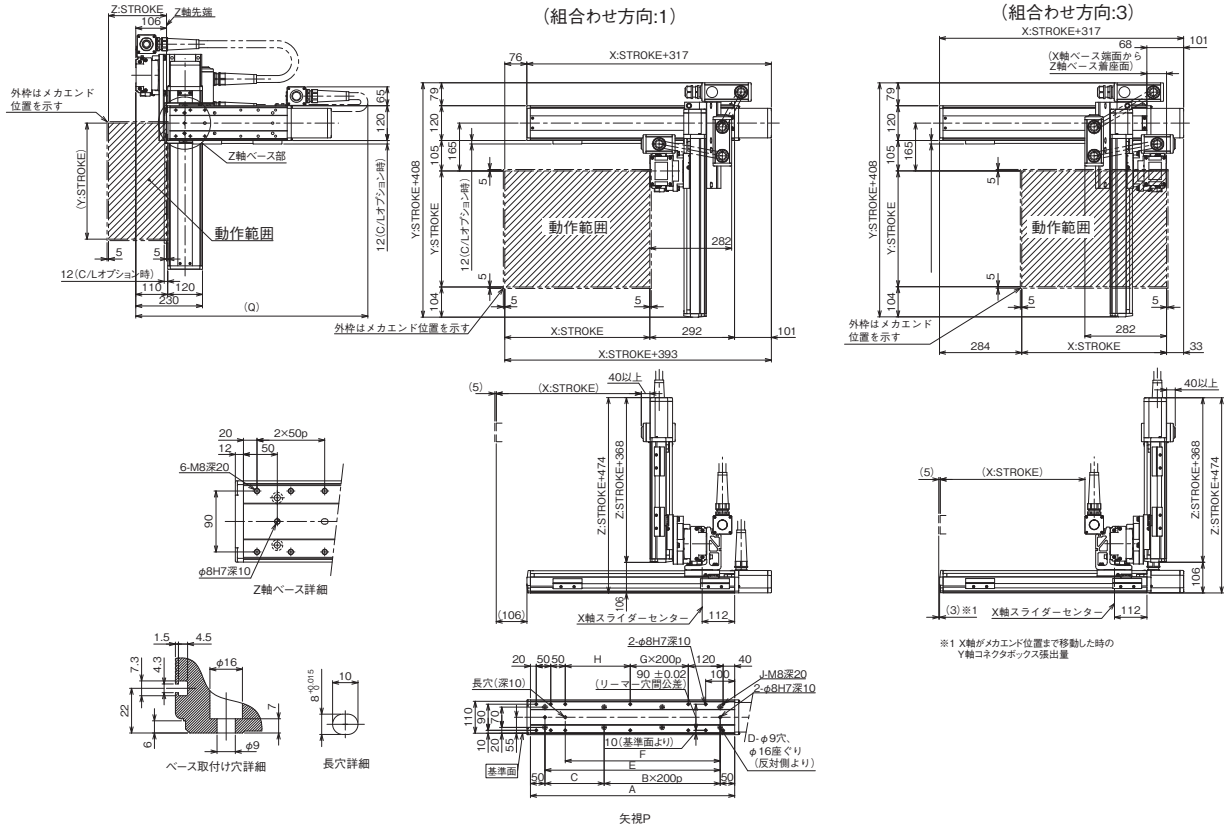
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BC□MS3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



Q寸法

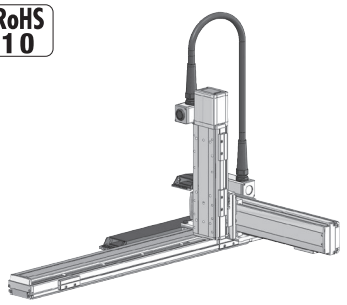
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	750	750	800	800	850	850	900	900	950
150	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
200	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050
250	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
300	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
350	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
400	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250

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

ICSB3-BD□HS1□
ICSPB3-BD□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BD□HS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(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。
(4) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

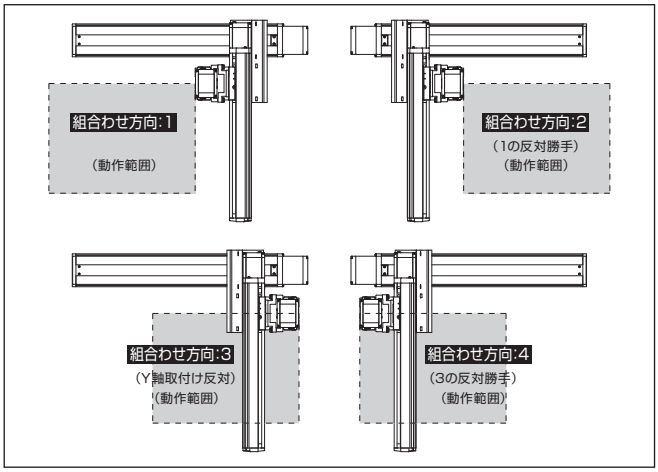
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BD1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BD2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BD3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BD4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BD4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BD□HS1M

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	−		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		−									
Z軸	480	−										

■BD□HS1L

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	−		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	550	450
Y軸	1200		−									
Z軸	240	−										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BD□HS1M

		Y軸ストローク
		100〜500
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■BD□HS1L

		Y軸ストローク
		100〜500
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

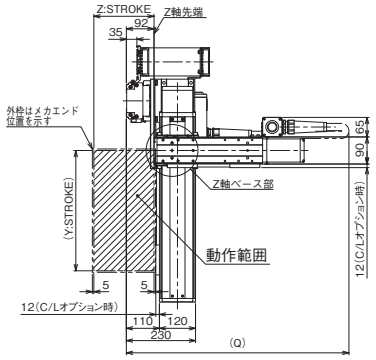
寸法図

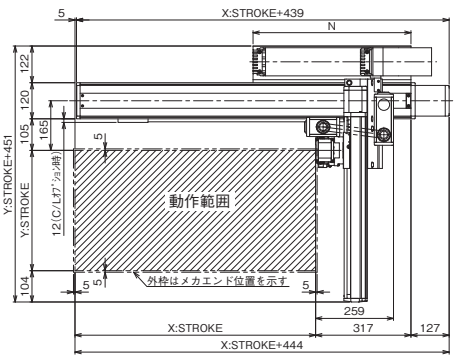
■ICSB3【ICSPB3】-BD□HS1□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

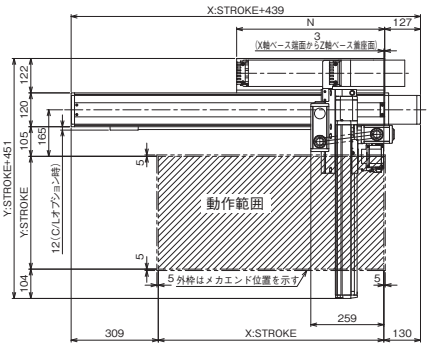
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

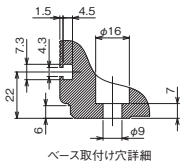
(組合わせ方向:1)



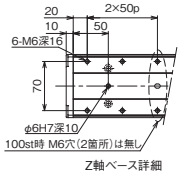


(組合わせ方向:3)

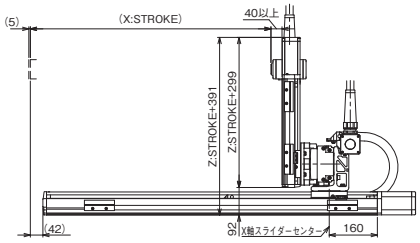


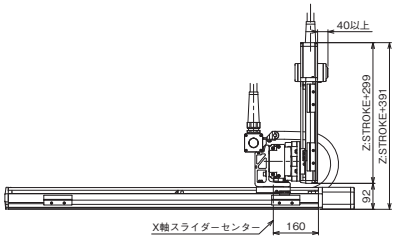


ベース取付け穴詳細



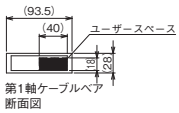
Z軸ベース詳細



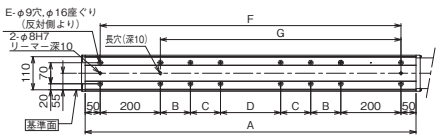




長穴詳細



第1軸ケーブルベア
断面図



Q寸法

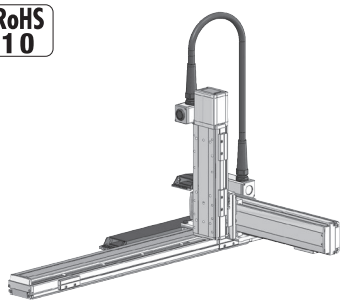
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	700	700	750	750	800	800	800	850	850
150	750	750	800	800	850	850	850	900	900
200	800	800	850	850	900	900	900	950	950
250	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000
300	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050
350	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100
400	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150

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

ICSB3-BD□HS3M
ICSPB3-BD□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BD□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPA3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

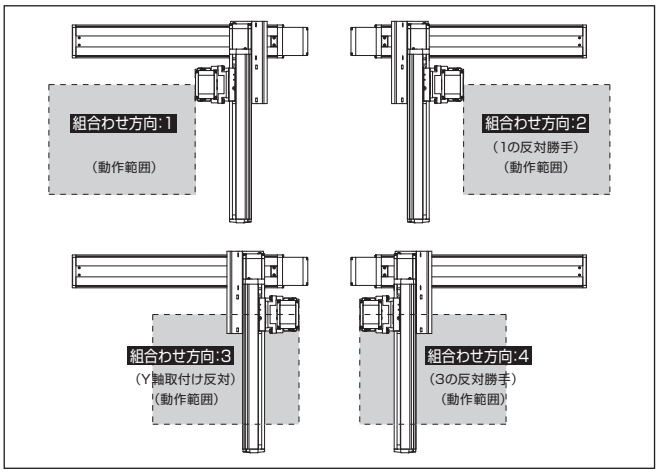
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BD1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BD2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BD3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BD4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-429
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BD□HS3M

	100〜400	450〜500	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	−		1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1200		−									
Z軸	600		−									

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BD□HS3M

	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500
Z軸ストローク 100	13.2	13.2	13.1	13.1	13.1	13.1	13.1	11.6	9.3
150	12.6	12.5	12.5	12.5	12.5	12.4	12.4	10.9	8.6
200	12.0	12.0	12.0	11.9	11.9	11.9	11.9	10.3	8.0
250	11.4	11.4	11.3	11.3	11.3	11.3	11.3	9.6	7.3
300	10.8	10.8	10.8	10.8	10.8	10.7	10.7	9.0	6.7
350	10.3	10.3	10.3	10.2	10.2	10.2	10.2	8.4	6.1
400	9.8	9.7	9.7	9.7	9.7	9.7	9.6	7.8	5.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

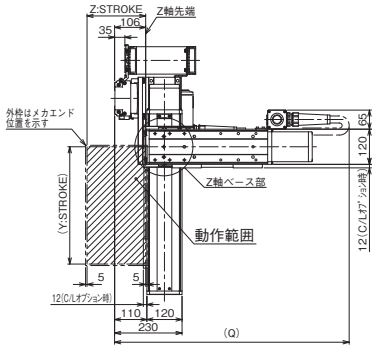
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

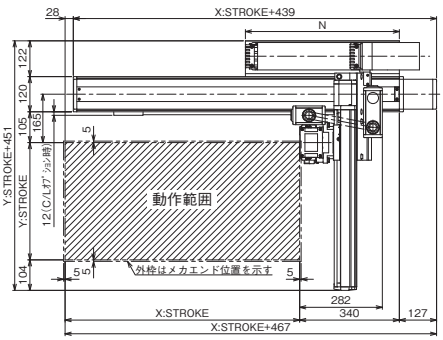
■ICSB3【ICSPB3】-BD□HS3M-CT-SC（ケーブルベア-自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

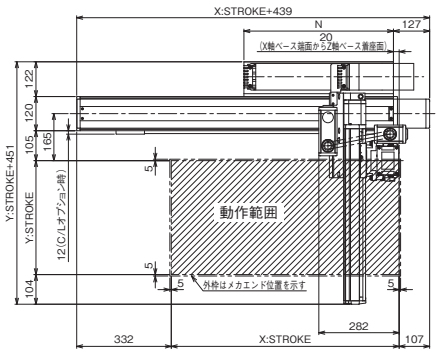
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

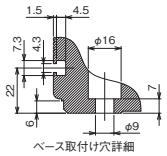


(組合わせ方向:1)

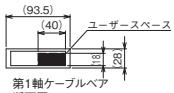


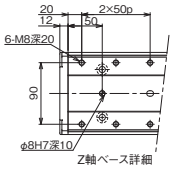
(組合わせ方向:3)

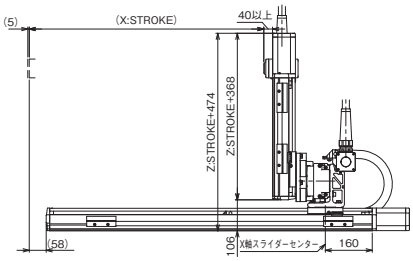


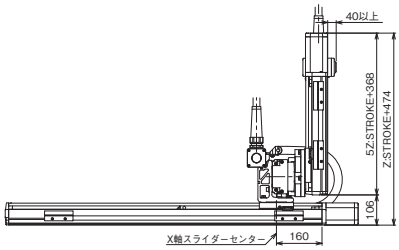


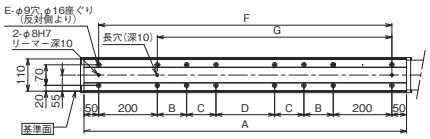












Q寸法

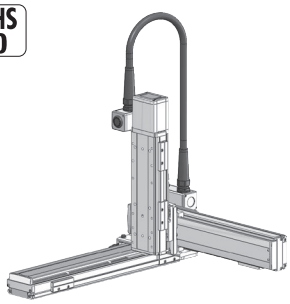
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	750	750	800	800	850	850	900	900	950
150	800	800	850	850	900	900	950	950	1000
200	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050
250	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
300	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
350	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
400	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250

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

ICSB3-BE□HS1□
ICSPB3-BE□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

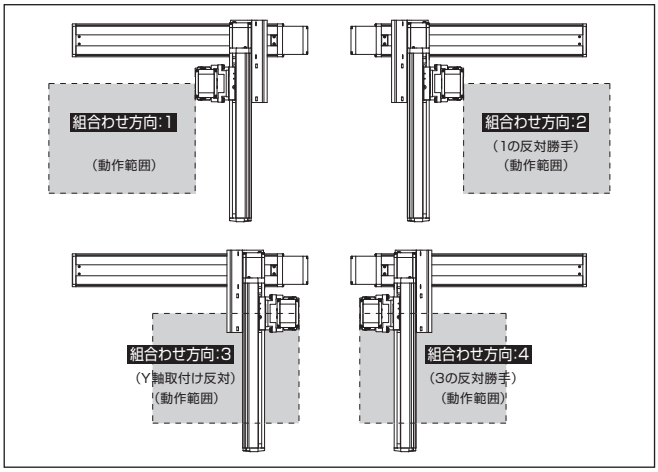
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BE1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BE2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BE3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BE4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BE4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BE□HS1M

	100〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			920	765
Y軸	1200			–	
Z軸	480	–			

■BE□HS1L

	100〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			920	765
Y軸	1200			–	
Z軸	240	–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BE□HS1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜700
100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8
350	2.4
400	2.1

■BE□HS1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100〜700
100	11.3
150	10.9
200	10.5
250	10.1
300	9.8
350	9.4
400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

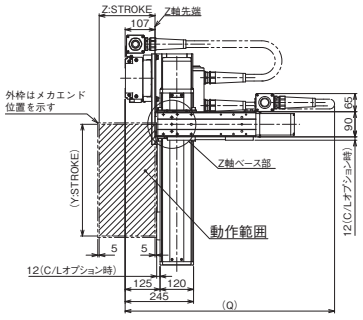
寸法図

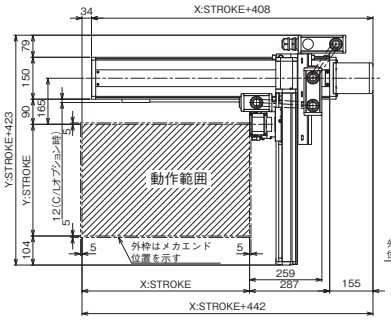
■ICSB3【ICSPB3】-BE□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

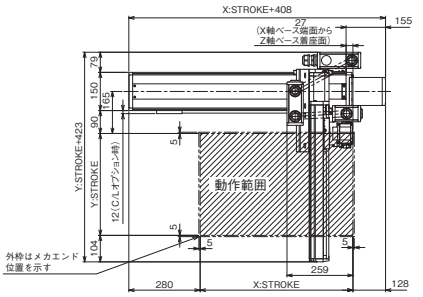
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

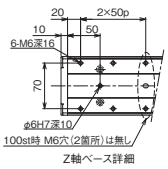
(組合わせ方向:1)

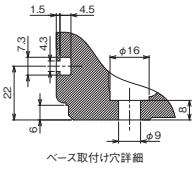


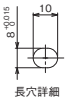


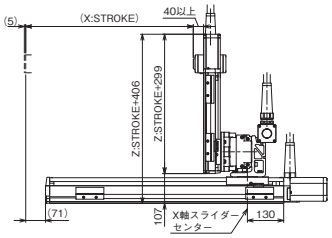
(組合わせ方向:3)

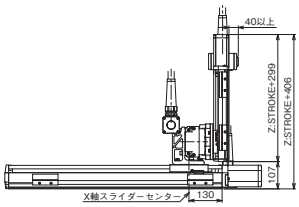


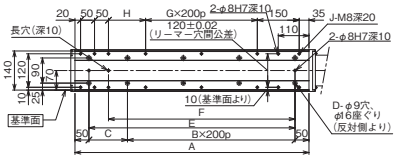












Q寸法

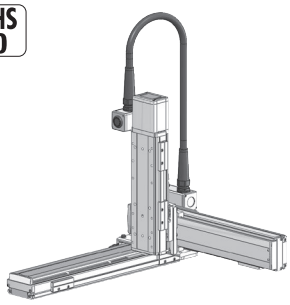
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
150	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
200	800	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
250	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
300	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
350	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
400	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250

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

ICSB3-BE□HS3M
ICSPB3-BE□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BE□HS3M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

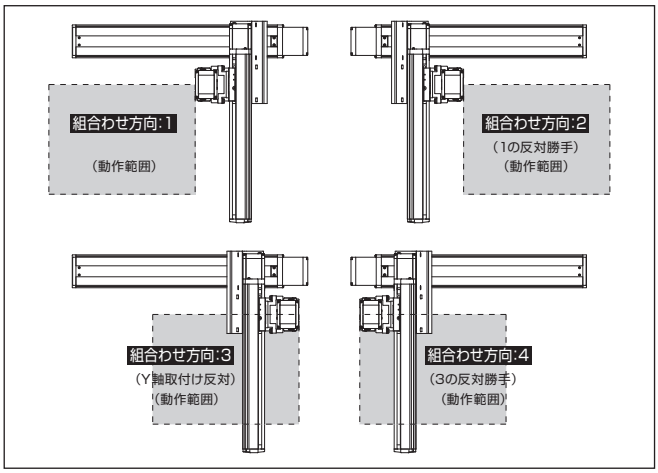
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BE1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BE2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BE3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BE4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BE□HS3M

	100〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			920	765
Y軸	1200			–	
Z軸	600	–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BE□HS3M

		Y軸ストローク	
		100〜650	700
Z軸ストローク	100	14.3	12.3
	150	13.6	11.6
	200	13.0	11.0
	250	12.3	10.3
	300	11.7	9.7
	350	11.1	9.1
	400	10.5	8.5

（注） 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

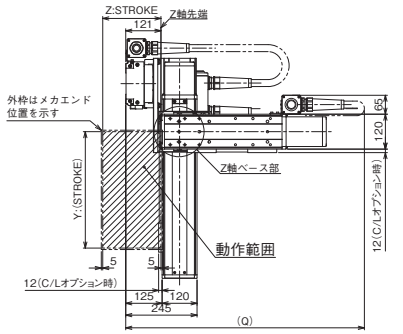
寸法図

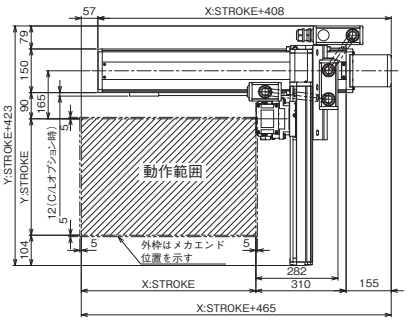
■ICSB3【ICSPB3】-BE□HS3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

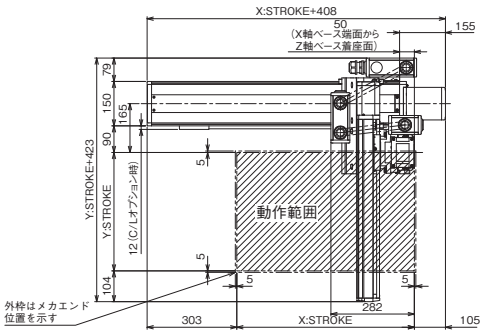
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

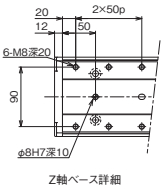
（組合わせ方向:1）



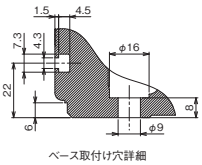


（組合わせ方向:3）

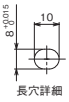


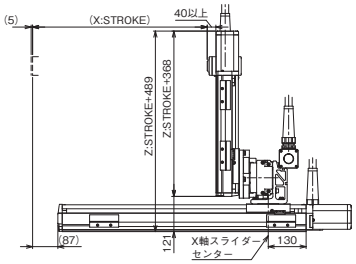


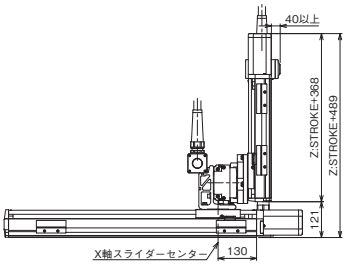
Z軸ベース詳細

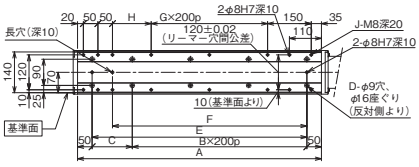


ベース取付け穴詳細









Q寸法

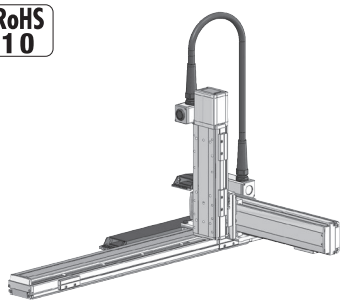
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	750	800	800	850	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050
150	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100
200	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
250	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-BF□HS1□
ICSPB3-BF□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸・Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

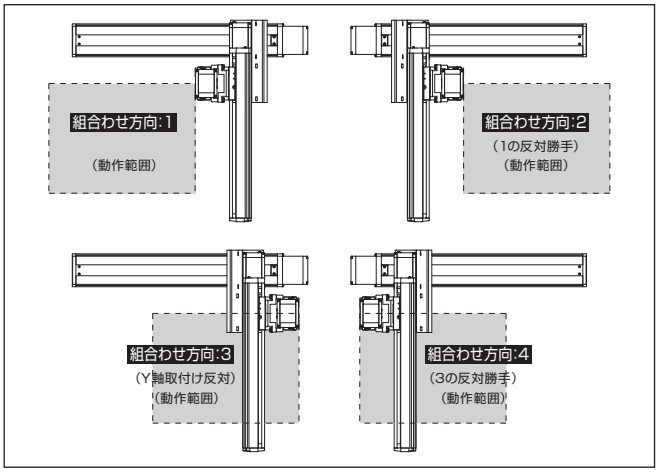
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BF1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BF2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BF3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BF4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-BF4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BF□HS1M

	100〜400	450〜700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		−													
Z軸	480	−														

■BF□HS1L

	100〜400	450〜700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		−													
Z軸	240	−														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BF□HS1M

		Y軸ストローク 100〜700
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■BF□HS1L

		Y軸ストローク 100〜700
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

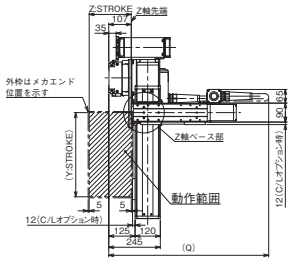
寸法図

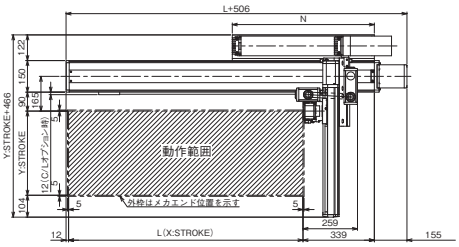
■ICSB3【ICSPB3】-BF□HS1□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

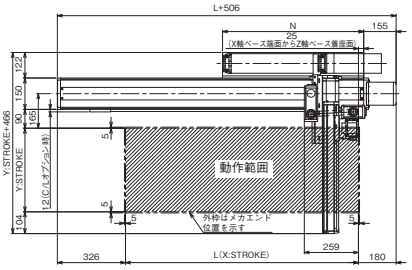
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

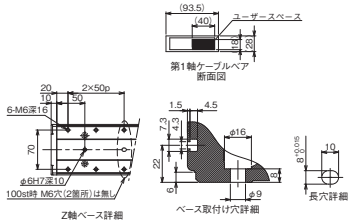
(組合わせ方向:1)

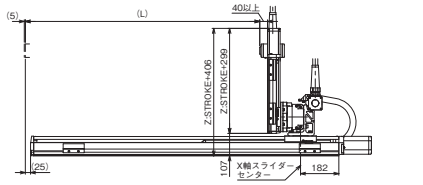


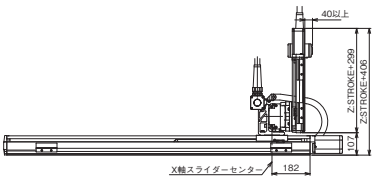


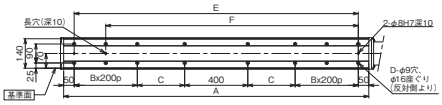
(組合わせ方向:3)











Q寸法

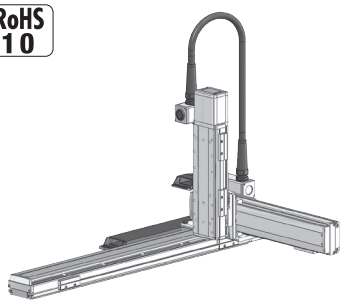
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	700	750	750	750	800	800	850	850	900	900	950	950	950
150	750	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
200	800	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
250	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
300	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
350	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
400	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250

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

ICSB3-BF□HS3M
ICSPB3-BF□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BF□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

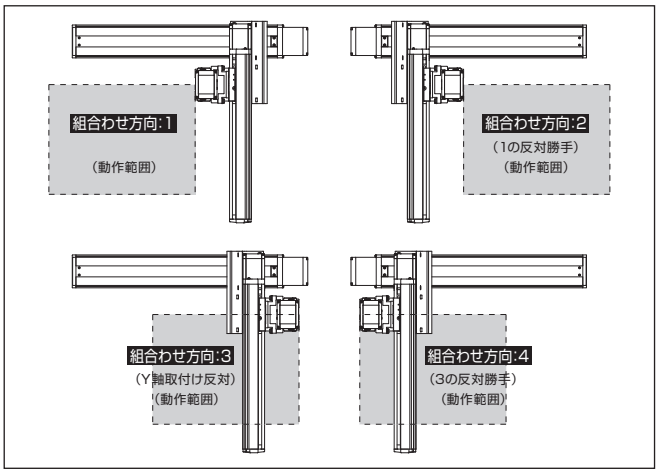
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BF1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BF2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BF3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BF4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-457
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BF□HS3M

	100〜400	450〜700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	1200		−													
Z軸	600		−													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BF□HS3M

		Y軸ストローク	
		100〜650	700
Z軸ストローク	100	14.3	12.3
	150	13.6	11.6
	200	13.0	11.0
	250	12.3	10.3
	300	11.7	9.7
	350	11.1	9.1
	400	10.5	8.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

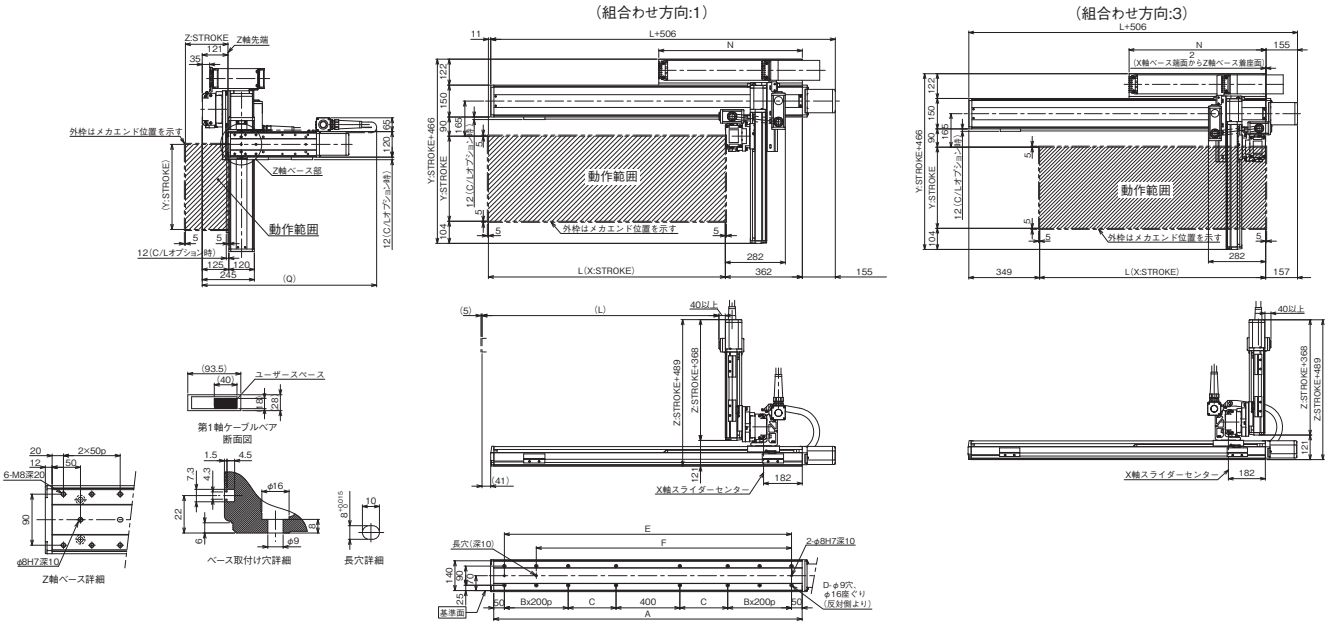
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BF□HS3M-CT-SC（ケーブルベア-自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



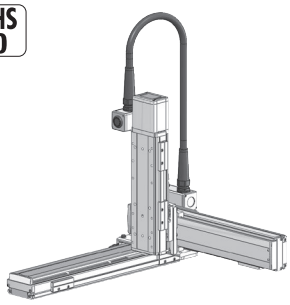
Q寸法

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

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

ICSB3-BP□HS4□
ICSPB3-BP□HS4□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BP□HS4□ - WA - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～100 100mm～1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～70 100mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

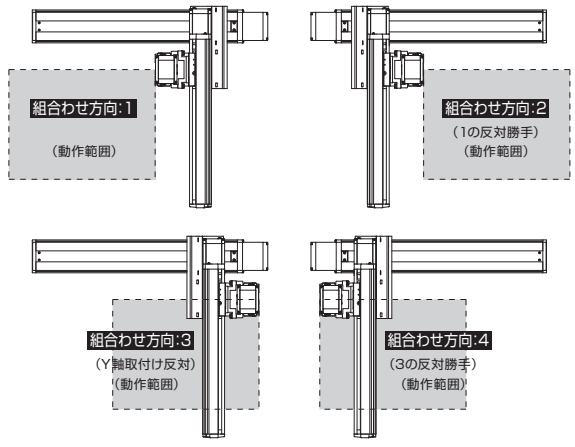
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BP1HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP1HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BP2HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP2HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BP3HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP3HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BP4HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP4HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ⌇ 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□HS4H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000
X軸	2500				2260
Y軸	2400		–		
Z軸	1200	–			

■BP□HS4M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000
X軸	2500				2260
Y軸	2400		–		
Z軸	600	–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□HS4H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0
150	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
200	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2
250	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3
300	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5
350	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6
400	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8
450	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9
500	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0

■BP□HS4M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	25.1	24.4	23.5	22.7	21.9	21.1	20.3	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3
150	24.3	23.6	22.7	21.9	21.1	20.2	19.5	18.6	17.8	16.9	16.2	15.3	14.5
200	23.4	22.8	21.9	21.1	20.3	19.4	18.7	17.8	17.0	16.1	15.3	14.5	13.7
250	22.6	22.0	21.1	20.2	19.5	18.6	17.9	17.0	16.2	15.3	14.5	13.7	12.9
300	21.9	21.2	20.4	19.5	18.8	17.9	17.1	16.3	15.4	14.6	13.8	13.0	12.2
350	21.1	20.4	19.6	18.7	18.0	17.1	16.3	15.5	14.6	13.8	13.0	12.2	11.4
400	20.4	19.7	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	13.9	13.1	12.3	11.4	10.7
450	19.6	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.2	11.5	10.6	9.9
500	18.8	18.1	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.3	11.4	10.7	9.8	9.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

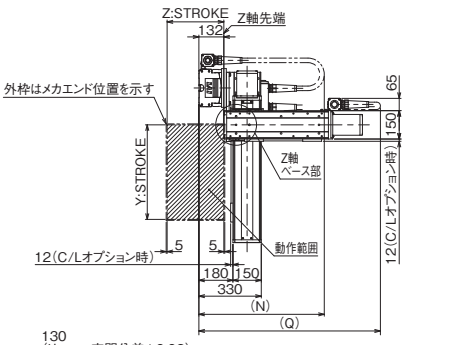
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

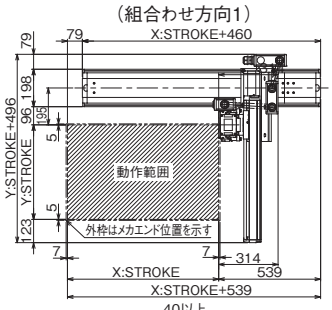
寸法図

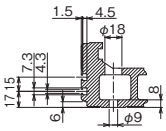
■ICSB3【ICSPB3】-BP□HS4□-SC-SC(自立ケーブル仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

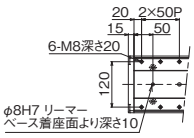
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD

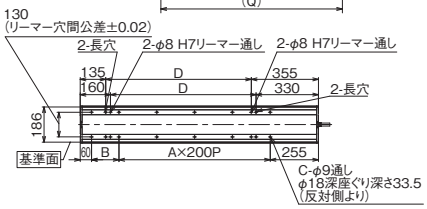


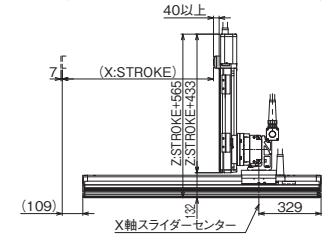






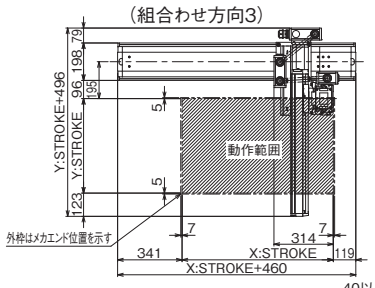


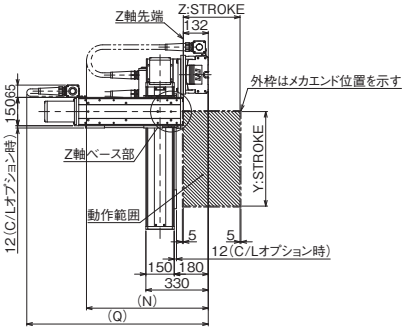


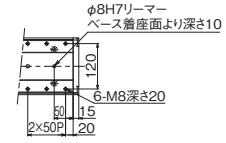


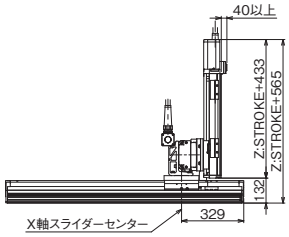
■ICSB3【ICSPB3】-BP□HS4□-SC-SC(自立ケーブル仕様)組合わせ方向3

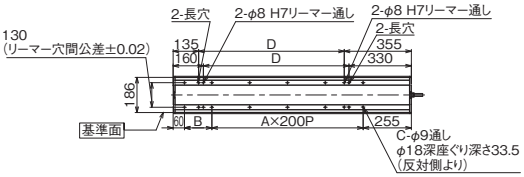
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

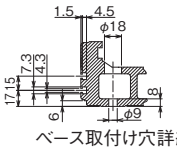














Q寸法

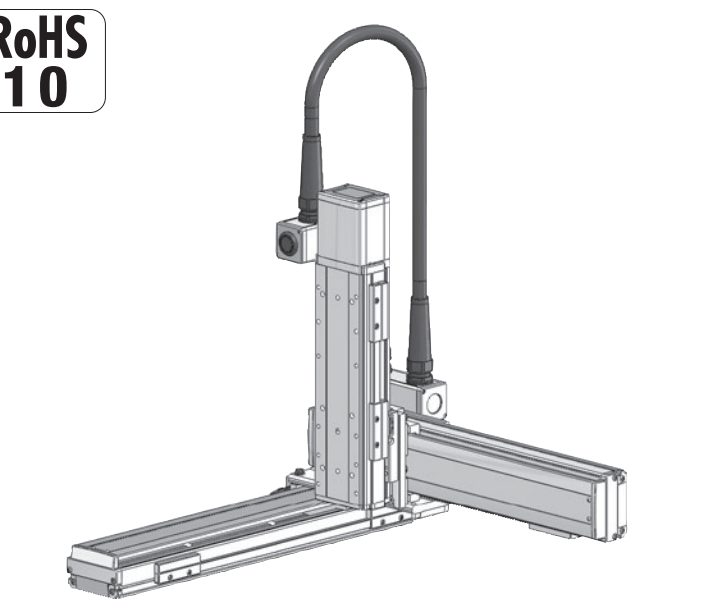
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-BP□MS4□
ICSPB3-BP□MS4□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BP□MS4□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

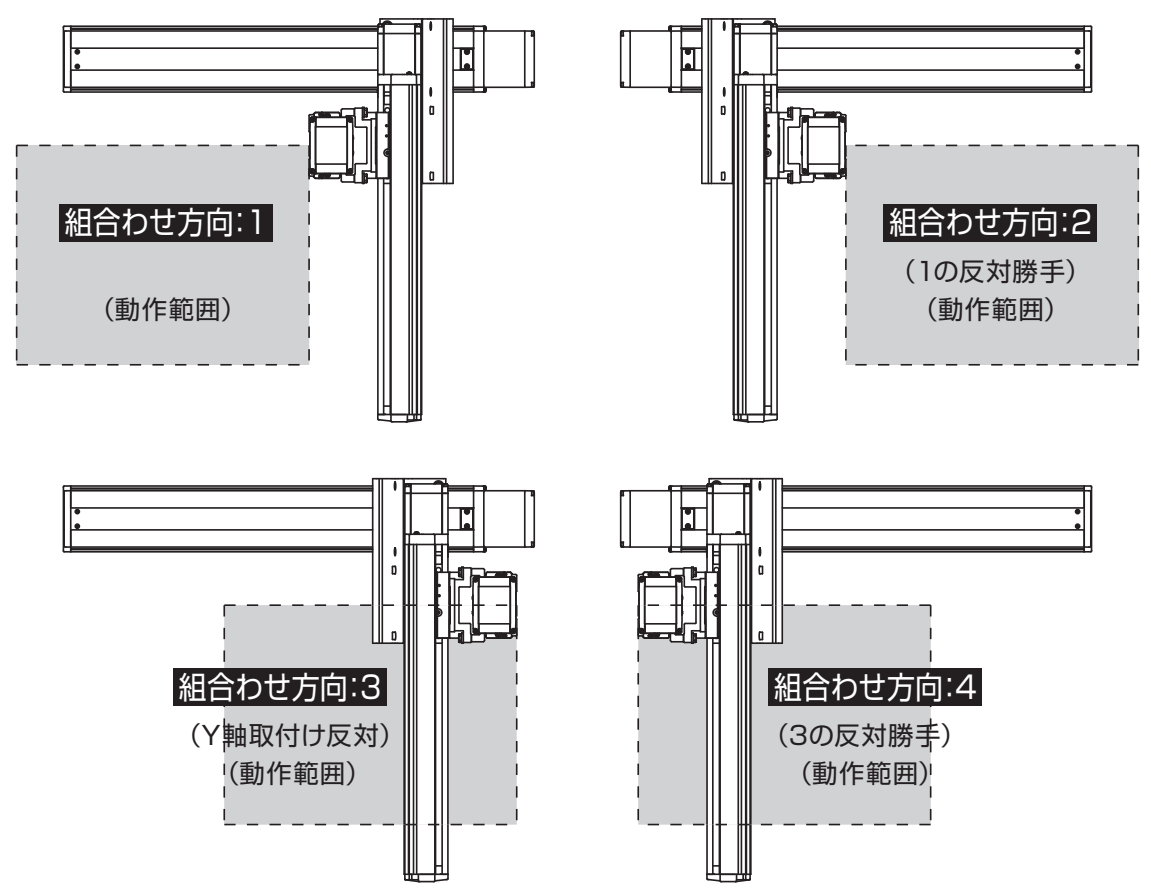
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BP1MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP1MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BP2MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP2MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BP3MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP3MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BP4MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BP4MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXM-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-469
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注)　上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注)　上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注)　上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BP□MS4H

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000
X軸	1250				1130
Y軸	1200		－		
Z軸	1200	－			

■BP□MS4M

	100～500	550～700	750～800	850～900	950～1000
X軸	1250				1130
Y軸	1200		－		
Z軸	600	－			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BP□MS4H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0
150	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
200	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2
250	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3
300	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5
350	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6
400	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8
450	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9
500	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0

■BP□MS4M

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	29.1	25.4	22.1	19.1
150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	28.2	24.5	21.2	18.2
200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	27.3	23.6	20.3	17.3
250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	26.4	22.7	19.4	16.4
300	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	25.6	21.9	18.6	15.6
350	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.5	27.0	24.7	21.0	17.7	14.7
400	26.8	26.8	26.8	26.8	26.8	26.4	26.0	25.5	25.1	23.9	20.2	16.9	13.9
450	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.2	22.8	19.3	16.0	13.0
500	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	18.4	15.1	12.1

(注)　定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向（注3）	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）（注4）	B	5-563
クリープセンサー（Y軸/Z軸 限定）（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

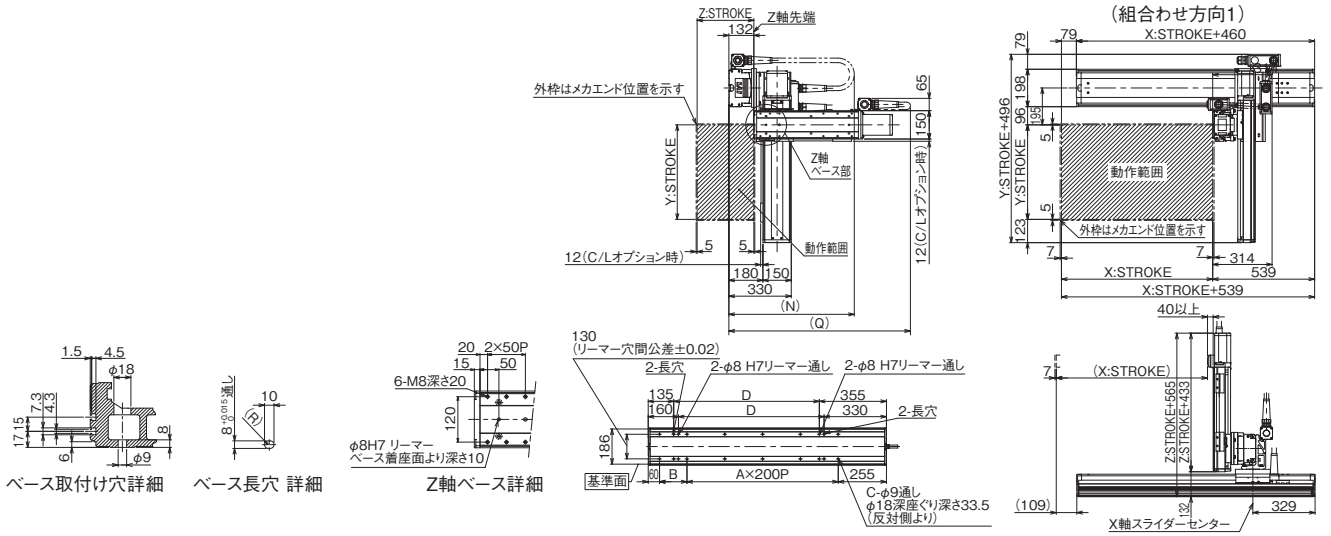
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BP□MS4□-SC-SC(自立ケーブル仕様)組合わせ方向1

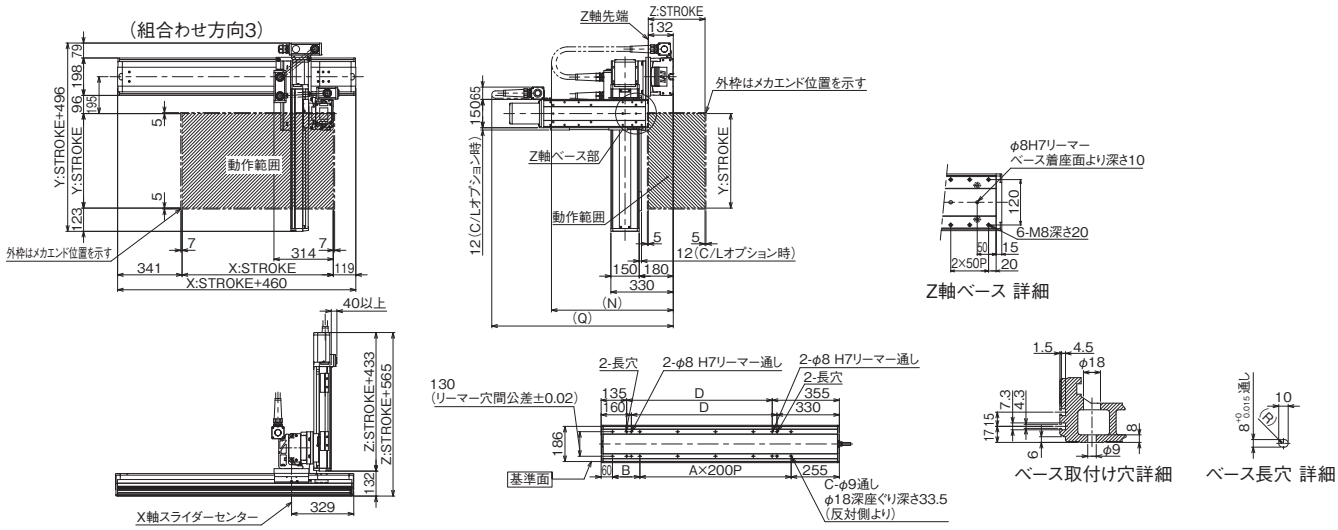
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-BP□MS4□-SC-SC(自立ケーブル仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。



Q寸法

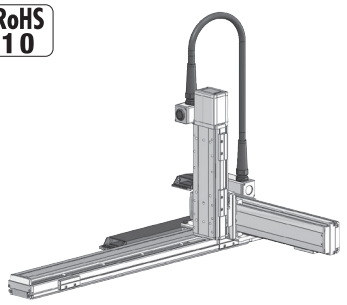
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-BQ□HS4□
ICSPB3-BQ□HS4□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□HS4□ - WA - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90 ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

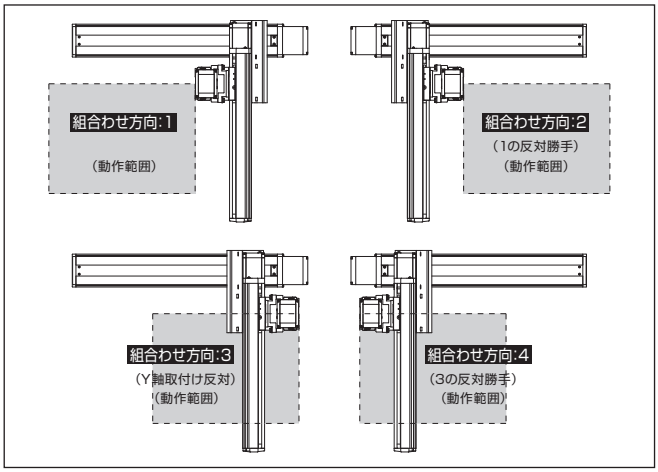
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ1HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ1HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ2HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ2HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ3HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ3HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ4HS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ4HS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ～ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-50-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□HS4H

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		2500
Y軸	2400		–
Z軸	1200	–	

■BQ□HS4M

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		2500
Y軸	2400		–
Z軸	600	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□HS4H

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0
150	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
200	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2
250	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3
300	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5
350	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6
400	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8
450	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9
500	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0

■BQ□HS4M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	25.1	24.4	23.5	22.7	21.9	21.1	20.3	19.4	18.6	17.7	17.0	16.1	15.3
150	24.3	23.6	22.7	21.9	21.1	20.2	19.5	18.6	17.8	16.9	16.2	15.3	14.5
200	23.4	22.8	21.9	21.1	20.3	19.4	18.7	17.8	17.0	16.1	15.3	14.5	13.7
250	22.6	22.0	21.1	20.2	19.5	18.6	17.9	17.0	16.2	15.3	14.5	13.7	12.9
300	21.9	21.2	20.4	19.5	18.8	17.9	17.1	16.3	15.4	14.6	13.8	13.0	12.2
350	21.1	20.4	19.6	18.7	18.0	17.1	16.3	15.5	14.6	13.8	13.0	12.2	11.4
400	20.4	19.7	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	13.9	13.1	12.3	11.4	10.7
450	19.6	18.9	18.0	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.2	11.5	10.6	9.9
500	18.8	18.1	17.2	16.4	15.6	14.8	14.0	13.1	12.3	11.4	10.7	9.8	9.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

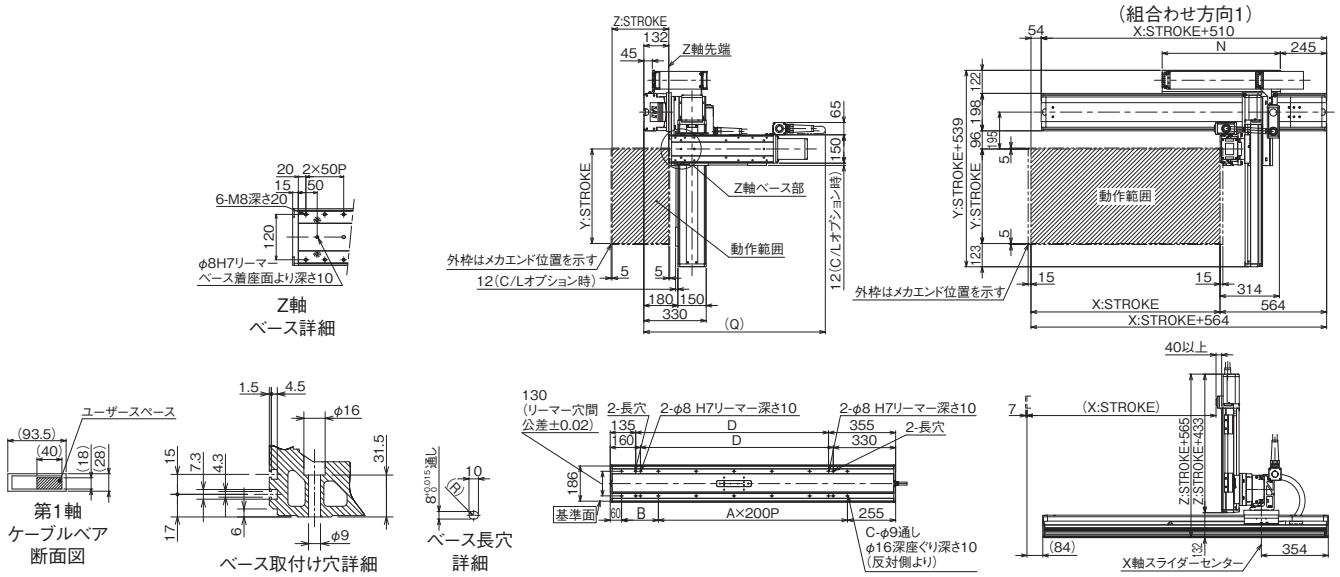
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HS4□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)組合わせ方向1

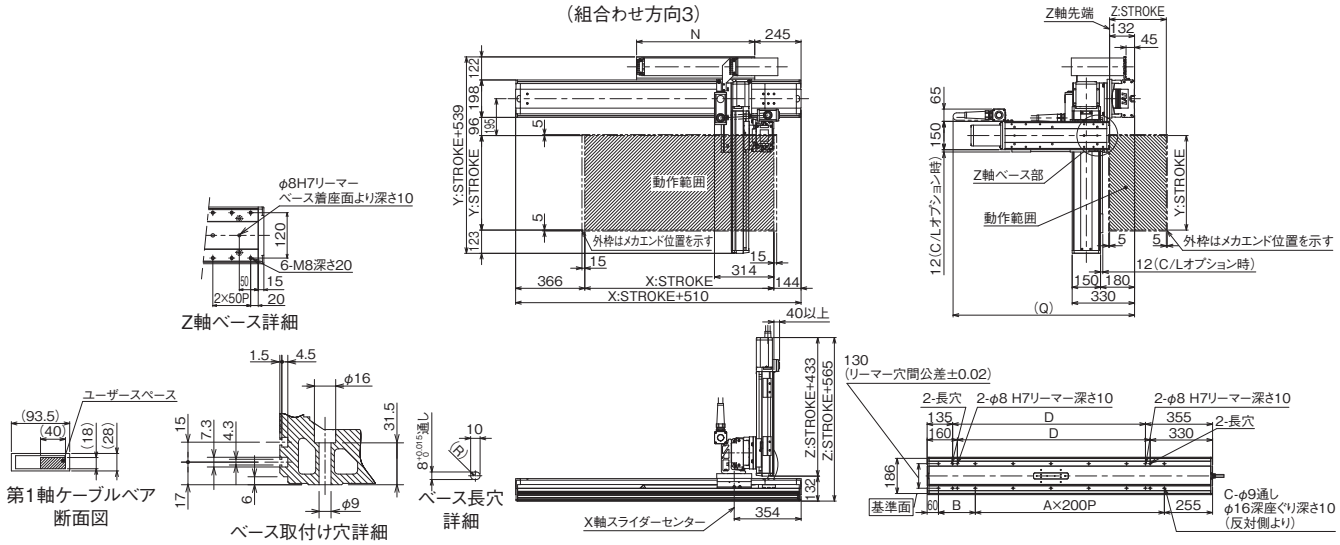
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-BQ□HS4□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。



Q寸法

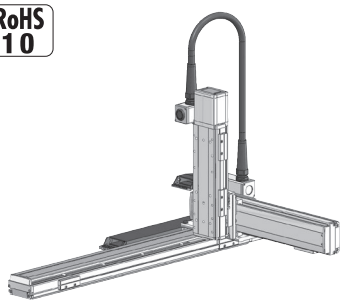
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200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

X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BQ□MS4□
ICSPB3-BQ□MS4□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - BQ□MS4□ - WA - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	90 ～ 300 3000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸 /Z 軸が 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

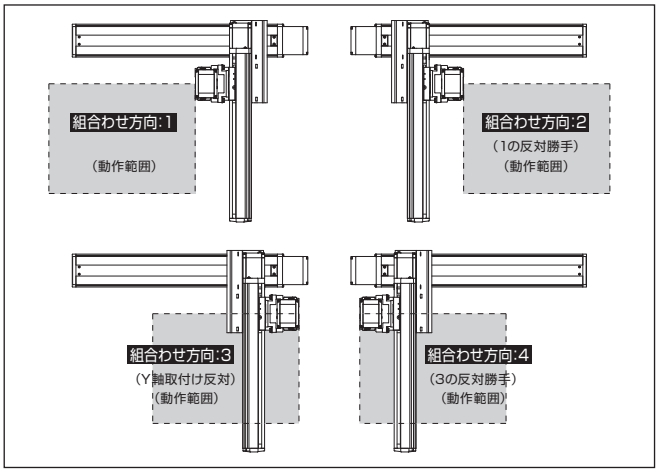
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ1MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ1MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ2MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ2MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ3MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ3MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BQ4MS4H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-BQ4MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	90：900mm ～ 300：3000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-WXMX-①-750-25-②-T□-⑪-③	3-473
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑪-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BQ□MS4H

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		1250
Y軸	1200		–
Z軸	1200	–	

■BQ□MS4M

	100～500	550～700	900～3000
X軸	–		1250
Y軸	1200		–
Z軸	600	–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BQ□MS4H

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0
150	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
200	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2	10.2
250	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3	9.3
300	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5
350	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6	7.6
400	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8	6.8
450	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9	5.9
500	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0

■BQ□MS4M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	29.1	25.4	22.1	19.1
150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	28.2	24.5	21.2	18.2
200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	27.3	23.6	20.3	17.3
250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	26.4	22.7	19.4	16.4
300	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	28.5	25.6	21.9	18.6	15.6
350	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.6	27.5	27.0	24.7	21.0	17.7	14.7
400	26.8	26.8	26.8	26.8	26.8	26.4	26.0	25.5	25.1	23.9	20.2	16.9	13.9
450	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.5	23.2	22.8	19.3	16.0	13.0
500	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	19.2	18.4	15.1	12.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向 (注3)	A1/A3	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (Y軸/Z軸 限定) (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (Y軸/Z軸 限定) (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

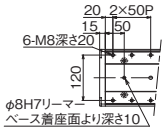
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

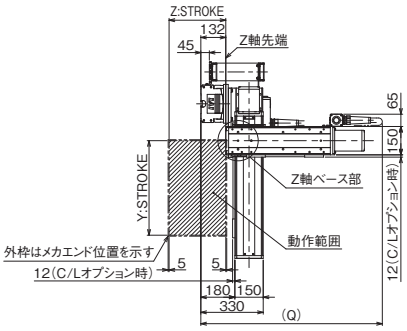
■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MS4□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

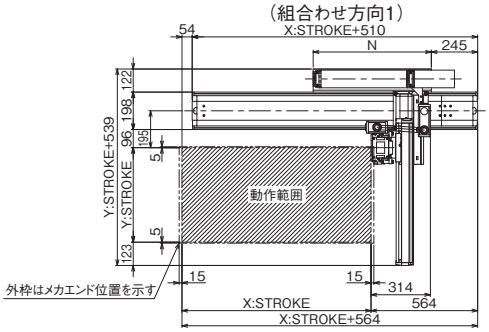
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

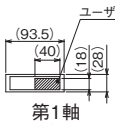


Z軸
ベース詳細

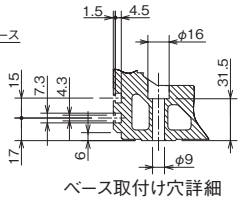


(組合わせ方向1)

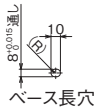




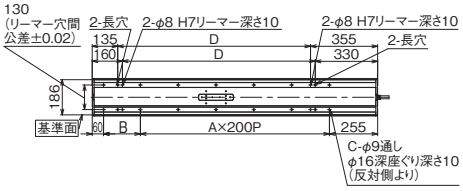
第1軸
ケーブルベア
断面図

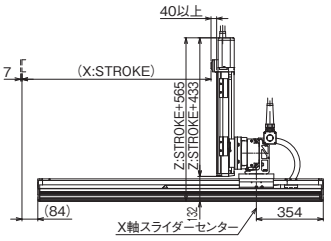


ベース取付け穴詳細



ベース長穴
詳細

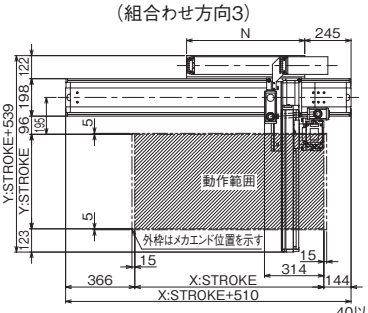


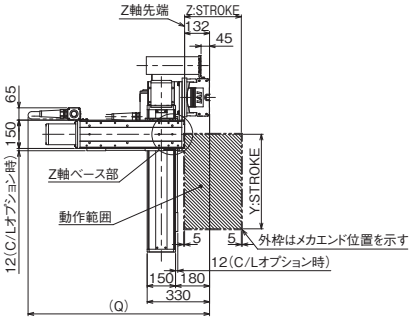


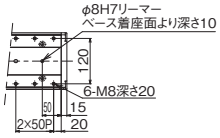
■ICSB3【ICSPB3】-BQ□MS4□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

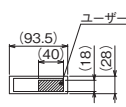
(組合わせ方向3)



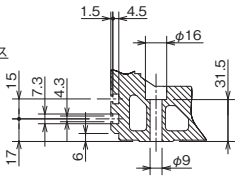




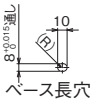
Z軸ベース詳細



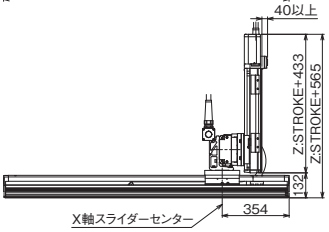
第1軸ケーブルベア
断面図

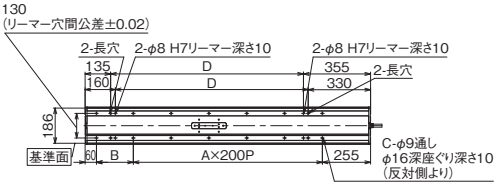


ベース取付け穴詳細



ベース長穴
詳細





Q寸法

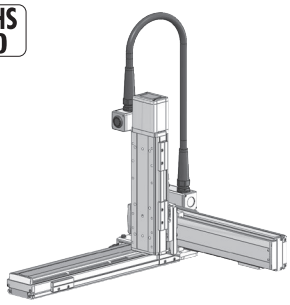
Y軸 / Z軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
150	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
200	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
250	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150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

X軸ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15
B	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195	295	195
C	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
D	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
N	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625

ICSB3-BM□HS4H
ICSPB3-BM□HS4H

±10μm 標準　±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

BM□HS4H – □ – □ – □ □ – □ □ – □ □ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A アブソリュート I インクリメンタル	10～100 100mm(50mmごと)～1000mm	下記オプション表参照	10～70 100mm(50mmごと)～700mm	下記オプション表参照	10～50 100mm(50mmごと)～500mm	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

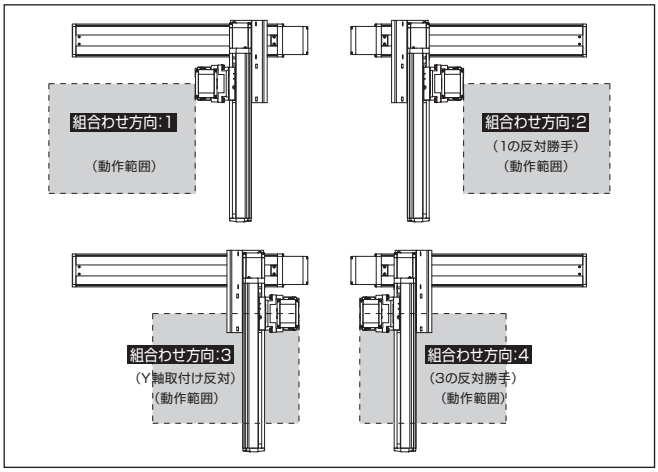
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-BM1HS4H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-BM2HS4H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-BM3HS4H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-BM4HS4H-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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	10：100mm ～ 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-50-②-T□-⑩-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-④-T□-⑩-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-⑩-⑥-T□-⑩-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BM□HS4H

	100～500	550～700	750～900	950～1000
X軸	2500			2320
Y軸	2400		–	
Z軸	1200	–		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BM□HS4H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	100～700
100	12.0
150	11.1
200	10.2
250	9.3
300	8.5
350	7.6
400	6.8
450	5.9
500	5.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y, Z軸)
X軸モーター出力／リード	750W/50mm
Y軸モーター出力／リード	400W/40mm
Z軸モーター出力／リード	400W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

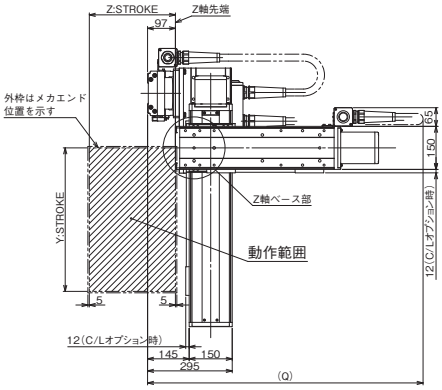
寸法図

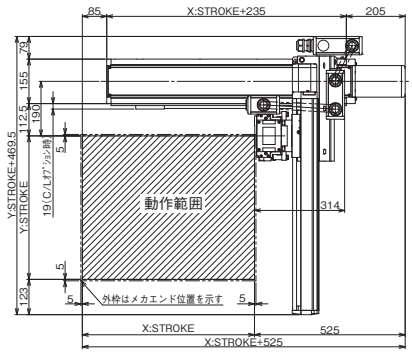
■ICSB3【ICSPB3】-BM□HS4H-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

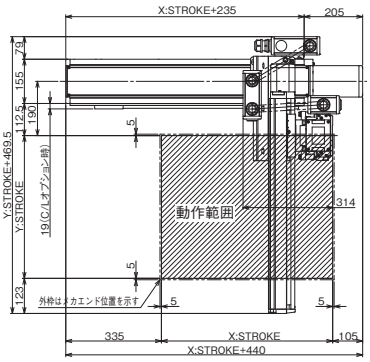
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

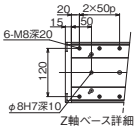
(組合わせ方向:1)



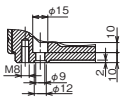


(組合わせ方向:3)





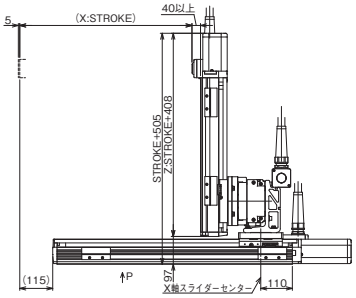
Z軸ベース詳細

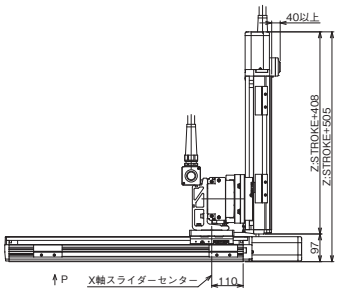


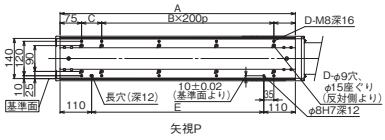
ベース取付け穴詳細



長穴詳細







矢視P

Q寸法

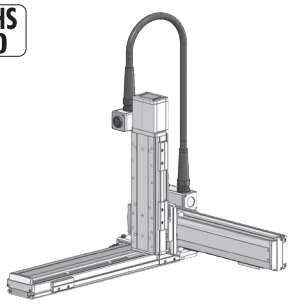
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-BM□MS4M
ICSPB3-BM□MS4M

±10μm 標準　±5μm 高精度

RoHS 10



■型式項目

BM□MS4M – □ – □ – □ – □ – □ – □ – T□ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A アブソリュート I インクリメンタル	10 100mm ～ 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

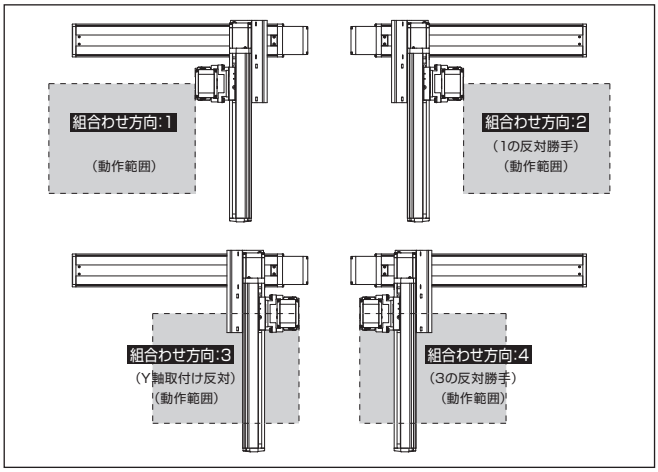
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-BM1MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-BM2MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-BM3MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-BM4MS4M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	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	10：100mm ⌇ 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	10：100mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	SSPA-LXM-①-750-25-②-T□-⑩-③-XH	3-487
Y軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-④-T□-⑩-⑤	3-441
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-441

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■BM□MS4M

	100～500	550～700	750～900	950～1000
X軸	1250			1160
Y軸	1200		–	
Z軸	600	–		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■BM□MS4M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	32.0	29.2	25.1	21.5	18.3	15.3	12.8
150	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	31.1	28.3	24.2	20.6	17.4	14.4	11.9
200	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	30.2	27.4	23.3	19.7	16.5	13.5	11.0
250	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.3	29.2	26.5	22.4	18.8	15.6	12.6	10.1
300	28.5	28.5	28.5	28.0	27.5	26.6	25.9	25.2	21.6	18.0	14.8	11.8	9.3
350	27.0	26.5	25.7	25.1	24.5	23.8	23.2	22.6	20.7	17.1	13.9	10.9	8.4
400	24.5	23.9	23.3	22.7	22.1	21.5	21.0	20.4	19.7	16.3	13.1	10.1	7.6
450	22.2	21.6	21.1	20.5	20.0	19.4	18.9	18.3	17.7	15.4	12.2	9.2	6.7
500	19.2	19.2	19.2	18.6	18.1	17.5	17.1	16.5	16.0	14.5	11.3	8.3	5.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理(X軸)/アルミ　白色アルマイト処理(Y, Z軸)
X軸モーター出力／リード	750W/25mm
Y軸モーター出力／リード	400W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

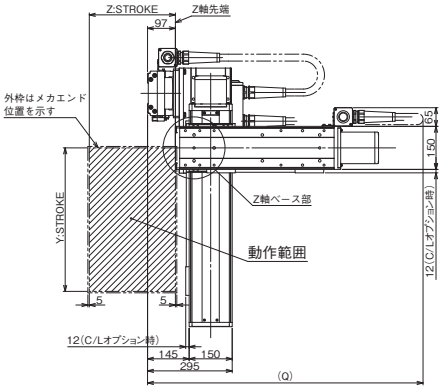
寸法図

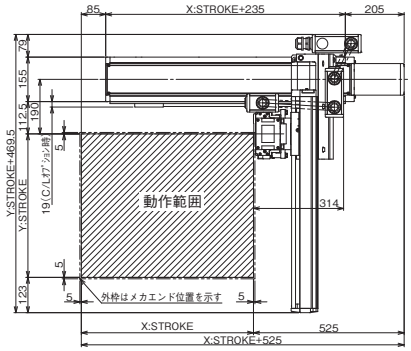
■ICSB3【ICSPB3】-BM□MS4M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

（注）図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

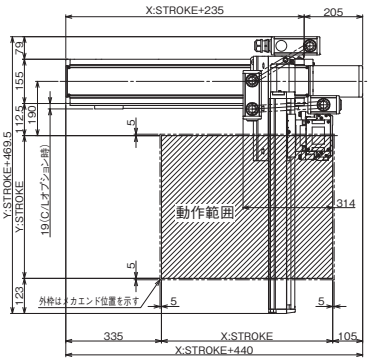
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

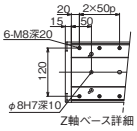
（組合わせ方向:1）

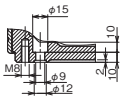




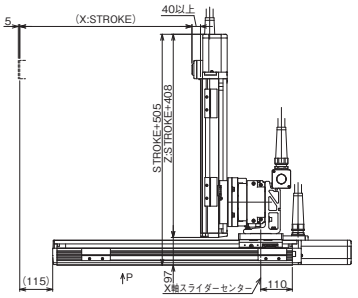
（組合わせ方向:3）

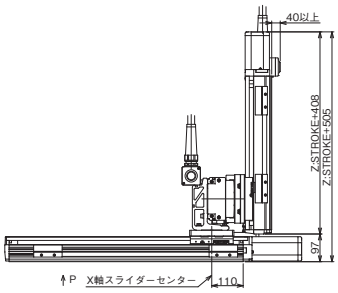


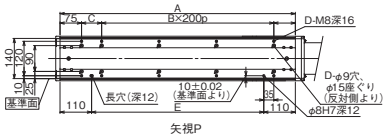












Q寸法

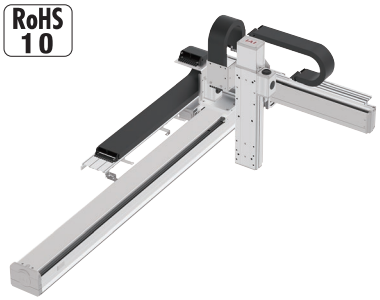
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-B1N□HS3M
ICSPB3-B1N□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸/Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	60 600mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

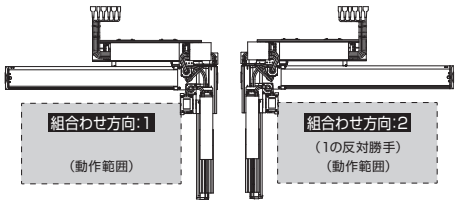
XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB3【ICSPB3】-B1N1HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	ICSB3【ICSPB3】-B1N2HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	60：600mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-40-①-T□-②-⑩	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑨-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-⑨-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑩には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−			2400	
Y軸	−		1200		−
Z軸	600			−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.8	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.7
150	12.2	11.5	10.9	10.3	9.7	9.0	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.6	10.9	10.4	9.8	9.2	8.5	7.9	7.2	6.7	6.1	5.5
250	11.0	10.3	9.7	9.1	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.9
300	10.4	9.8	9.2	8.6	8.0	7.3	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	9.9	9.2	8.6	8.1	7.5	6.8	6.2	5.5	5.0	4.4	3.8
400	9.4	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.6	5.0	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.2	7.5	6.9	6.3	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.7	2.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

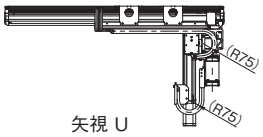
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

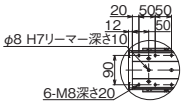
■ICSB3【ICSPB3】-B1N1HS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

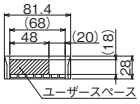
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



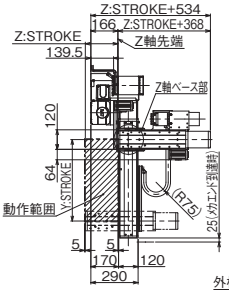
矢視 U

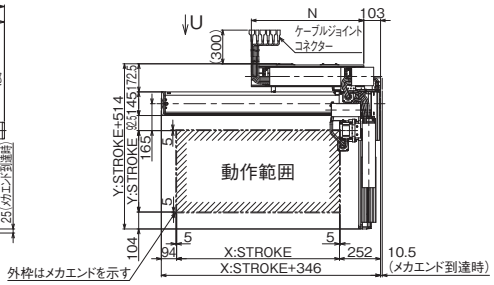


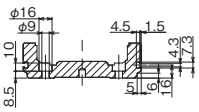
Z軸スライダー詳細



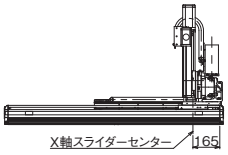
第2軸,第3軸ケーブルベア断面図

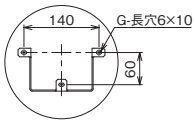




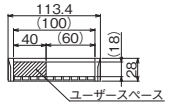


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細





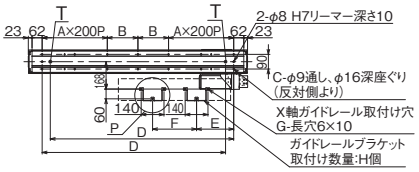
詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図

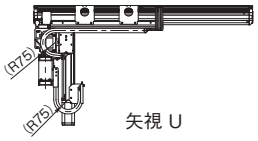


X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)

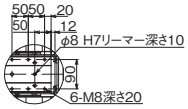


■ICSB3【ICSPB3】-B1N2HS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

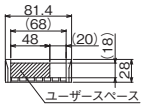
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



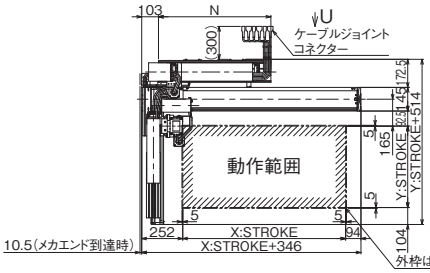
矢視 U

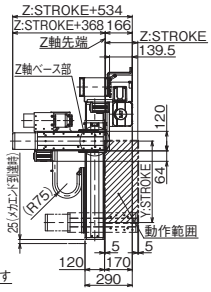


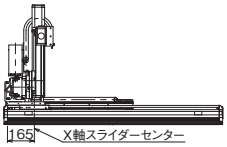
Z軸スライダー詳細

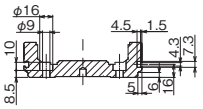


第2軸,第3軸ケーブルベア断面図

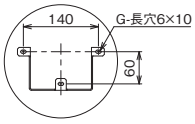




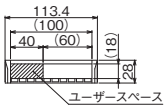




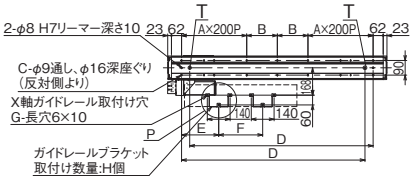
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細



詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図





X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)

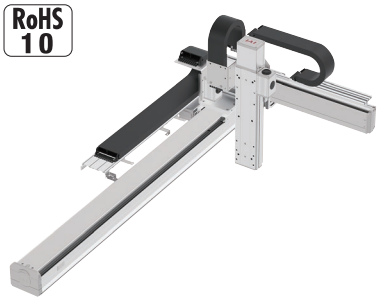
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB3-B1N□MS3M
ICSPB3-B1N□MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B1N□MS3M - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	60 600mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

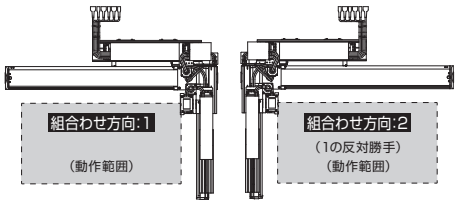
XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB3【ICSPB3】-B1N1MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	ICSB3【ICSPB3】-B1N2MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	60：600mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMS-WA-400-20-①-T□-②-⑩	3-551
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑨-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-⑨-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑩には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−			1300	
Y軸	−		1200		−
Z軸		600		−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3
150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6
200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0
250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3
300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7
350	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
400	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5
450	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8
500	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

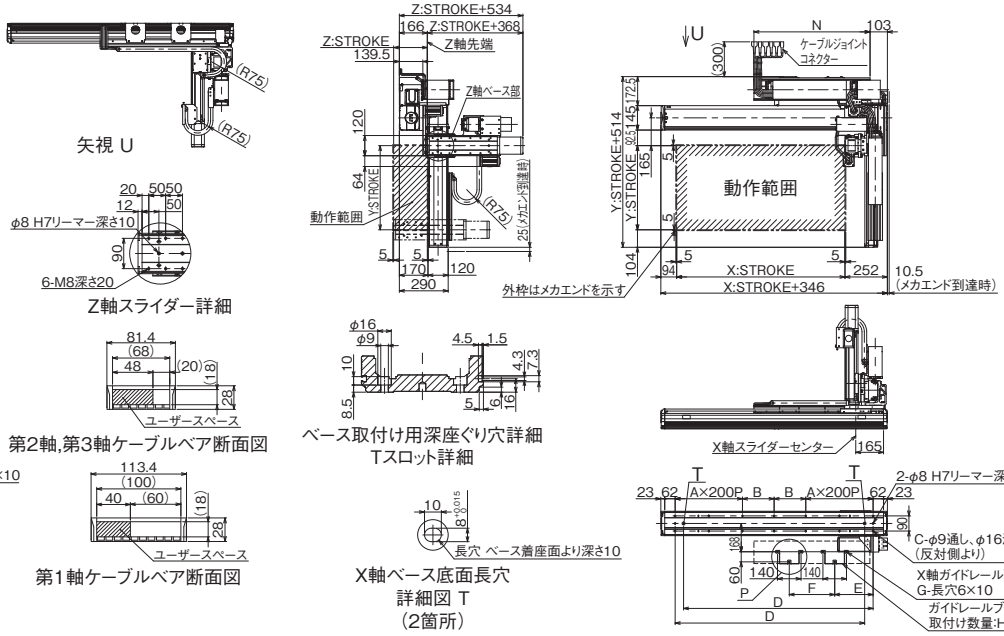
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-B1N1MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

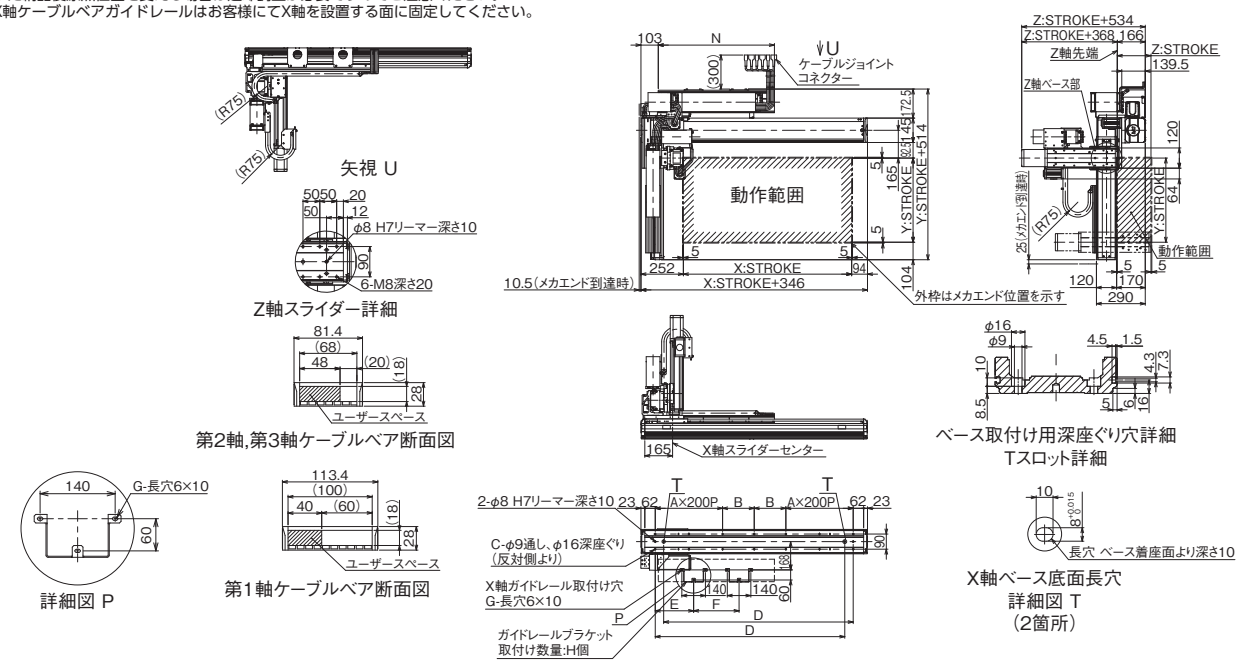
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-B1N2MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



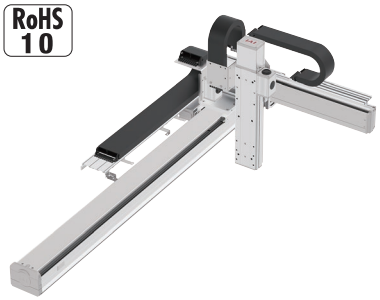
X軸ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
E	158	158	158	158	158	158	158	158	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	210	235	260	285	310	335	360	385	270	295	320	345	370	395	420	445	470
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	490	515	540	565	590	615	640	665	690	715	740	765	790	815	840	865	890

X軸ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
B	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
D	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	495	520	545	570	595	620	645	670	695	720	745	770	795	820	845	870	895
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
N	915	940	965	990	1015	1040	1065	1090	1115	1140	1165	1190	1215	1240	1265	1290	1315

ICSB3-B2N□HS3M
ICSPB3-B2N□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸/Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 300 3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

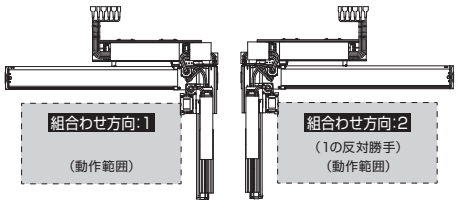
XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB3【ICSPB3】-B2N1HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	ICSB3【ICSPB3】-B2N2HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	230：2300mm 〜 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-40-①-T□-②-⑩	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑨-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-⑨-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。
(注) 上記型式の⑩には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2200	2300〜3000
X軸	−					2400
Y軸	−		1200		−	
Z軸		600		−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.8	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.7
150	12.2	11.5	10.9	10.3	9.7	9.0	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.6	10.9	10.4	9.8	9.2	8.5	7.9	7.2	6.7	6.1	5.5
250	11.0	10.3	9.7	9.1	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.9
300	10.4	9.8	9.2	8.6	8.0	7.3	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	9.9	9.2	8.6	8.1	7.5	6.8	6.2	5.5	5.0	4.4	3.8
400	9.4	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.6	5.0	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.2	7.5	6.9	6.3	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.7	2.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

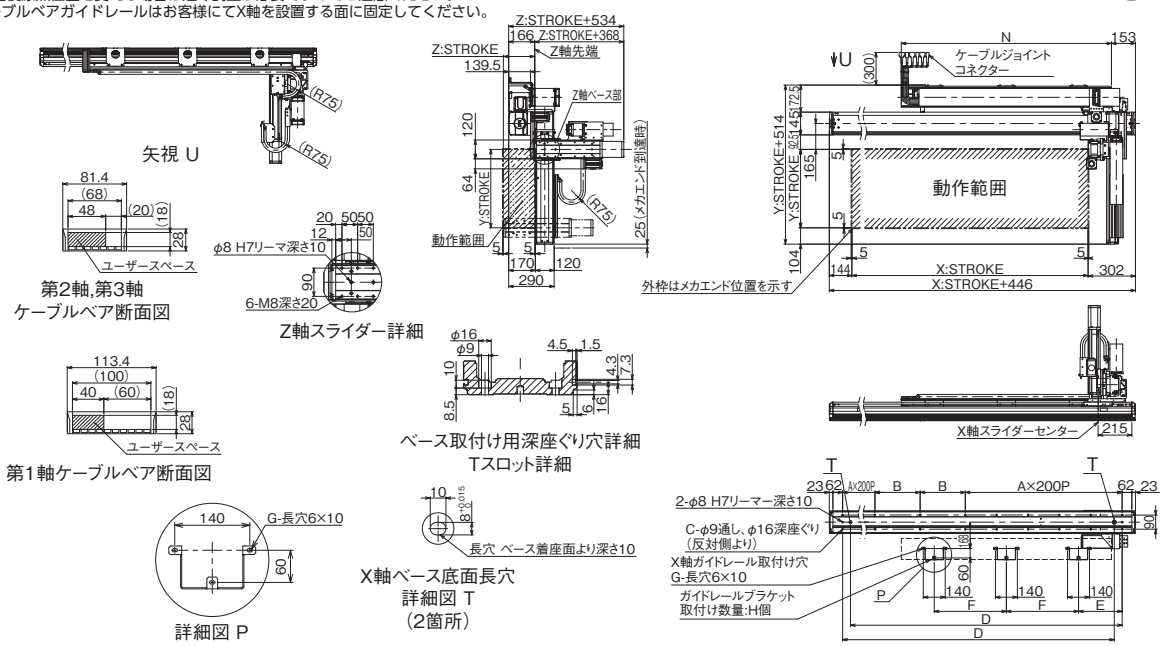
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-B2N1HS3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向1

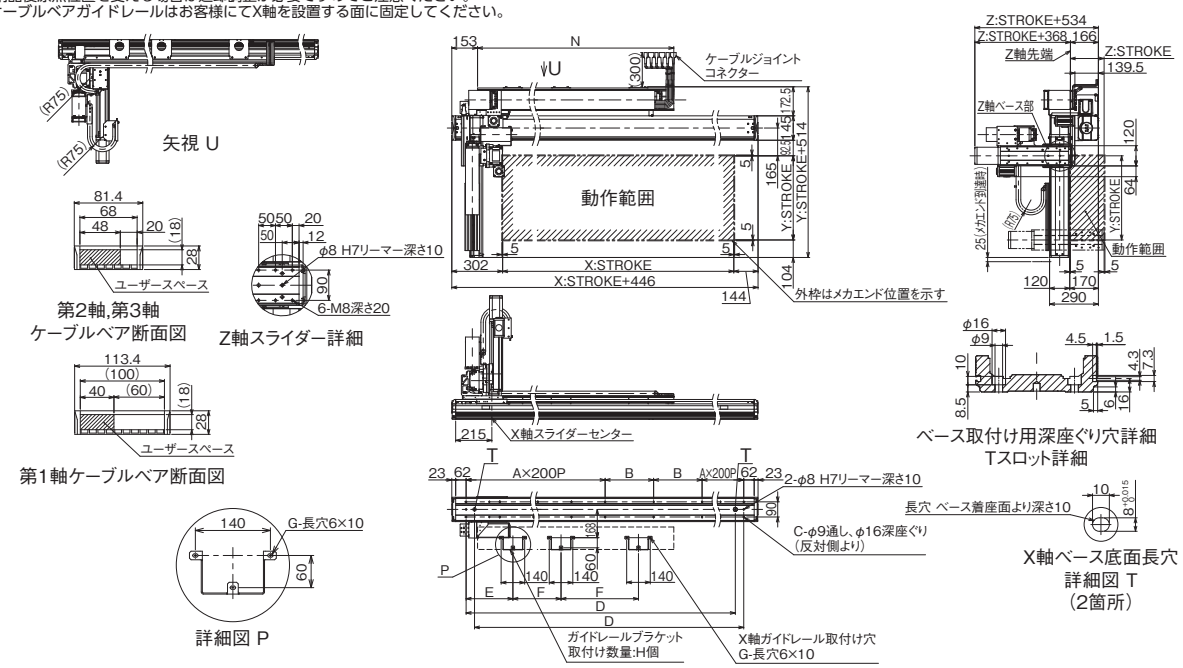
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB3【ICSPB3】-B2N2HS3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）組合わせ方向2

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

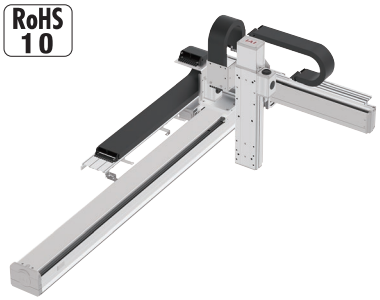


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB3-B2N□MS3M
ICSPB3-B2N□MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B2N□MS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230～300 2300mm～3000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20～70 200mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。

(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(4)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

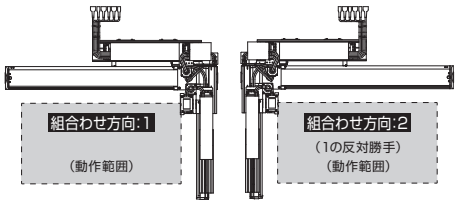
XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB3【ICSPB3】-B2N1MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
2	ICSB3【ICSPB3】-B2N2MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下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	230：2300mm ⌇ 300：3000mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ⌇ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXS-WA-400-20-①-T□-②-⑩	3-563
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-⑨-④	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-⑨-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。

(注) 上記型式の⑨にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

(注) 上記型式の⑩には下記の記号が入ります。
NT10：組合わせ方向1の場合
NT9：組合わせ方向2の場合
※NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT3/NT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT9/NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～3000
X軸	−			−		1300
Y軸	−		1200		−	
Z軸		600		−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3
150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6
200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0
250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3
300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7
350	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
400	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5
450	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8
500	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。

(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

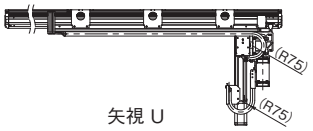
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

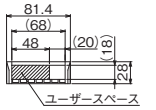
■ICSB3【ICSPB3】-B2N1MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

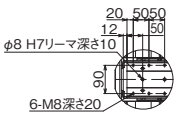
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



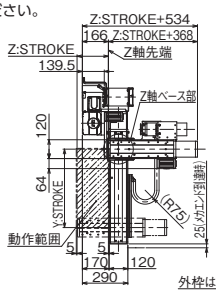
矢視 U

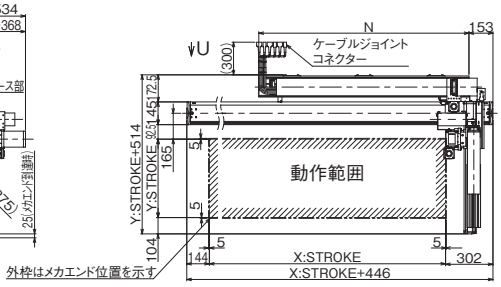


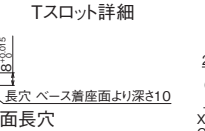
第2軸,第3軸
ケーブルベア断面図



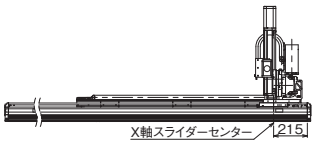
Z軸スライダー詳細

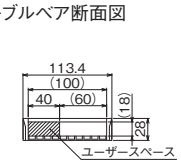




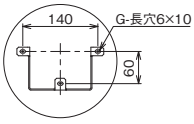


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細



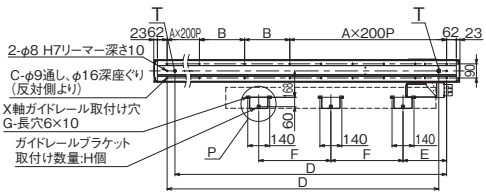


第1軸ケーブルベア断面図



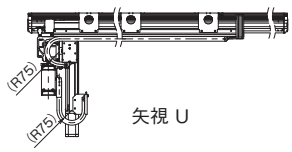
詳細図 P

X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)

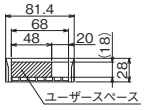


■ICSB3【ICSPB3】-B2N2MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向2

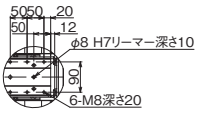
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



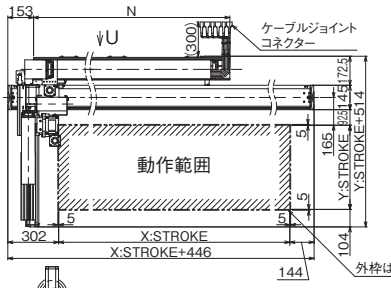
矢視 U

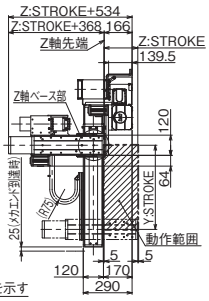


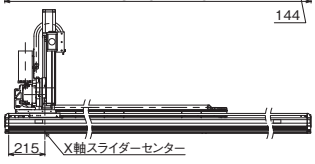
第2軸,第3軸
ケーブルベア断面図

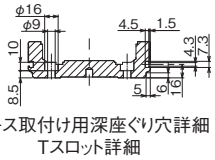


Z軸スライダー詳細

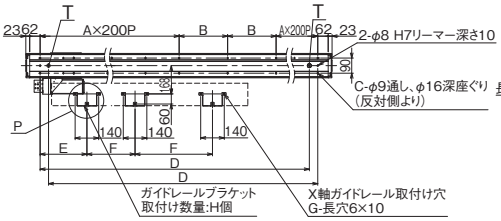




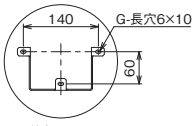




ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)



第1軸ケーブルベア断面図

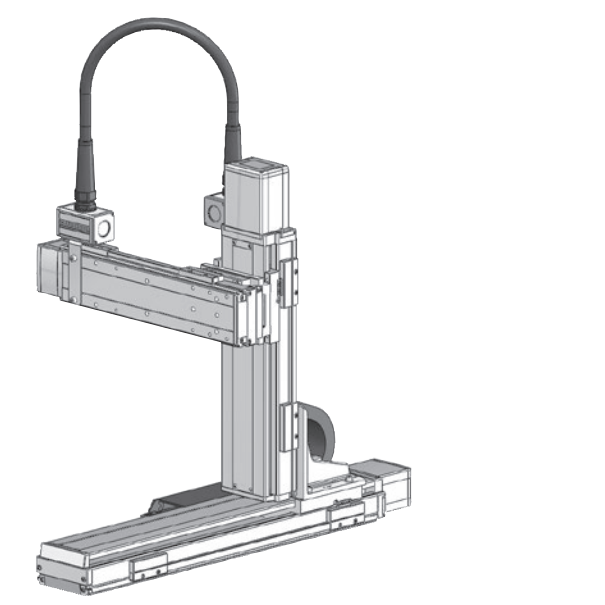
詳細図 P

X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
A	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278	278
F	460	472.5	485	497.5	510	522.5	535	547.5	560	572.5	585	597.5	610	622.5	635
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	1340	1365	1390	1415	1440	1465	1490	1515	1540	1565	1590	1615	1640	1665	1690

ICSB3-Z3C□HS1H
ICSPB3-Z3C□HS1H

±10μm 標準 ±5μm 高精度 バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Z軸-Y軸ケーブル配線
	Z3C□HS1H	WA							T□		
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	12 120mm ～ 107 1070mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

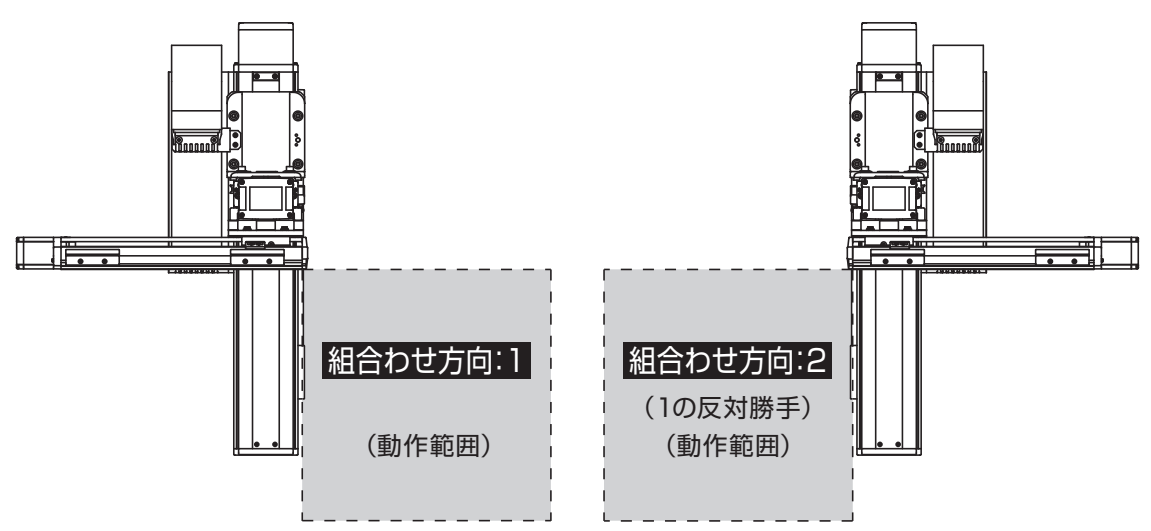
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-Z3C1HS1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-Z3C2HS1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	12：120mm ～ 107：1070mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	Y軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Y軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Z軸-Y軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXL-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-421
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑩-⑤	3-409
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-⑥-T□-⑩-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■Z3C□HS1H

	120～670	720～770	820～870	920～970	1020～1070
X軸	1200	860	695	570	460

	100～400
Z軸	600
Y軸	960

可搬質量

表内の単位はkgです。

■Z3C□HS1H

		Z軸ストローク 100～400
Y軸ストローク	100	9.5
	150	9.2
	200	8.8
	250	8.5
	300	8.2
	350	7.8
	400	7.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様(Y軸 通常設定) (注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸／Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Y軸は通常設定で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)を指定してください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

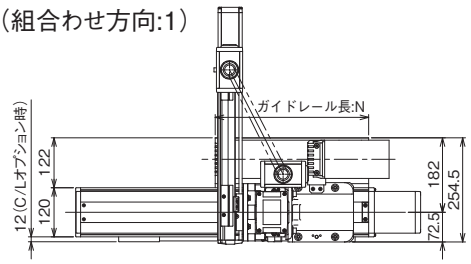
寸法図

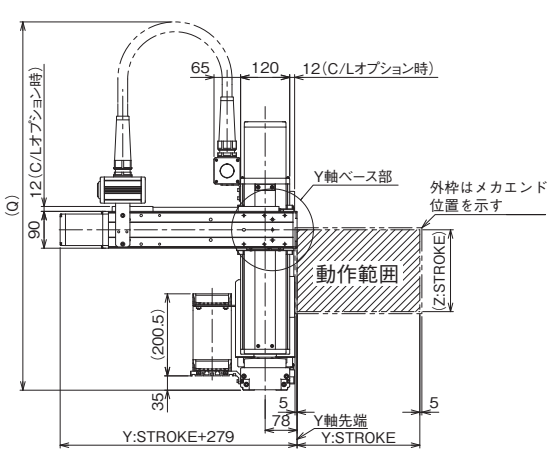
■ICSB3【ICSPB3】-Z3C□HS1H-CT-SC（ケーブルベア-自立ケーブル仕様）

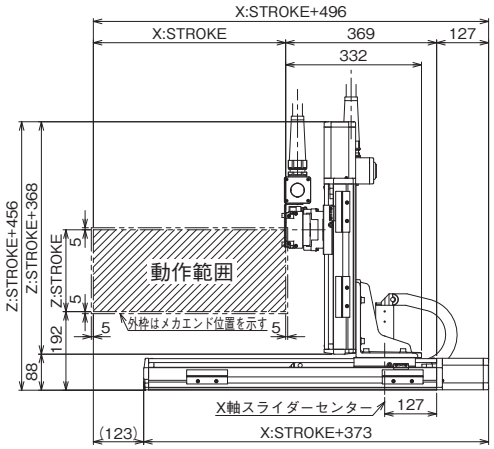
（注）図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

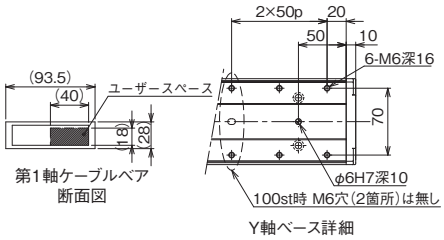
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

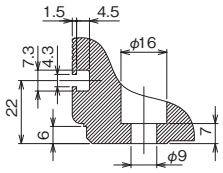
（組合わせ方向:1）

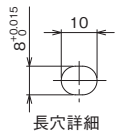


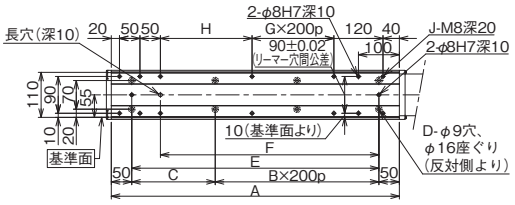












Q寸法

Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400
100	900	900	950	950	1000	1000	1000
150	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
200	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
250	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300
300	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1400
350	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1500
400	1500	1500	1550	1550	1600	1600	1600

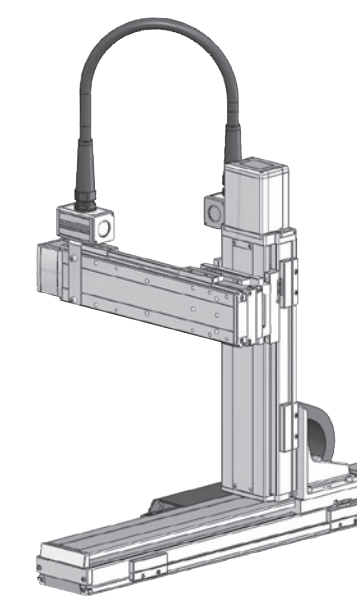
X軸ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
A	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	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
H	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	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

選定
注意事項
非掲載機種
直交ロボット
テーブルトップロボット
直交型6軸ロボット
スカラロボット
オプション／資料
IK2
IK3
IK4
ICSB2/ICSPB2
ICSB3/ICSPB3
ICSB4/ICSPB4
ICSB6/ICSPB6
2軸組合わせ X-Y
2軸組合わせ Y-Z
2軸組合わせ X-Z
2軸組合わせ ガントリー
3軸組合わせ X-Y-Z
3軸組合わせ X-Z-Y
3軸組合わせ ガントリー

ICSB3-Z3G□HS2H
ICSPB3-Z3G□HS2H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - Z3G□HS2H - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Z軸-Y軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	12 120mm ～ 127 1270mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

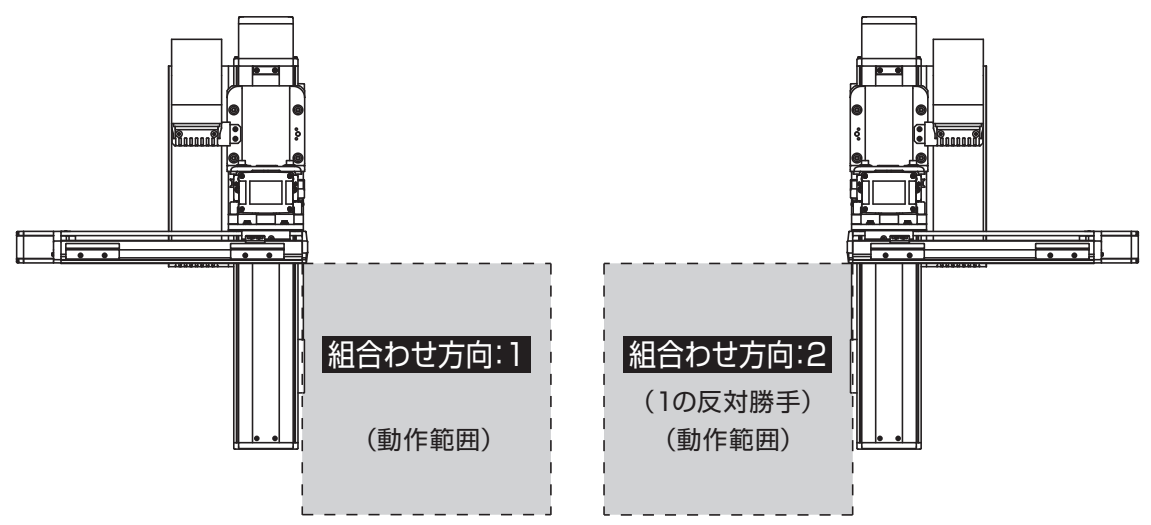
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-Z3G1HS2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-Z3G2HS2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	12：120mm ～ 127：1270mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑤	Z軸オプション	オプション表参照
⑥	Y軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Y軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Z軸-Y軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXL-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-445
Z軸	ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-④-T□-⑩-⑤	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-⑥-T□-⑩-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■Z3G□HS2H

	120～770	820～870	920～970	1020～1070	1120～1170	1220～1270
X軸	1200	920	765	645	550	440

	100～500
Z軸	600
Y軸	1200

可搬質量

表内の単位はkgです。

■Z3G□HS2H

		Z軸ストローク								
		100	150	200	250	300	350	400	450	500
Y軸ストローク	100	16.5						15.4	13.7	12.0
	150	15.9						14.8	13.1	11.4
	200	15.4						14.2	12.5	10.8
	250	14.8						13.5	11.8	10.1
	300	14.2						12.9	11.2	9.5
	350	13.6						12.2	10.5	8.8
	400	12.2						11.6	9.9	8.2
	450	11.0							9.3	7.6
	500	10.1							8.7	7.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様(Y軸 通常設定) (注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸／Z軸 限定) (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Y軸は通常設定で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)を指定してください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	400W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

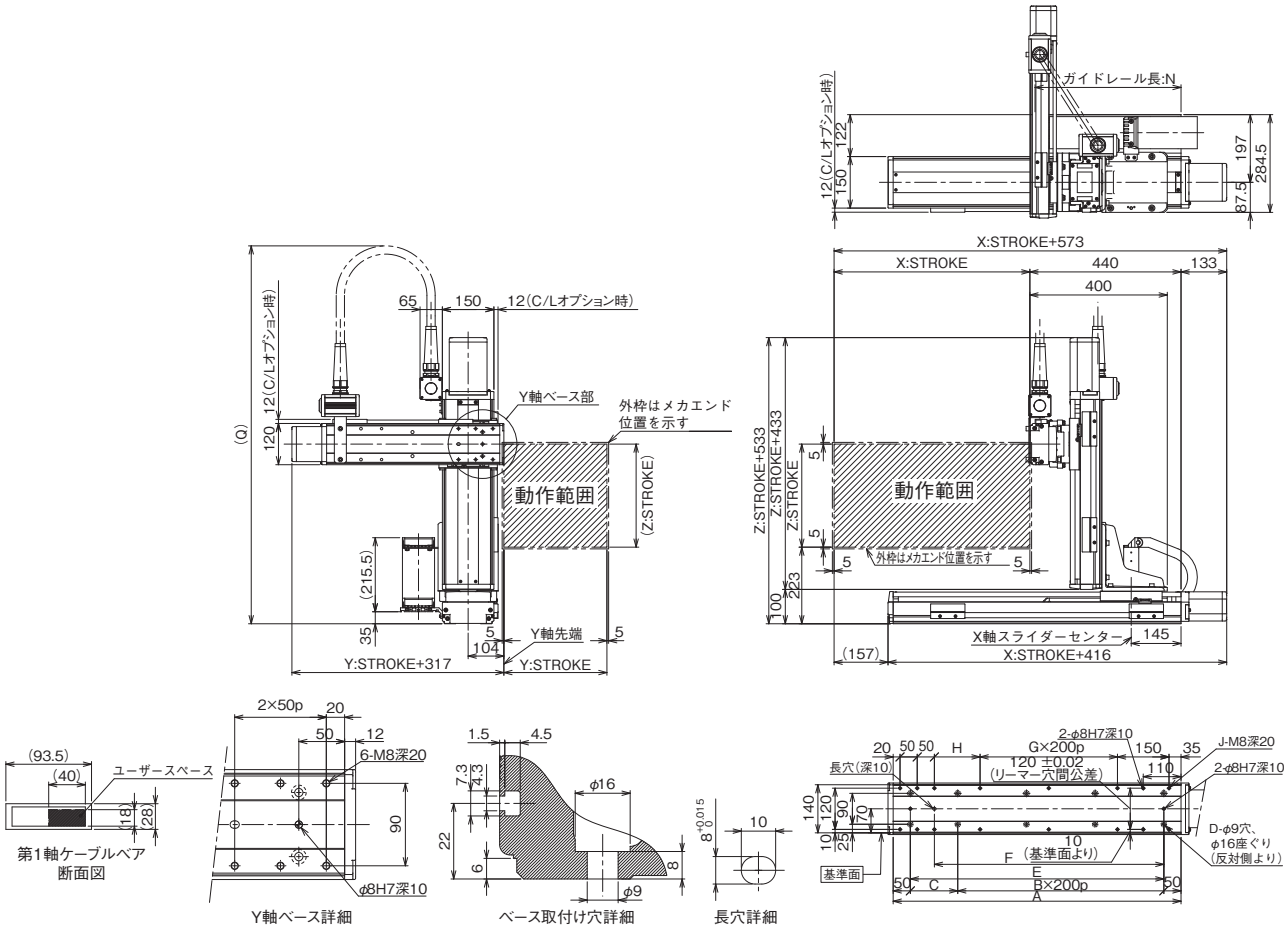
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-Z3G□HS2H-CT-SC（ケーブルベア-自立ケーブル仕様）

（注）図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



Q寸法

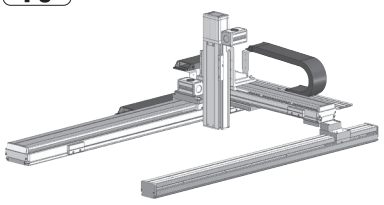
Z軸＼Y軸	100	150	200	250	300	350	400	450	500
100	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
150	1050	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250
200	1150	1200	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1350
250	1250	1300	1300	1300	1350	1350	1400	1400	1450
300	1350	1400	1400	1400	1450	1450	1500	1500	1550
350	1450	1500	1500	1500	1550	1550	1600	1600	1650
400	1550	1600	1600	1600	1650	1650	1700	1700	1750
450	1650	1700	1700	1700	1750	1750	1800	1800	1850
500	1750	1800	1800	1800	1850	1850	1900	1900	1950

X軸ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
A	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	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	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
E	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	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
H	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	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
N	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775

ICSB3-G1J□HB1□
ICSPB3-G1J□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HB1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	50～70 500mm～700mm（50mmごと）	下記オプション表参照	10～60 100mm～600mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

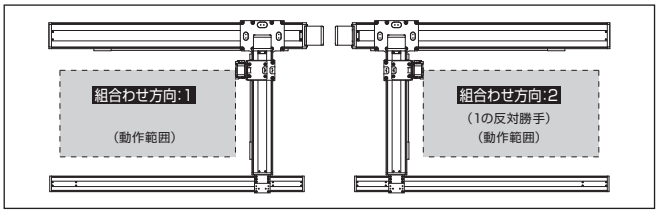
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HB1H

	100～450	500～600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		–													
Z軸	960			–													

■G1J□HB1M

	100～450	500～600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		–													
Z軸	480			–													

■G1J□HB1L

	100～450	500～600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		–													
Z軸	240			–													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HB1H

		Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G1J□HB1M

		Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G1J□HB1L

		Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

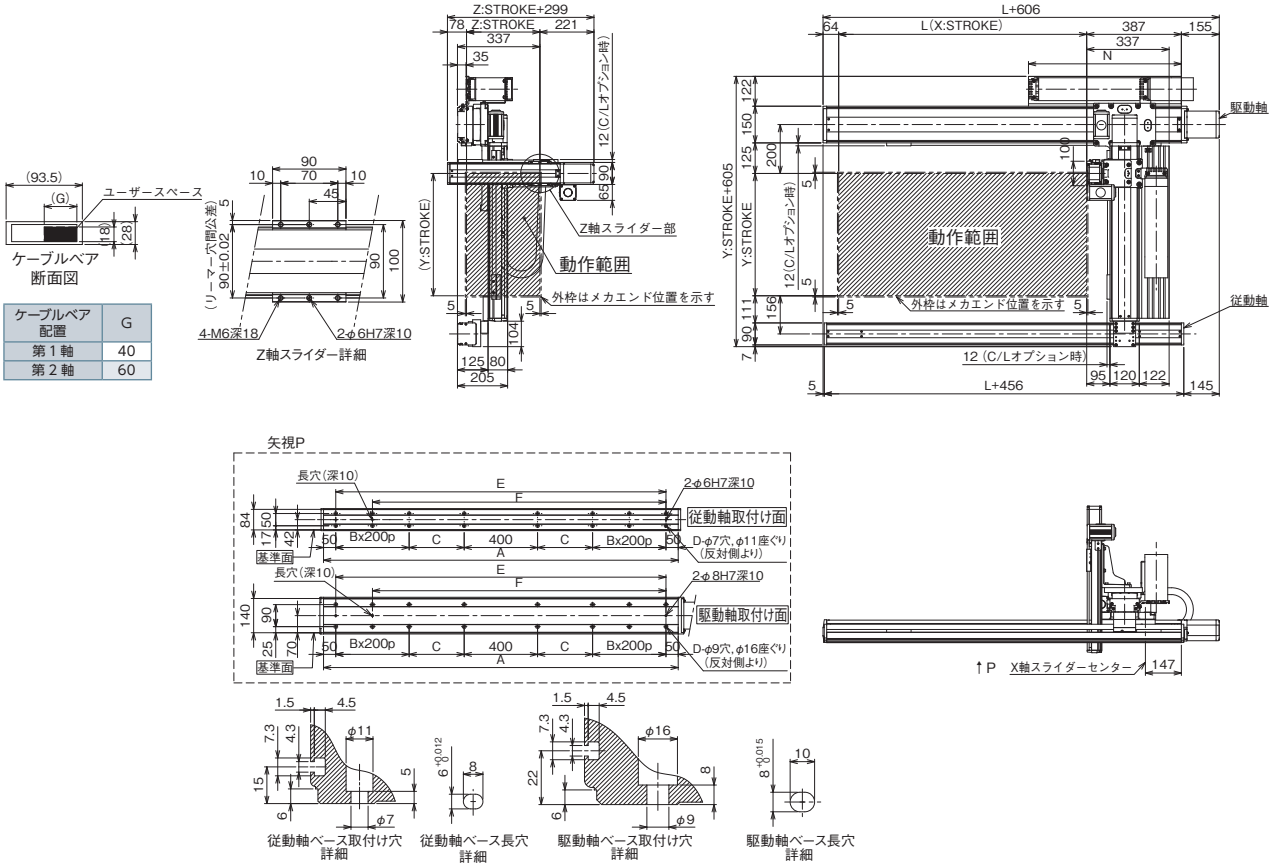
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)

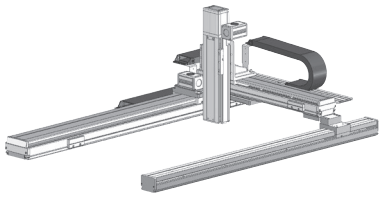


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425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

ICSB3-G1J□HB2□
ICSPB3-G1J□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HB2□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

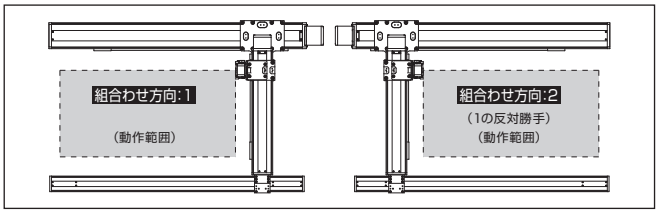
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	−
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HB2H

	100〜450	500〜600	700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	−	1200		−													
Z軸	1200			−													

■G1J□HB2M

	100〜450	500〜600	700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	−	1200		−													
Z軸	600			−													

■G1J□HB2L

	100〜450	500〜600	700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	−	1200		−													
Z軸	300			−													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HB2H

		Y軸ストローク 500〜700
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G1J□HB2M

		Y軸ストローク 500〜700
Z軸ストローク	100	10.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G1J□HB2L

		Y軸ストローク 500〜700
Z軸ストローク	100	20.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	19.5
	500	19.0
	550	18.5
	600	18.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

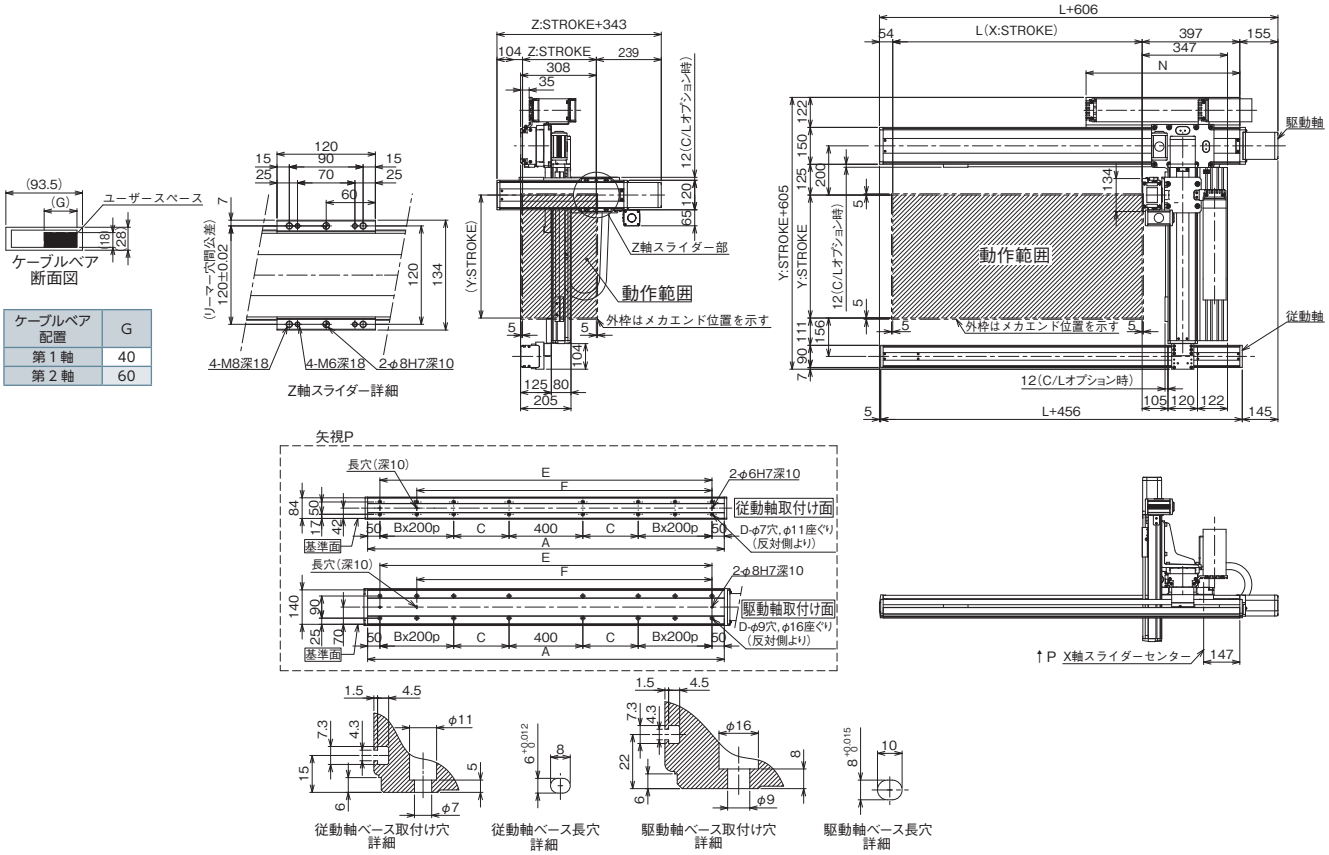
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

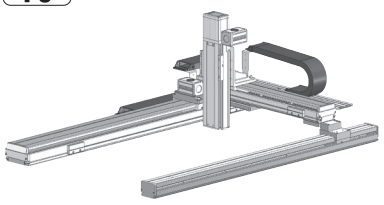
(組合わせ方向:1)



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	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

ICSB3-G1J□HB3□
ICSPB3-G1J□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	50～70 500mm～700mm（50mmごと）	下記オプション表参照	10～60 100mm～600mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

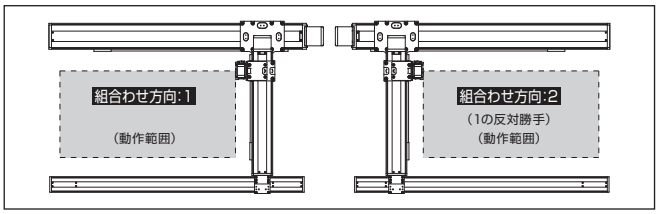
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HB3H

	100～450	500～600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		–													
Z軸	1200			–													

■G1J□HB3M

	100～450	500～600	700	1000～1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–			1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		–													
Z軸	600			–													

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HB3H

	Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク 100	10.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	
550	
600	

■G1J□HB3M

	Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク 100	20.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	19.5
500	19.0
550	18.5
600	18.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

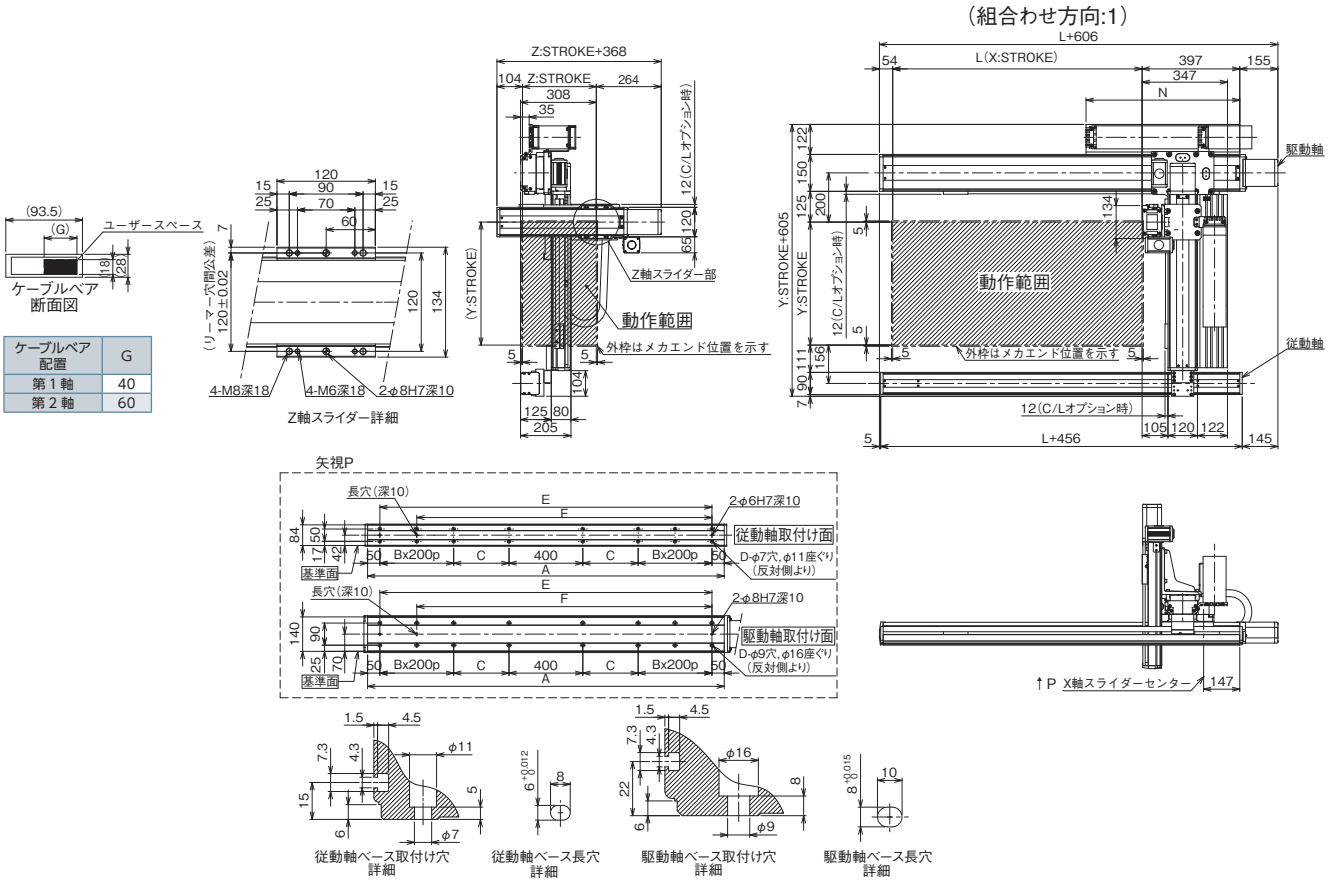
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

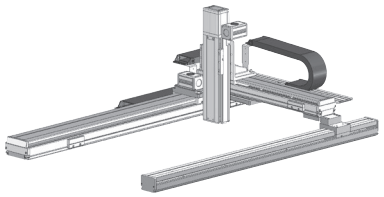


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425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

ICSB3-G2J□HB1□
ICSPB3-G2J□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□HB1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm (100mmごと)	オプション表参照	80～120 800mm～1200mm (100mmごと)	オプション表参照	10～60 100mm～600mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

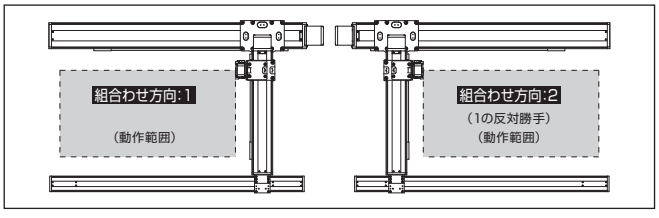
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB1H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ⌇ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
16：Z軸速度タイプHの場合
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HB1H

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	960	–														

■G2J□HB1M

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	480	–														

■G2J□HB1L

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	240	–														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HB1H

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	3.5
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G2J□HB1M

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G2J□HB1L

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

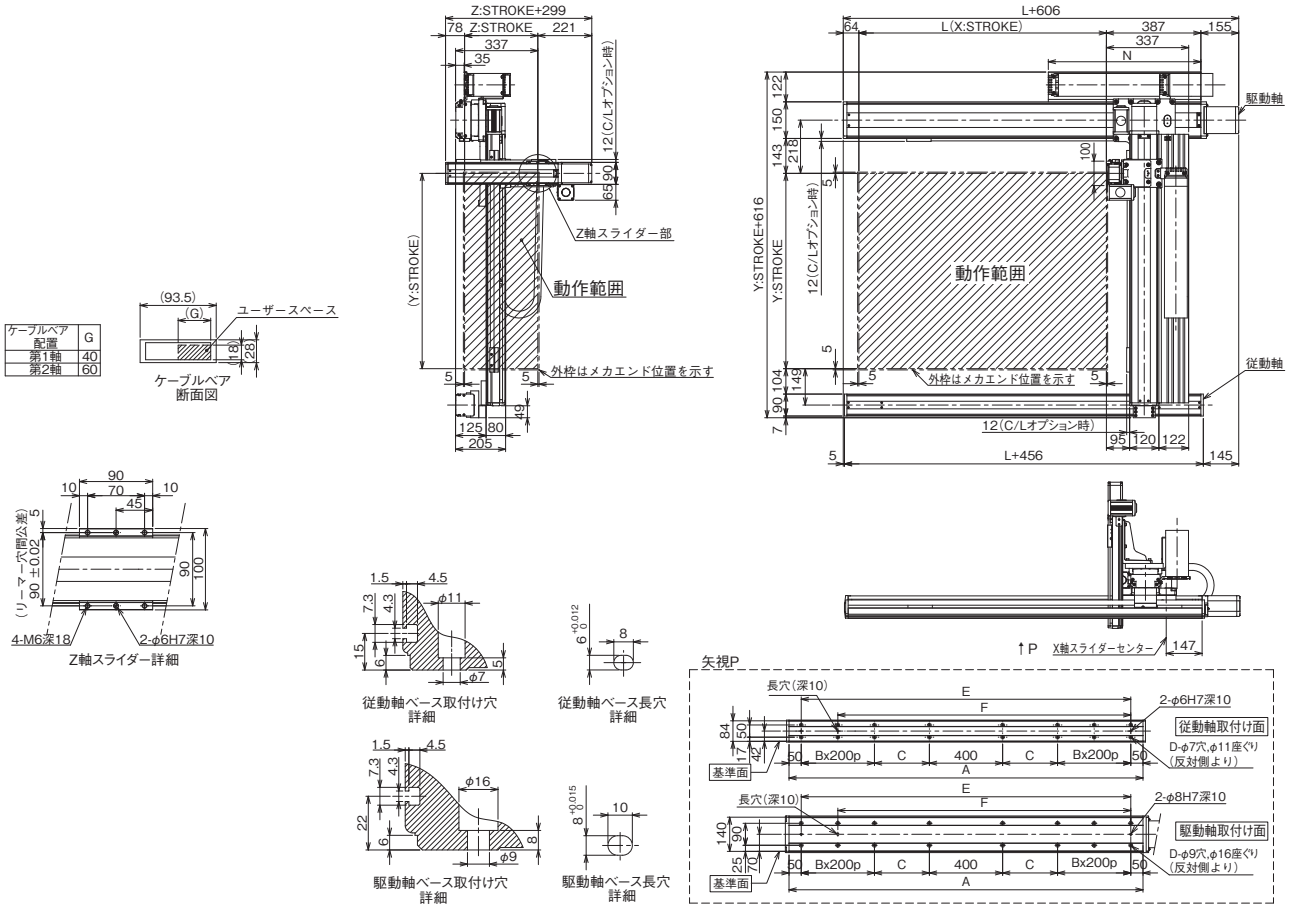
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)

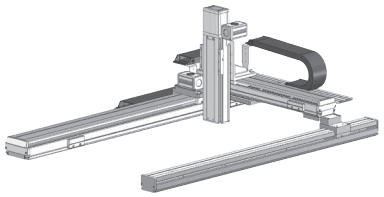


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
B	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
C	275	325	375	425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

ICSB3-G2J□HB2□
ICSPB3-G2J□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□HB2□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm (100mmごと)	オプション表参照	80～120 800mm～1200mm (100mmごと)	オプション表参照	10～60 100mm～600mm (50mmごと)	オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

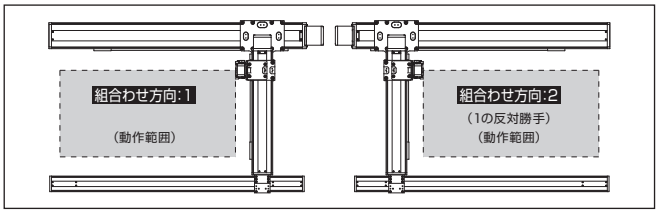
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB2H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ⌇ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HB2H

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	1200	–														

■G2J□HB2M

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	600	–														

■G2J□HB2L

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	300	–														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HB2H

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	5.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G2J□HB2M

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	10.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G2J□HB2L

		Y軸ストローク	
		800～1100	1200
Z軸ストローク	100	20.0	20.0
	150		20.0
	200		20.0
	250		19.5
	300		18.9
	350		18.2
	400		17.6
	450	19.5	17.0
	500	19.0	16.4
	550	18.5	15.7
	600	18.0	15.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

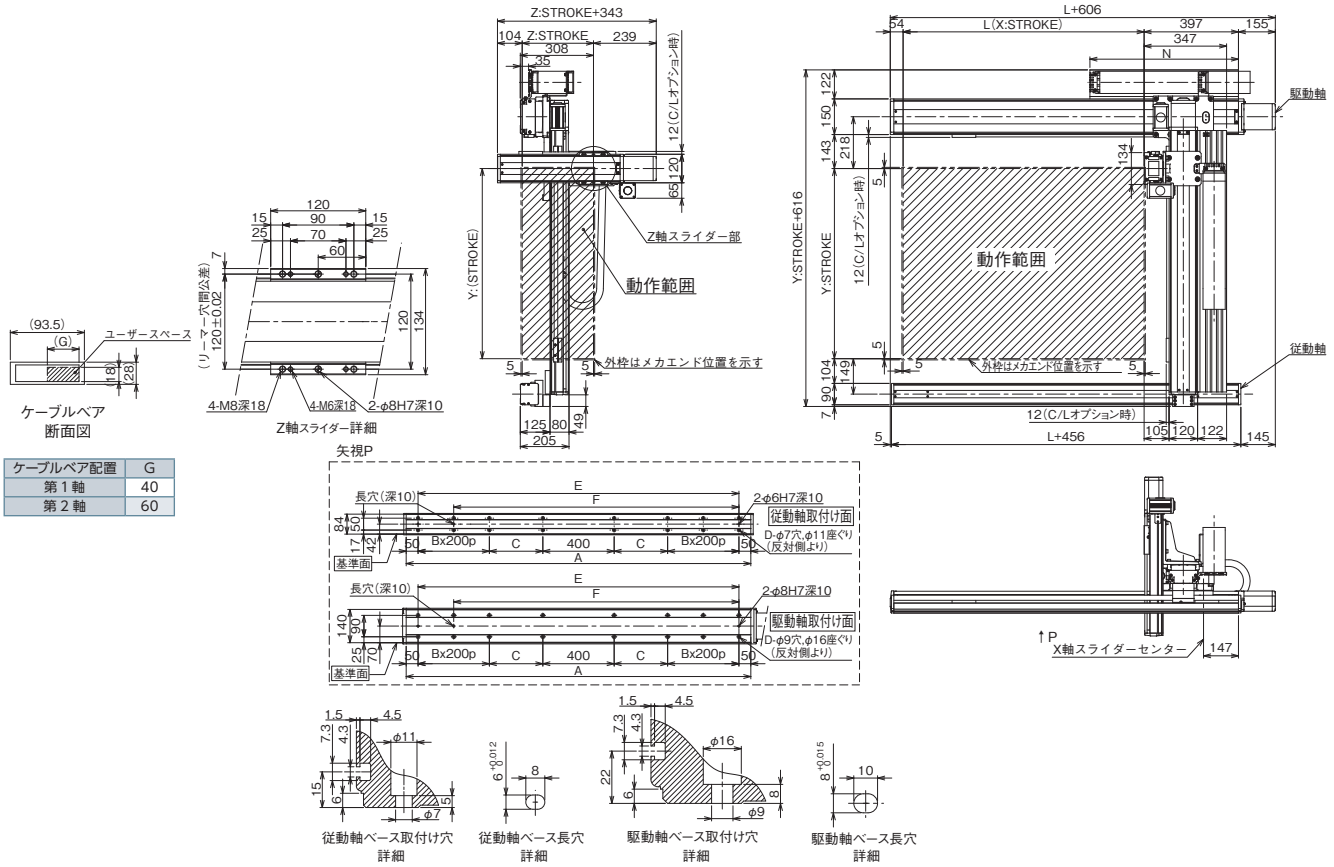
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



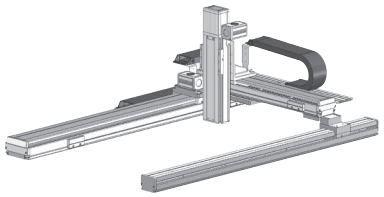
ケーブルベア配置	G
第1軸	40
第2軸	60

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

ICSB3-G2J□HB3□
ICSPB3-G2J□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□HB3□ - WA - □□□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	80～120 800mm～1200mm（100mmごと）	下記オプション表参照	10～60 100mm～600mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

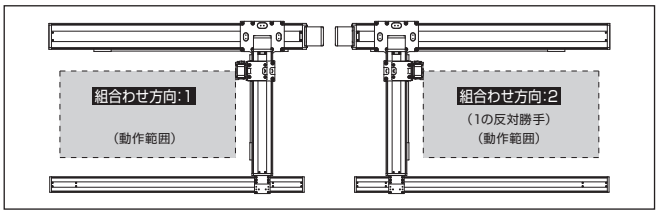
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ⌇ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 60：600mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HB3H

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	1200	–														

■G2J□HB3M

	100～600	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–	1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	1100	–												
Z軸	600	–														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HB3H

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	10.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	
	550	
	600	

■G2J□HB3M

		Y軸ストローク 800～1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	20.0	20.0	20.0
	150		20.0	20.0
	200		20.0	19.6
	250		20.0	18.9
	300		20.0	18.3
	350		19.7	17.7
	400		19.1	17.1
	450	19.5	18.4	16.4
	500	19.0	17.8	15.8
	550	18.5	17.1	15.1
	600	18.0	16.5	14.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

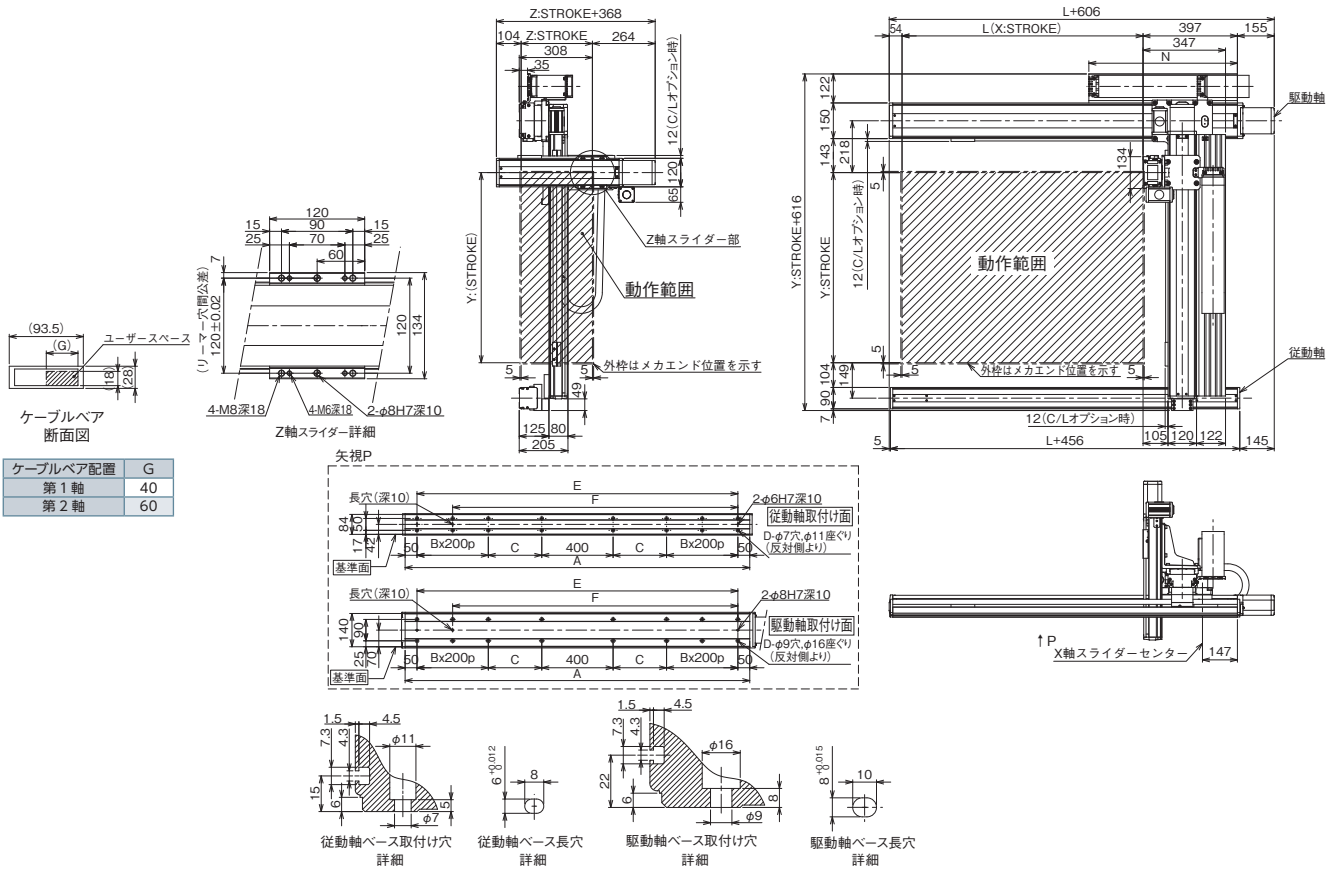
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



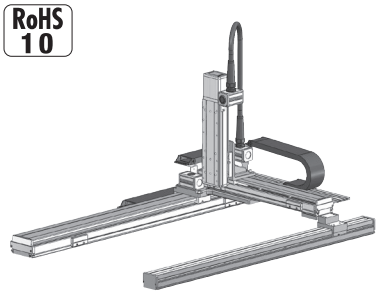
ケーブルベア配置	G
第1軸	40
第2軸	60

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

ICSB3-G1J□HS1□
ICSPB3-G1J□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

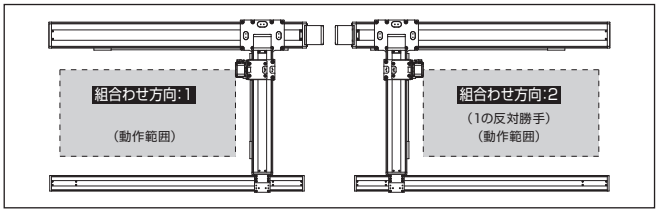
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸 (従動軸)	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HS1M

	100~400	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	–													
Z軸	480	–														

■G1J□HS1L

	100~400	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	–													
Z軸	240	–														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HS1M

	Y軸ストローク 500〜700
Z軸ストローク 100	4.3
150	3.9
200	3.5
250	3.1
300	2.8
350	2.4
400	2.1

■G1J□HS1L

	Y軸ストローク 500〜700
Z軸ストローク 100	11.3
150	10.9
200	10.5
250	10.1
300	9.8
350	9.4
400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様 (Z軸 通常設定) (注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆 (NM) となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆 (NM) の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

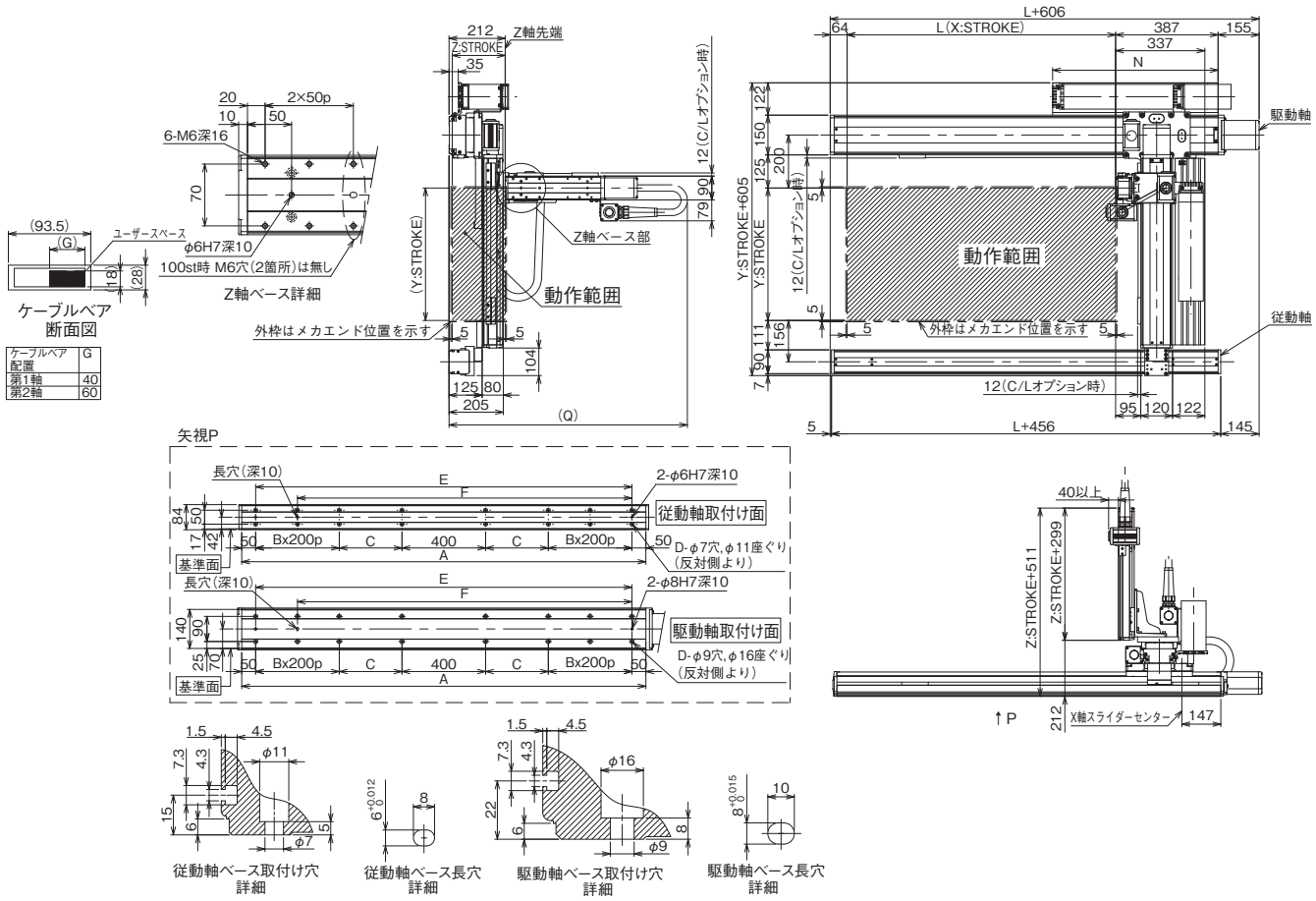
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HS1□-CT-CTSC(ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



Q寸法

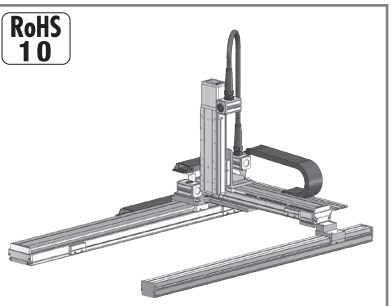
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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

ICSB3-G1J□HS2L
ICSPB3-G1J□HS2L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HS2L - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

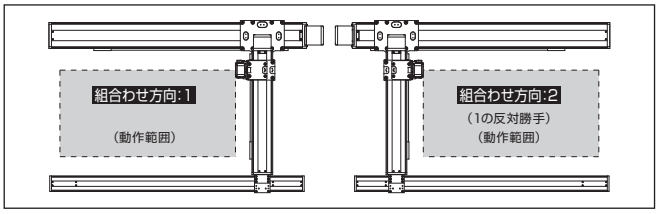
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HS2L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HS2L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-⑥-T□-⑩-⑦	3-405

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HS2L

	100〜500	500〜700	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200	–													
Z軸	300	–														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HS2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 500〜700
100	14.8
150	14.2
200	13.6
250	12.9
300	12.3
350	11.6
400	11.0
450	10.4
500	9.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

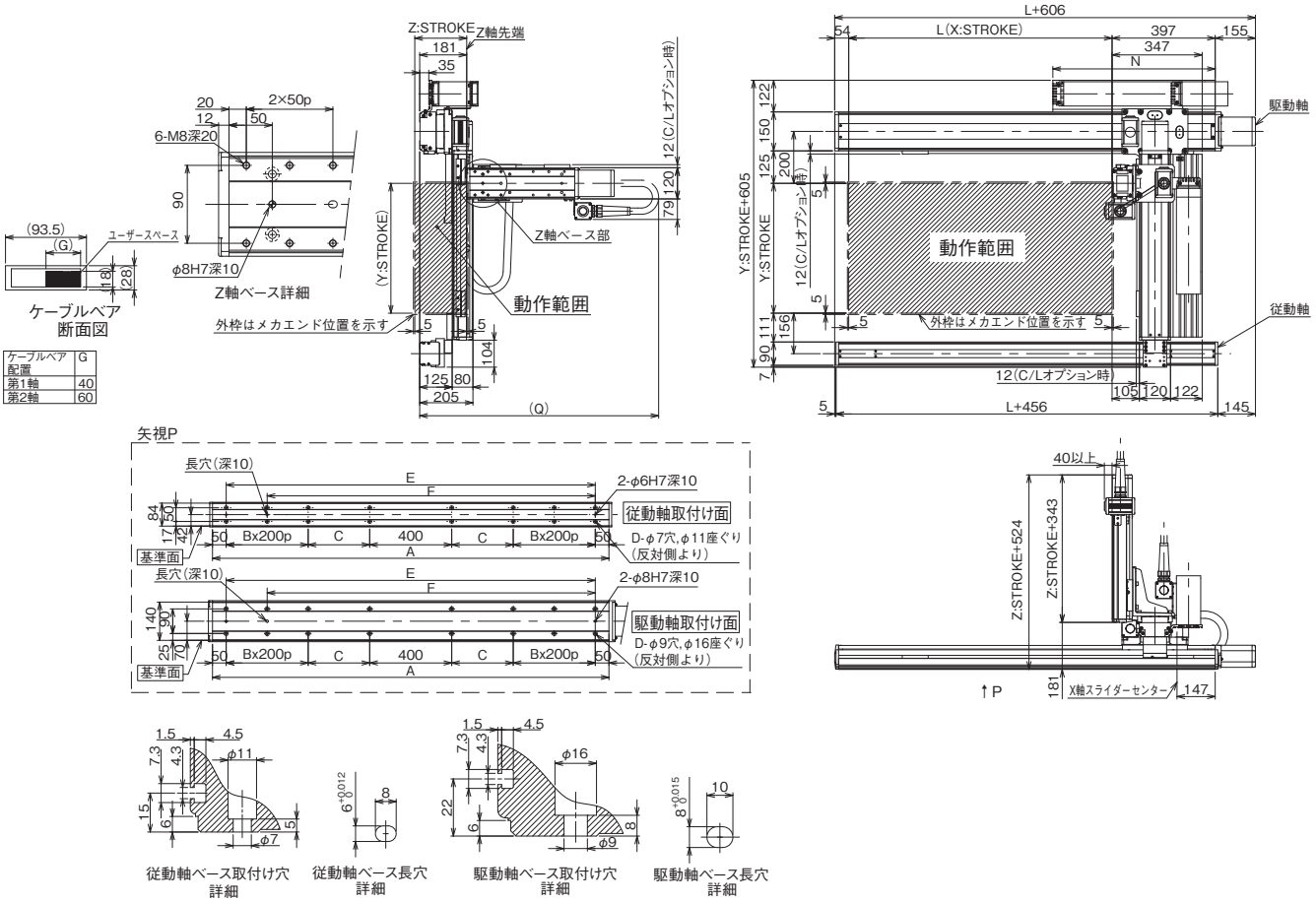
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HS2L-CT-CTSC（ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様）

（注）図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



Q寸法

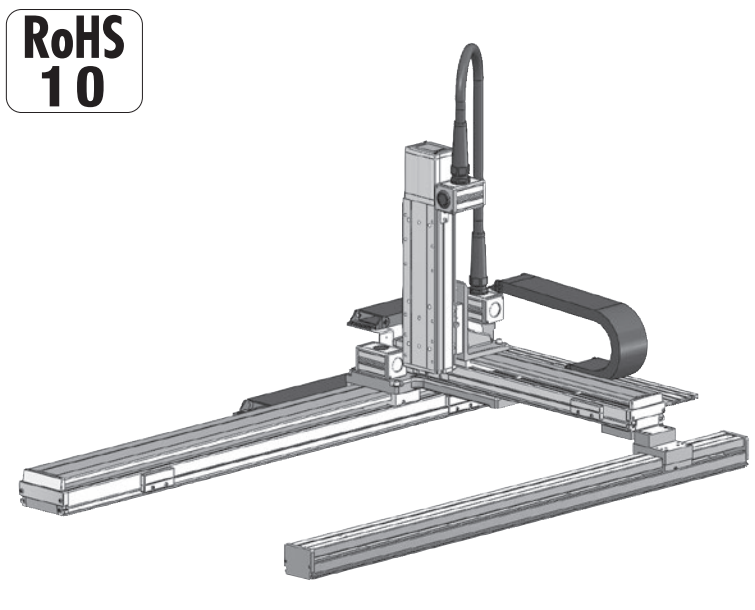
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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

ICSB3-G1J□HS3M
ICSPB3-G1J□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G1J□HS3M - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク・オプション	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm ～ 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	50 500mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5)【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

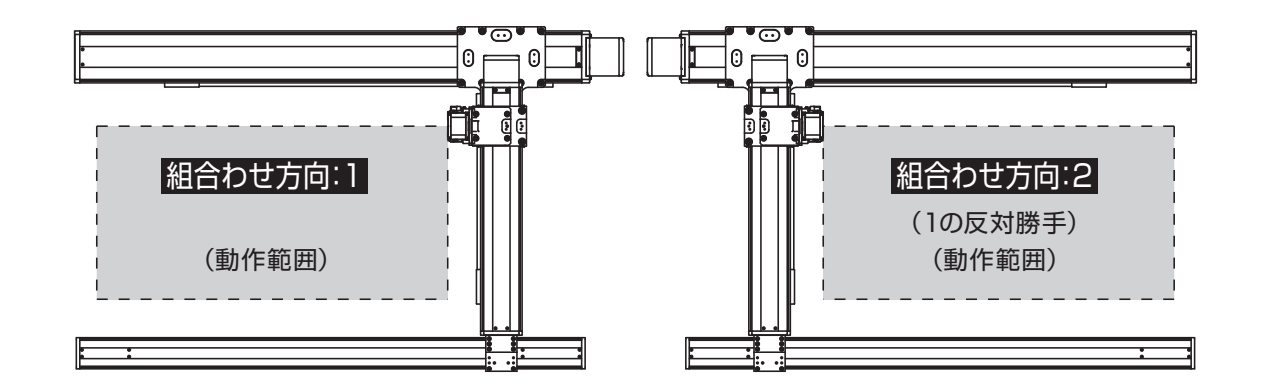
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-G1J2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	50：500mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G1J□HS3M

	100~500	500~700	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	－		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	－	1200	－													
Z軸	600	－														

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G1J□HS3M

		Y軸ストローク 500～700
Z軸ストローク	100	14.3
	150	13.6
	200	13.0
	250	12.3
	300	11.7
	350	11.1
	400	10.5
	450	9.8
	500	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

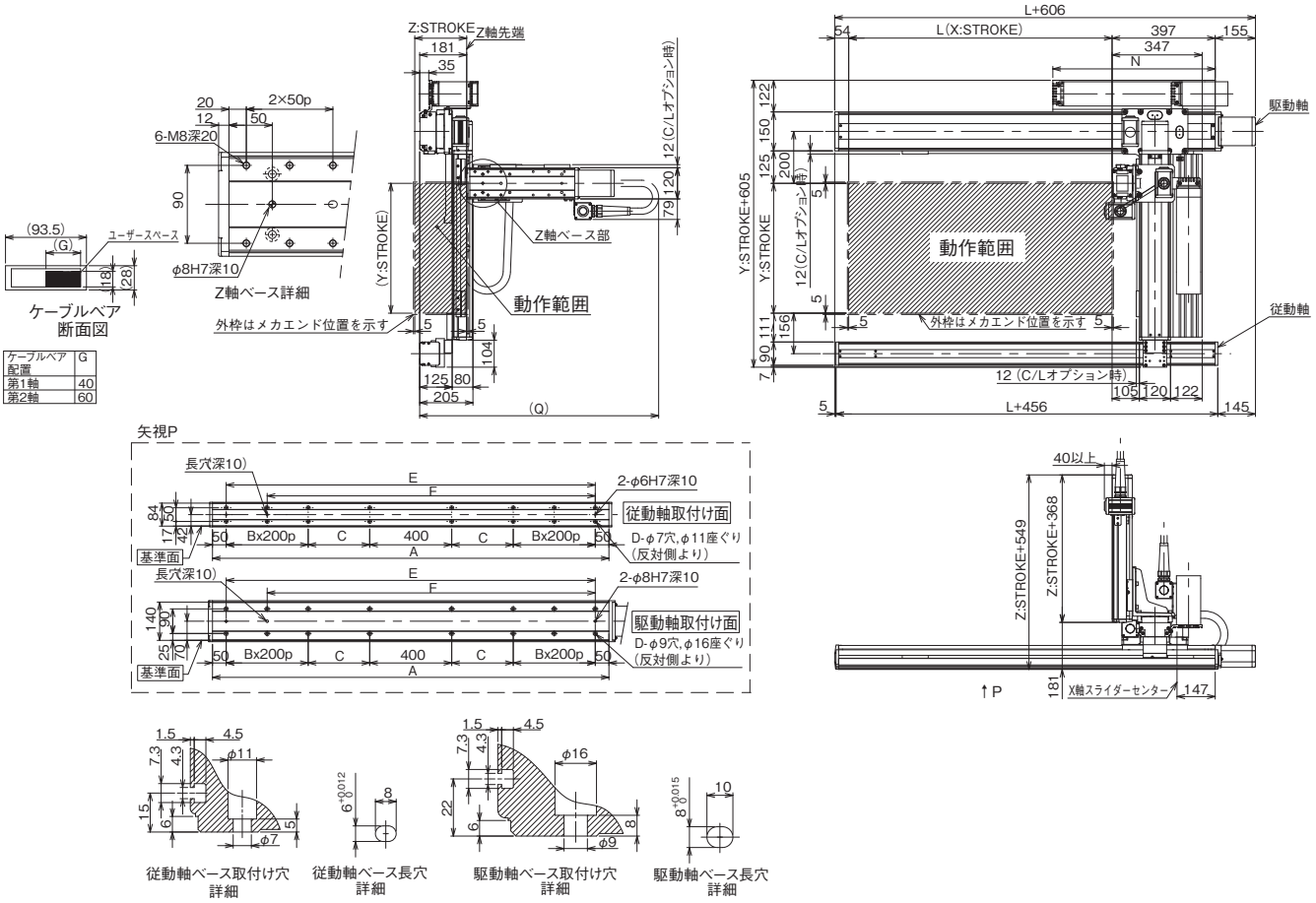
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G1J□HS3M-CT-CTSC（ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様）

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



Q寸法

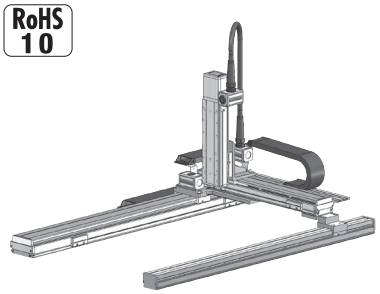
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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

ICSB3-G2J□HS1□
ICSPB3-G2J□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□HS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	80～120 800mm～1200mm（100mmごと）	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

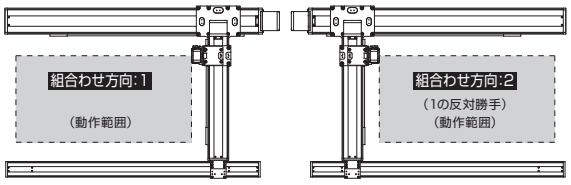
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ～ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア＋自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HS1M

	100～400	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		1100	–												
Z軸	480	–															

■G2J□HS1L

	100～400	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		1100	–												
Z軸	240	–															

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HS1M

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■G2J□HS1L

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm（M）、4mm（L）

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

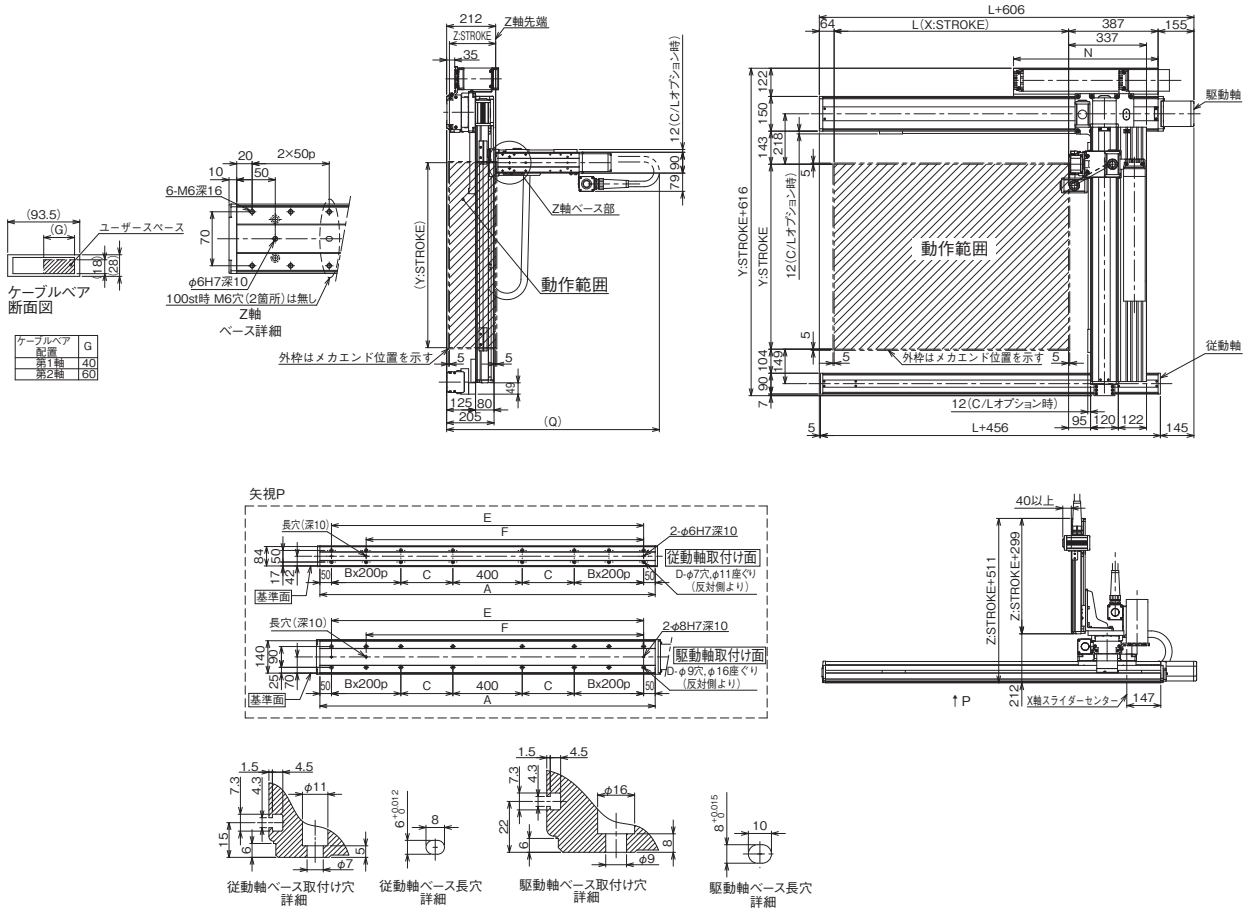
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HS1□-CT-CTSC(ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



Q寸法

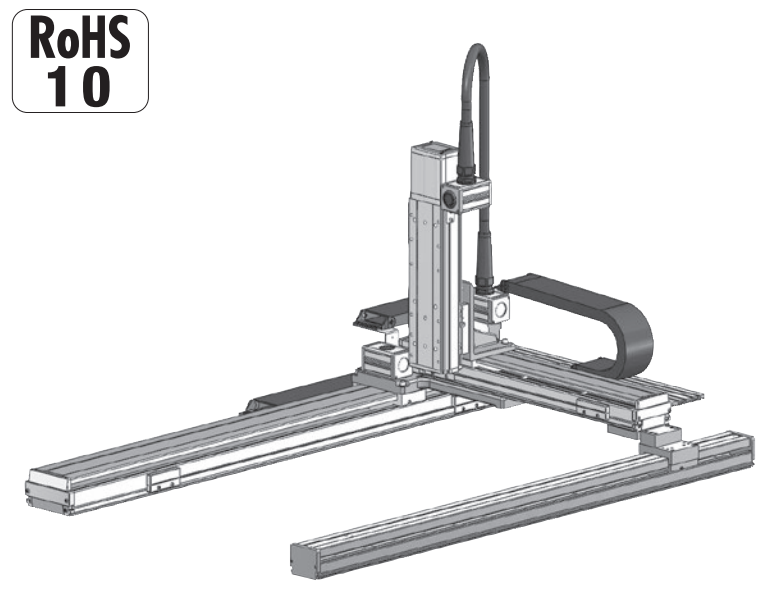
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	1250
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	500	1300

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

ICSB3-G2J□HS2L
ICSPB3-G2J□HS2L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
	G2J□HS2L	WA							T□		
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm ～ 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	80 800mm ～ 120 1200mm (100mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

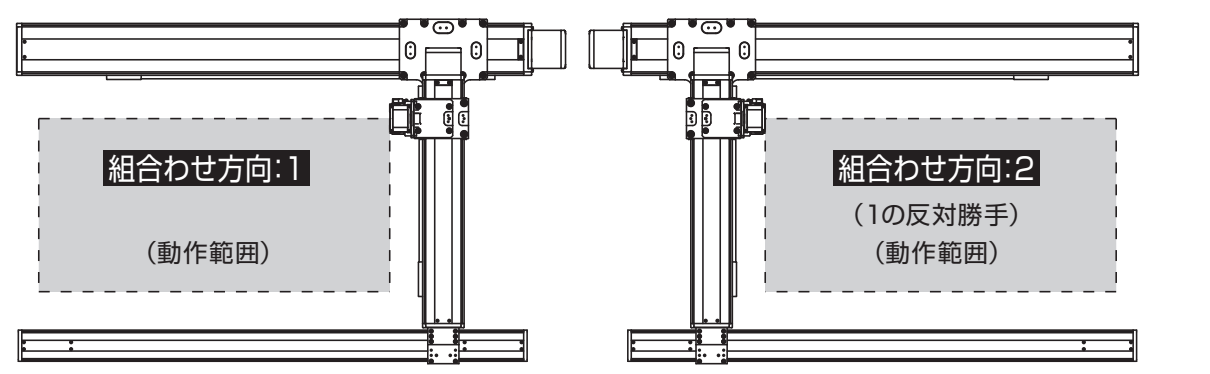
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HS2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HS2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ～ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア＋自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-⑥-T□-⑩-⑦	3-405

(注)　上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注)　上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HS2L

	100~500	800~900	1000~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	－		1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	－	1200		1100	－												
Z軸	300	－															

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HS2L

		Y軸ストローク 800～1200
Z軸ストローク	100	14.8
	150	14.2
	200	13.6
	250	12.9
	300	12.3
	350	11.6
	400	11.0
	450	10.4
	500	9.8

(注)　定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

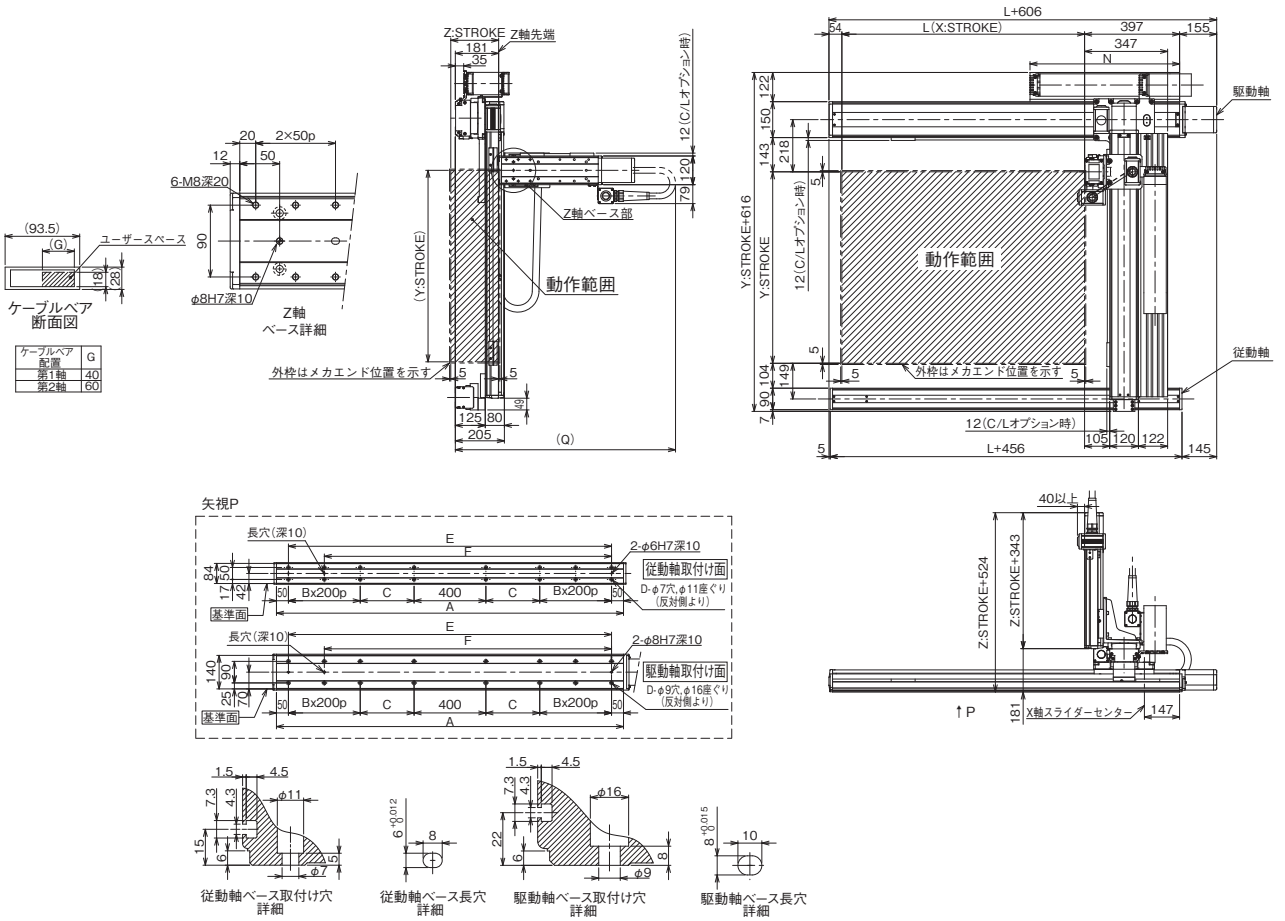
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HS2L-CT-CTSC(ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



Q寸法

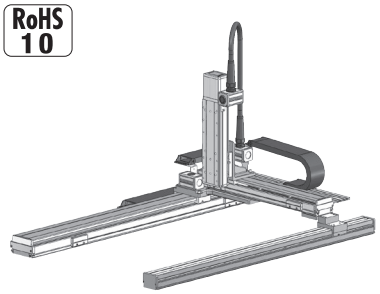
Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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

ICSB3-G2J□HS3M
ICSPB3-G2J□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - G2J□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100～250 1000mm～2500mm（100mmごと）	下記オプション表参照	80～120 800mm～1200mm（100mmごと）	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm（50mmごと）	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

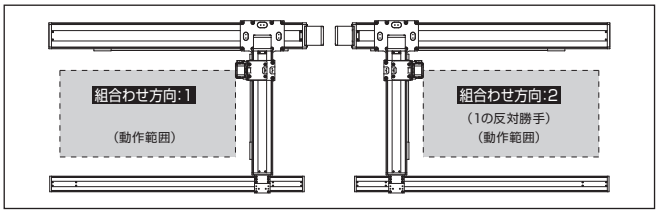
XY組合わせ方向（注1）	Z軸速度タイプ（注2）	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-G2J2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ⌇ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	80：800mm ⌇ 120：1200mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CTSC：ケーブルベア-ケーブルベア＋自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-465
X軸（従動軸）	ISB-SXM05-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-429
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■G2J□HS3M

	100～500	800～900	1000～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	–		1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340
Y軸	–	1200		1100	–												
Z軸	600	–															

可搬質量

表内の単位はkgです。

■G2J□HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 800～1200
100	14.3
150	13.6
200	13.0
250	12.3
300	11.7
350	11.1
400	10.5
450	9.8
500	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

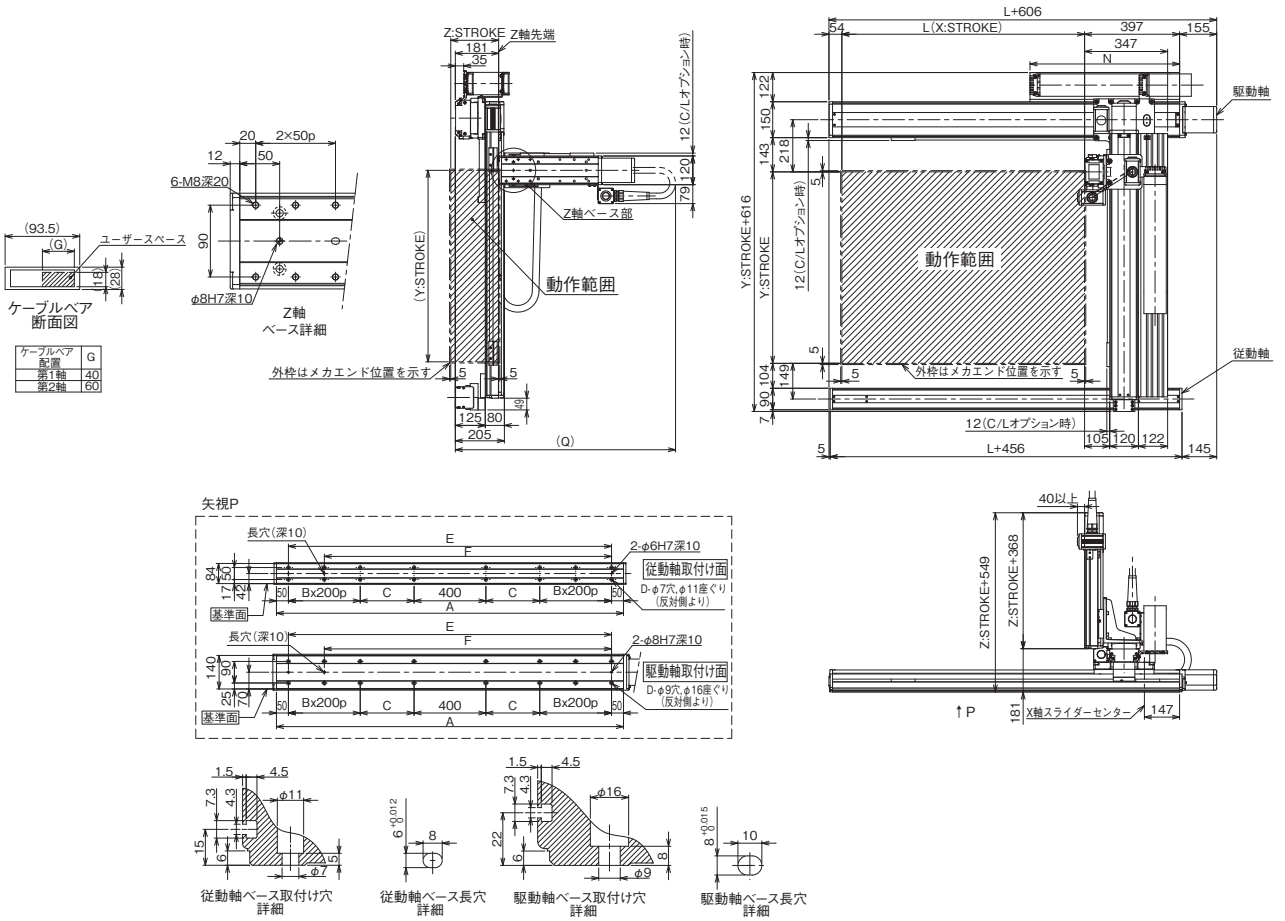
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-G2J□HS3M-CT-CTSC（ケーブルベア-ケーブルベア+自立ケーブル仕様）

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



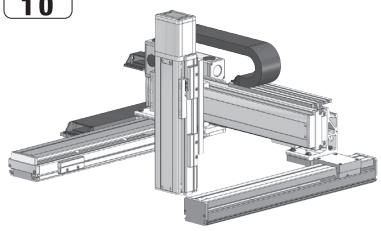
Q寸法

Z軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Q	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300

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

ICSB3-GB□HB1□
ICSPB3-GB□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - GB□HB1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 100mm～1100mm (100:1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30～60 300mm～600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～30 100mm～300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GB1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GB2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GB3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GB4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

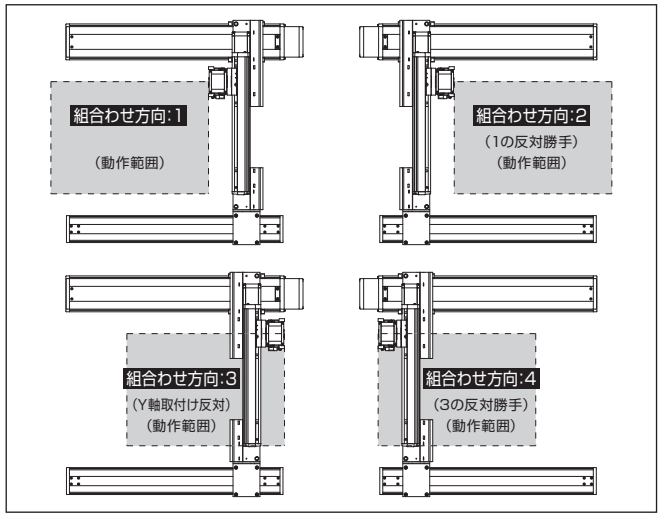
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⋮ 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ⋮ 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⋮ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア－ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑪-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GB□HB1M

	100～300	300～600	650～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	–	960		–			
Z軸	480	–					

■GB□HB1L

	100～300	300～600	650～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	–	960		–			
Z軸	240	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GB□HB1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600
100	7.0	7.0	7.0	7.0	6.6	6.1	5.8
150	7.0	7.0	7.0	6.5	6.2	5.8	5.5
200	7.0	7.0	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
250	6.5	6.5	6.2	5.8	5.5	5.1	4.8
300	6.3	6.2	5.9	5.5	5.2	4.8	4.5

■GB□HB1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600
100	7.6	7.6	7.3	6.9	6.6	6.1	5.8
150	7.2	7.2	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5
200	6.9	6.9	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
250	6.5	6.5	6.2	5.8	5.5	5.1	4.8
300	6.3	6.2	5.9	5.5	5.2	4.8	4.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注5)	B	5-563
クリープセンサー（注6）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注6）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

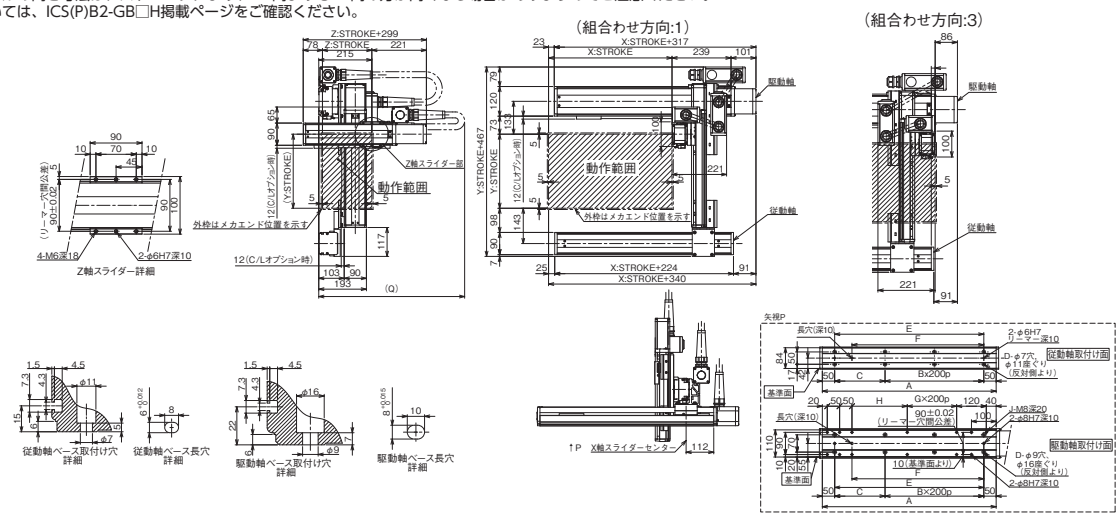
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GB□HB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GB□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

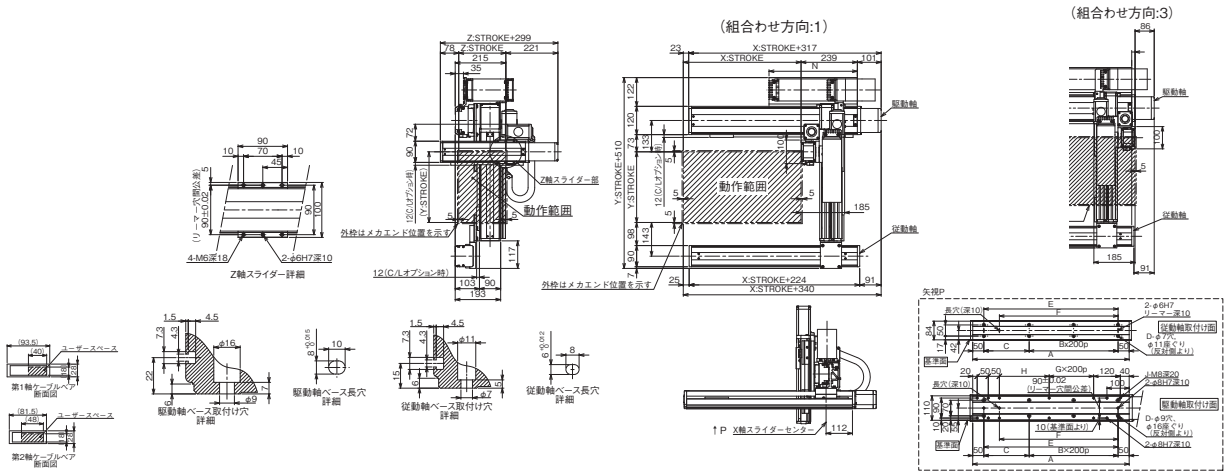


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600
Q	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-GB□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

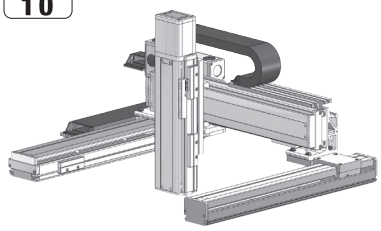
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

ICSB3-GB□MB1□
ICSPB3-GB□MB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

- GB□MB1□ - WA -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GB1MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB1MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GB2MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB2MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GB3MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB3MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GB4MB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB4MB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

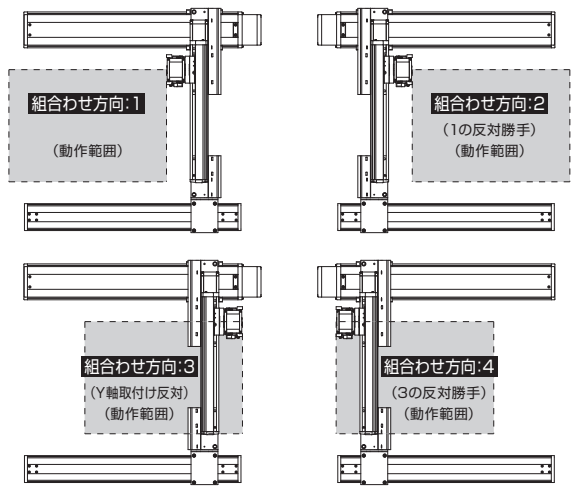
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ～ 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
X軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GB□MB1M

	100～300	300～600	650～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	345	280	230
Y軸	–	480		–			
Z軸	480	–					

■GB□MB1L

	100～300	300～600	650～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	600			430	230	280	230
Y軸	–	480		–			
Z軸	240	–					

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GB□MB1M

		Y軸ストローク 300～600
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	

■GB□MB1L

		Y軸ストローク 300～600
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

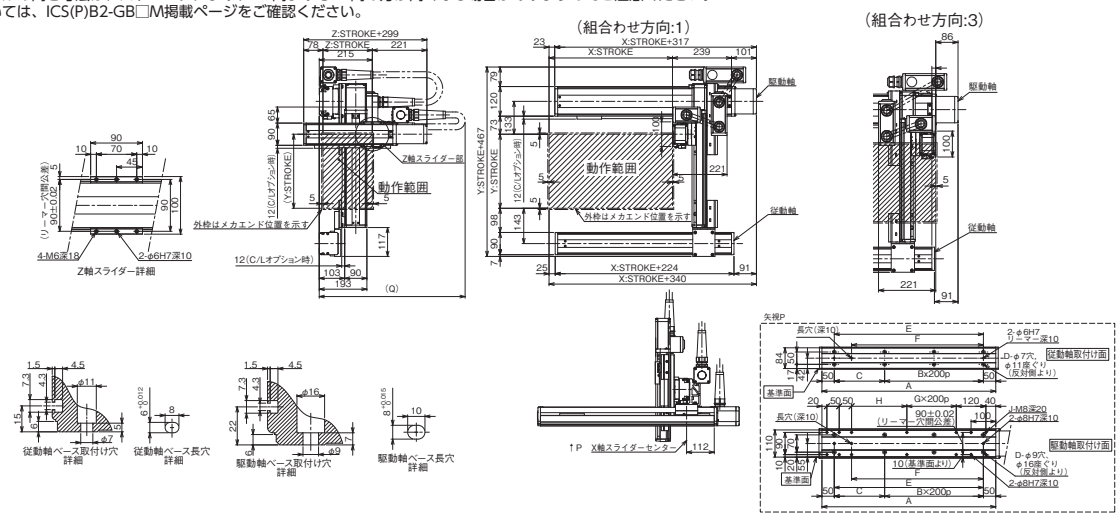
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GB□MB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GB□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

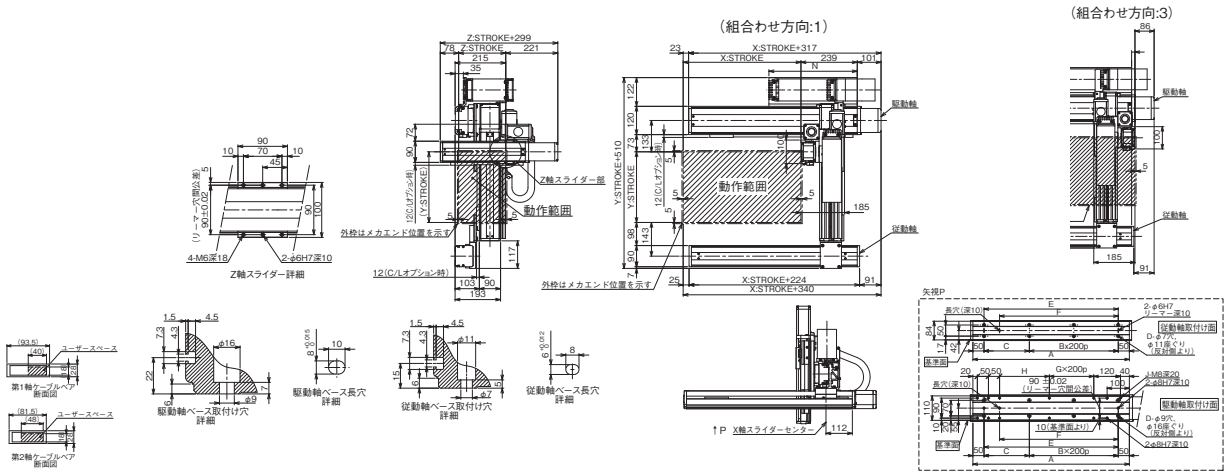


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600
Q	700	750	750	800	800	850	850

■ICSB3【ICSPB3】-GB□MB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

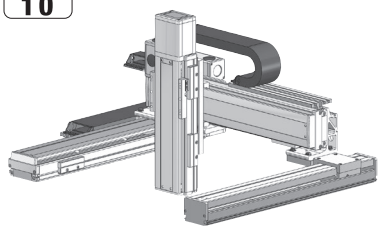


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GC□HB1□
ICSPB3-GC□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□HB1□ - WA - □ - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 100mm～1100mm (100：1000mm)(50mmごと)	下記オプション表参照	30～70 300mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

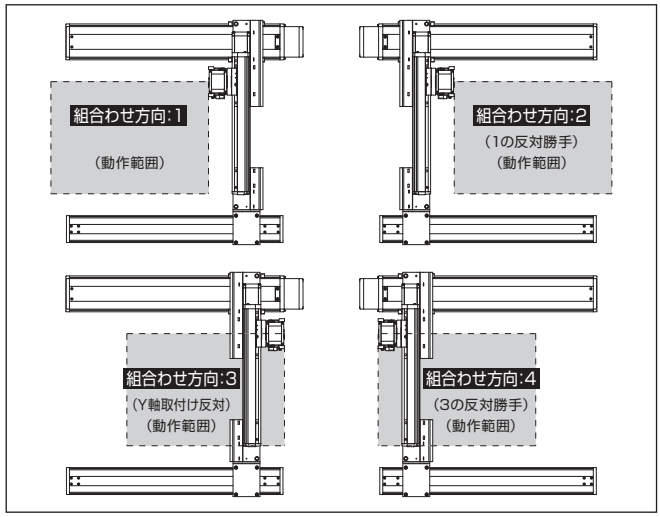
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ⌇ 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□HB1M

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	–	1200		–			
Z軸	480		–				

■GC□HB1L

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	–	1200		–			
Z軸	240		–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□HB1M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～700
100	7.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	

■GC□HB1L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～650	Y軸ストローク 700
100	14.0	14.0
150		14.0
200		14.0
250		14.0
300		14.0
350		13.9
400		13.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注5)	B	5-563
クリープセンサー（注6）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注6）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

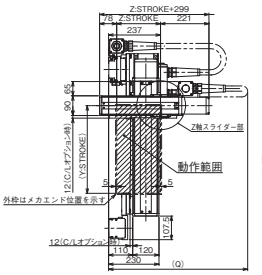
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

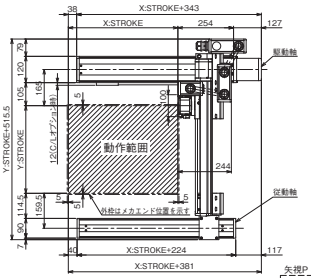
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

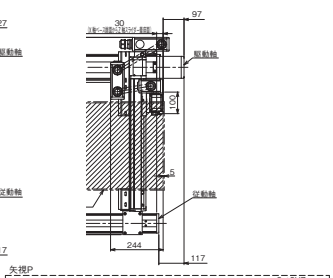
(組合わせ方向:1)



(組合わせ方向:1)



(組合わせ方向:3)



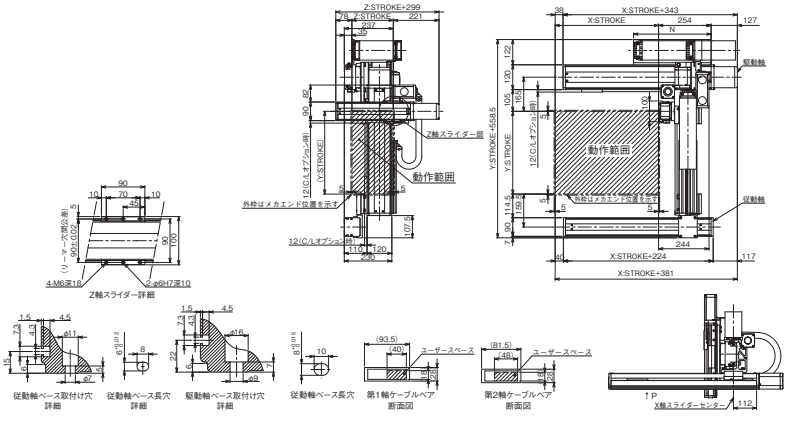
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	750	800	800	850	850	850	900	900

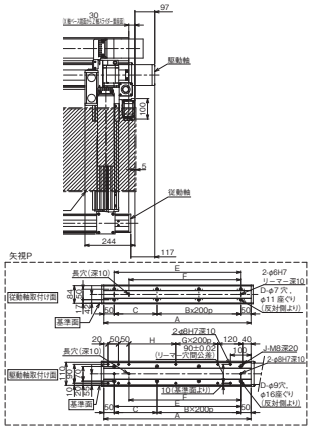
■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:1)



(組合わせ方向:3)

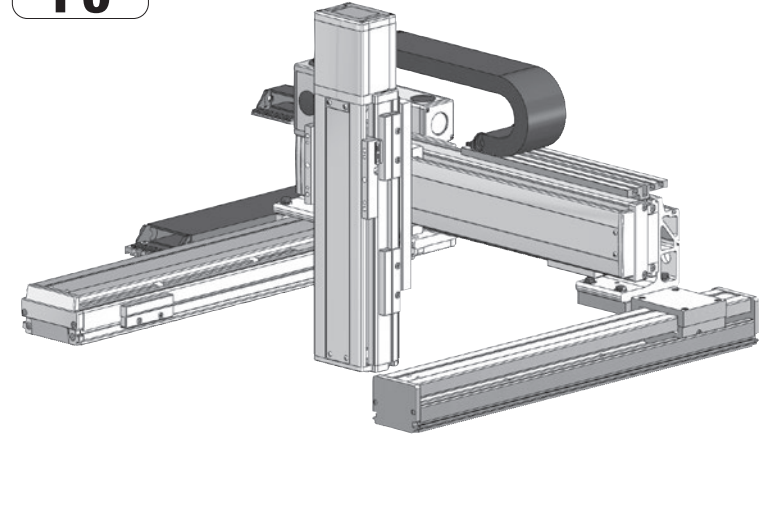


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GC□HB2□
ICSPB3-GC□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□HB2□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

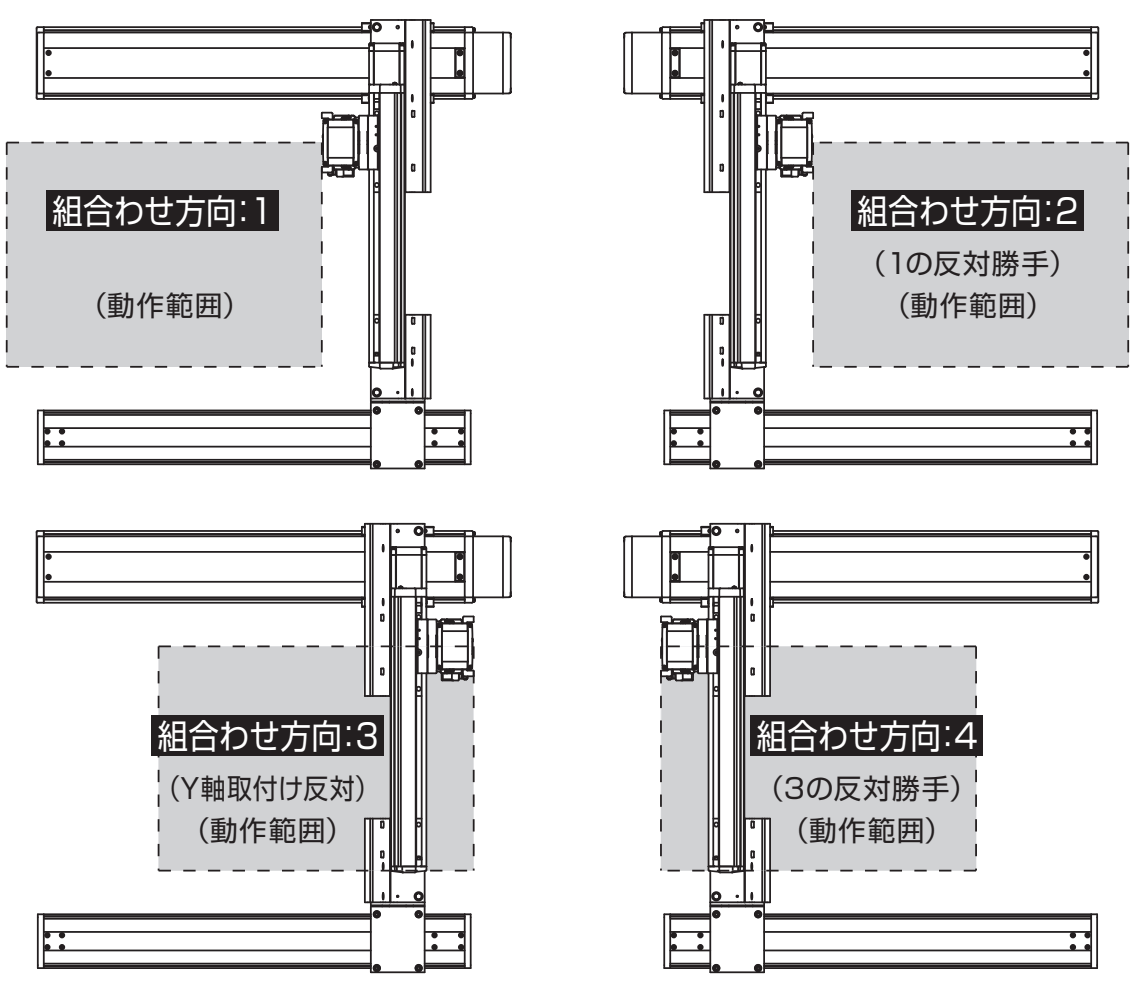
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注3)	10：100mm ～ 110：1100mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□HB2M

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	－	1200		－			
Z軸	600		－				

■GC□HB2L

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	－	1200		－			
Z軸	300		－				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□HB2M

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

■GC□HB2L

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	13.0	13.0	13.0	12.9	12.9	12.9	12.9	12.8	11.8
150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
200	11.9	11..9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	9.3
350	10.1	10.1	10.1	10.1	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

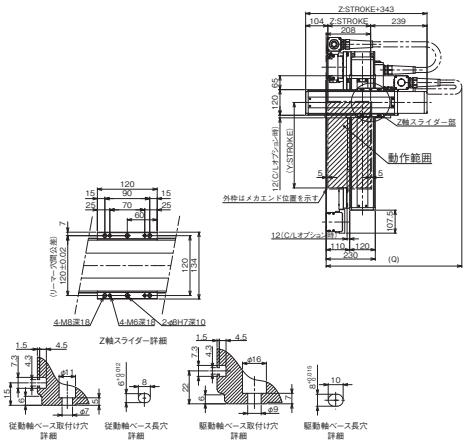
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB2□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

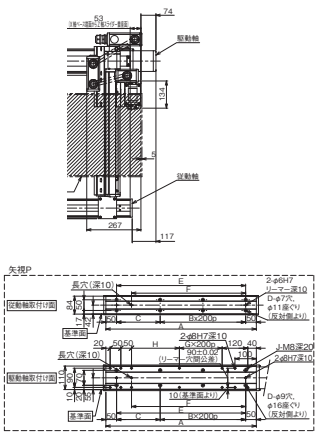
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(組合わせ方向:1)



(組合わせ方向:3)



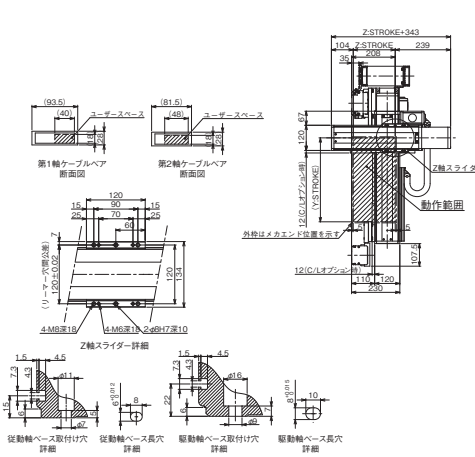
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	850	900	900	950

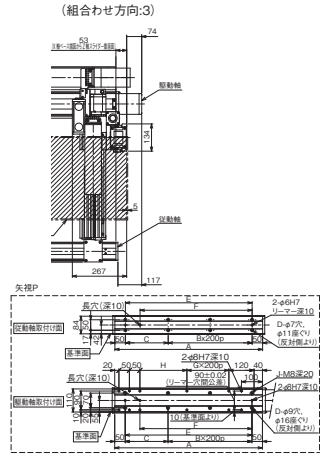
■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

(組合わせ方向:1)



(組合わせ方向:3)

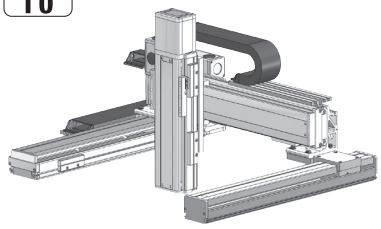


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GC□HB3H
ICSPB3-GC□HB3H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□HB3H - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～110 100mm～1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30～70 300mm～700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-GC1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-GC2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-GC3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-GC4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

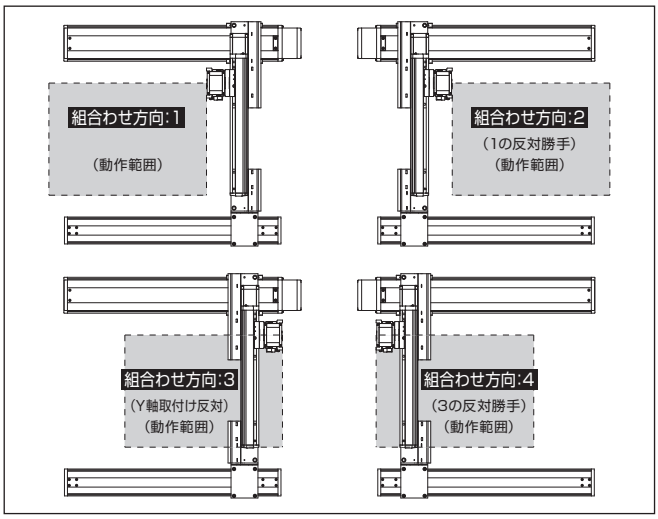
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注2)	10：100mm ～ 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注2) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-409
X軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□HB3H

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1050～1100
X軸	1200			860	695	570	460
Y軸	–	1200		–			
Z軸	1200		–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
350	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.5	8.1
400	9.1	9.1	9.1	9.1	9.0	9.0	9.0	9.0	7.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

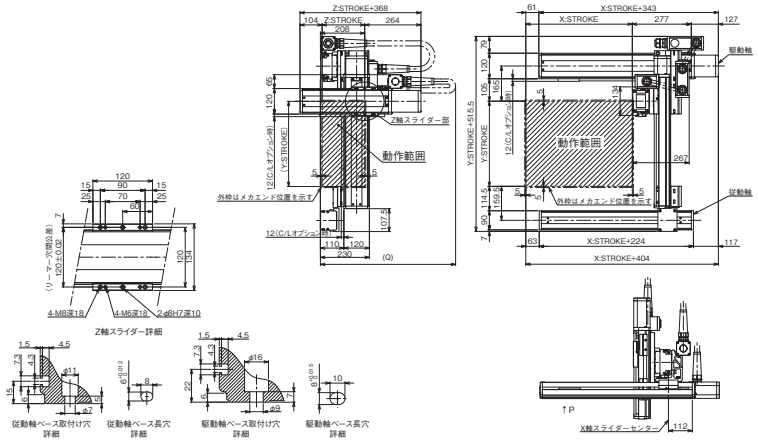
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB3H-SC-SC（自立ケーブル仕様）

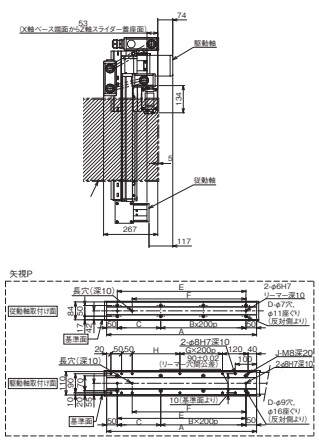
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-GC□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）



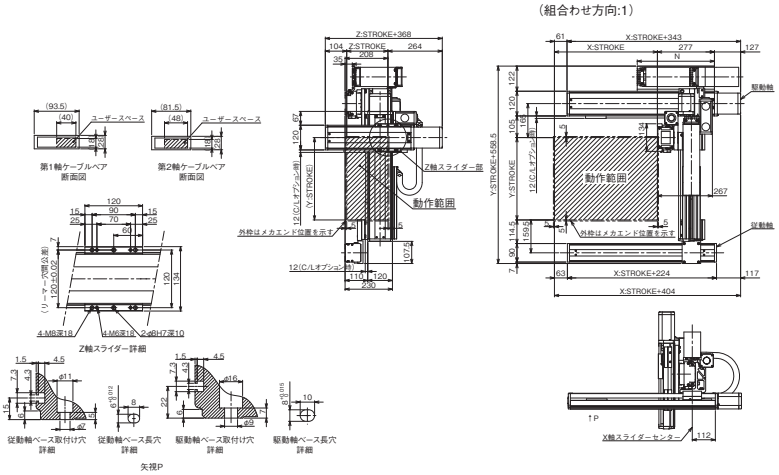
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	850	900	900	950

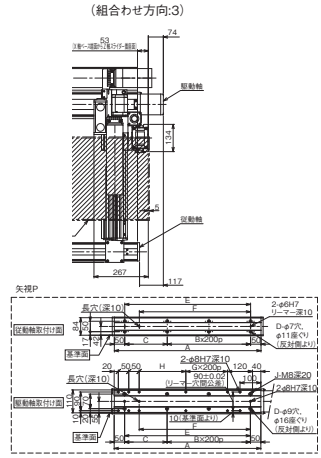
■ICSB3【ICSPB3】-GC□HB3H-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

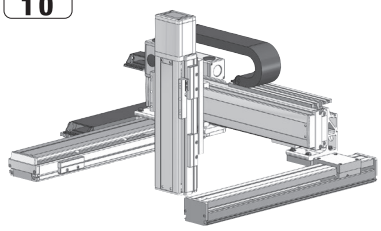


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GC□MB2L
ICSPB3-GC□MB2L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□MB2L - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 ～ 110 100mm ～ 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 ～ 70 300mm ～ 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 ～ 40 100mm ～ 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-GC1MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-GC2MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	L	ICSB3【ICSPB3】-GC3MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	L	ICSB3【ICSPB3】-GC4MB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

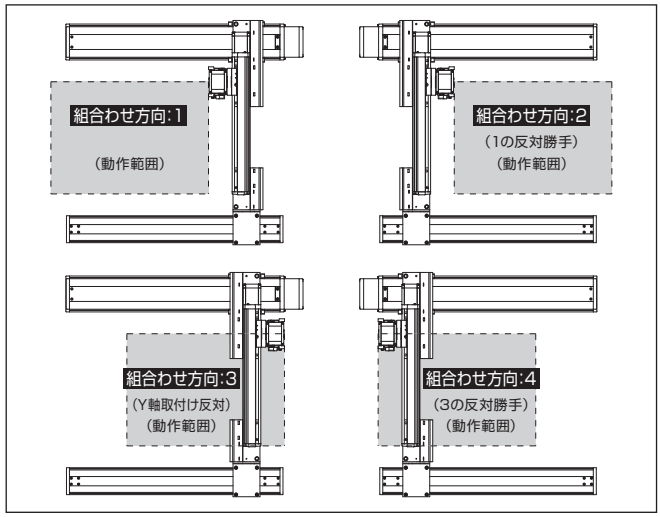
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注2)	10：100mm ⌇ 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ⌇ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注2) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑩-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-⑥-T□-⑩-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□MB2L

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

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□MB2L

Z軸ストローク ＼ Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	17.6	17.2	16.8	16.5	16.1	15.5	14.9	13.9	11.8
150	17.0	16.6	16.2	15.9	15.5	14.9	14.4	13.3	11.2
200	16.4	16.0	15.6	15.3	14.9	14.4	13.8	12.7	10.6
250	15.7	15.3	14.9	14.6	14.2	13.8	13.2	12.0	9.9
300	15.1	14.7	14.3	14.0	13.6	13.2	12.7	11.4	9.3
350	14.4	14.0	13.6	13.3	12.9	12.5	12.0	10.7	8.6
400	13.8	13.4	13.0	12.7	12.3	11.9	11.5	10.1	8.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	100W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

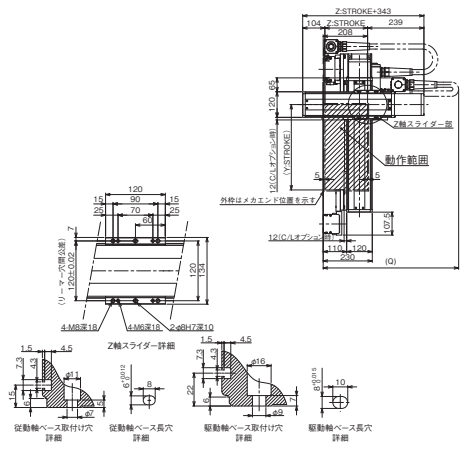
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□MB2L-SC-SC（自立ケーブル仕様）

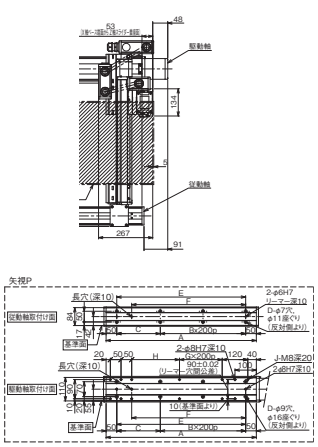
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-GC□M掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）



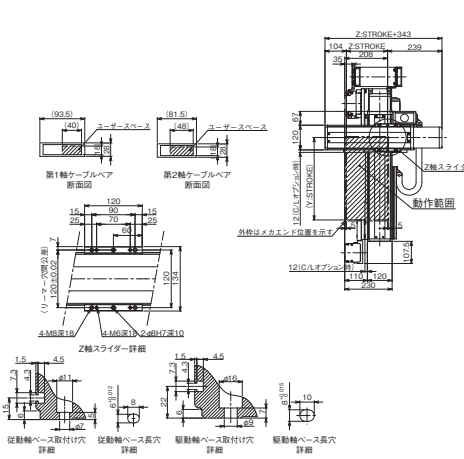
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	850	900	900	950

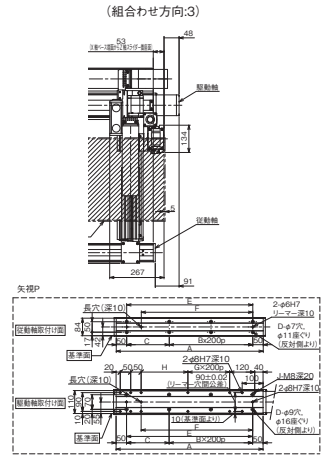
■ICSB3【ICSPB3】-GC□MB2L-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。

（組合わせ方向:1）



（組合わせ方向:3）

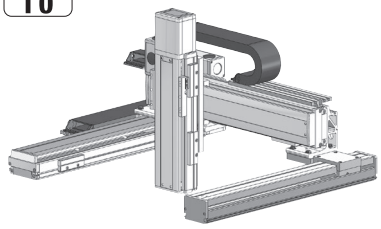


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GC□MB3M
ICSPB3-GC□MB3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□MB3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 110 1100mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4MB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

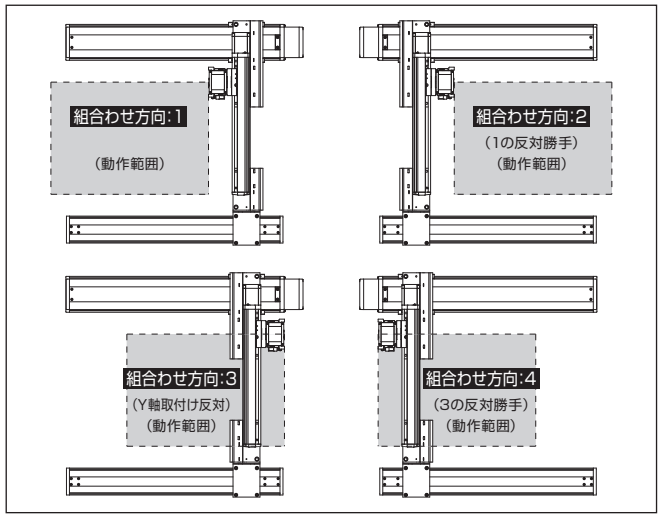
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注2)	10：100mm 〜 110：1100mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注2) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑩-③	3-405
X軸 (従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□MB3M

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

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□MB3M

		Y軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	17.1	16.7	16.3	16.0	15.6	15.0	14.5	13.4	11.3
	150	16.4	16.0	15.6	15.3	14.9	14.4	13.8	12.7	10.6
	200	15.8	15.4	15.0	14.7	14.3	13.9	13.3	12.1	10.0
	250	15.1	14.7	14.3	14.0	13.6	13.2	12.7	11.4	9.3
	300	14.5	14.1	13.7	13.4	13.0	12.6	12.1	10.8	8.7
	350	13.9	13.5	13.1	12.8	12.4	12.0	11.6	10.2	8.1
	400	13.3	12.9	12.5	12.2	11.8	11.4	11.0	9.6	7.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

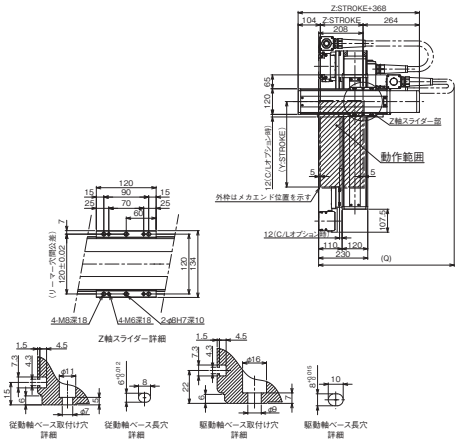
寸法図

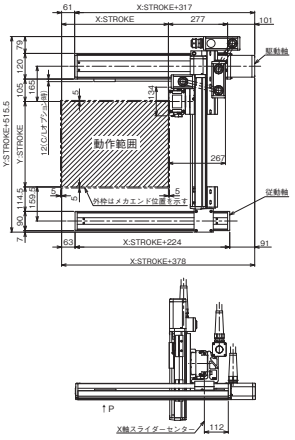
■ICSB3【ICSPB3】-GC□MB3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-GC□M掲載ページをご確認ください。

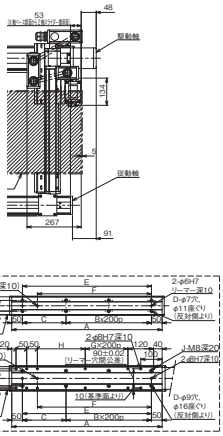
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

（組合わせ方向:1）





（組合わせ方向:3）



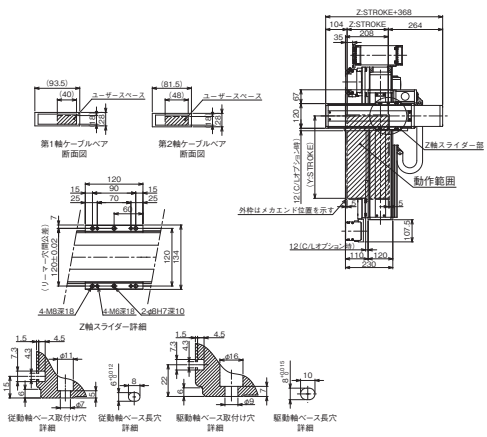
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
D	4	4	6	6	6	6	8	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

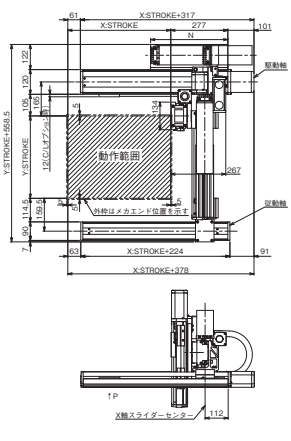
Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Q	750	800	800	850	850	850	900	900	950

■ICSB3【ICSPB3】-GC□MB3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

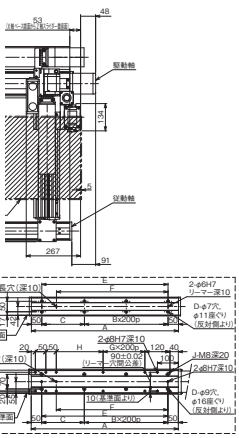
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

（組合わせ方向:1）





（組合わせ方向:3）

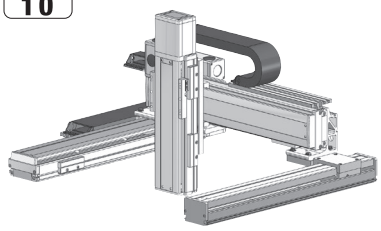


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	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

ICSB3-GD□HB1□
ICSPB3-GD□HB1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GD□HB1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

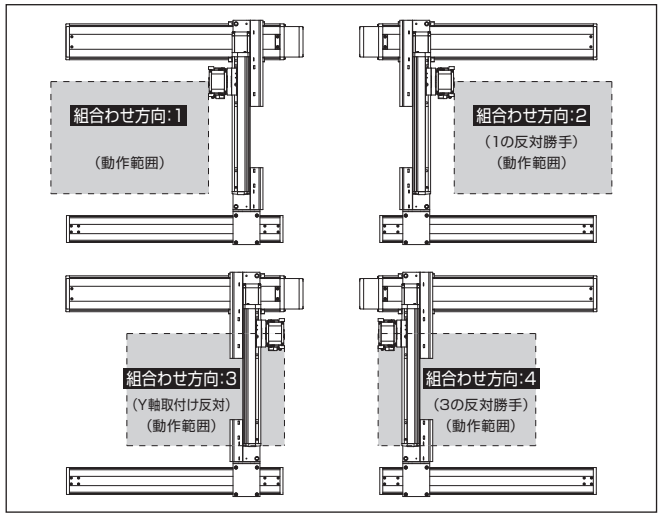
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GD1HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GD2HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GD3HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GD4HB1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
X軸（従動軸）	ISB-SXM02-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GD□HB1M

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	480		–										

■GD□HB1L

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	240		–										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GD□HB1M

		Y軸ストローク 300〜700
Z軸ストローク	100	7.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	

■GD□HB1L

		Y軸ストローク 300〜650	700
Z軸ストローク	100	14.0	14.0
	150		14.0
	200		14.0
	250		14.0
	300		14.0
	350		13.9
	400		13.6

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

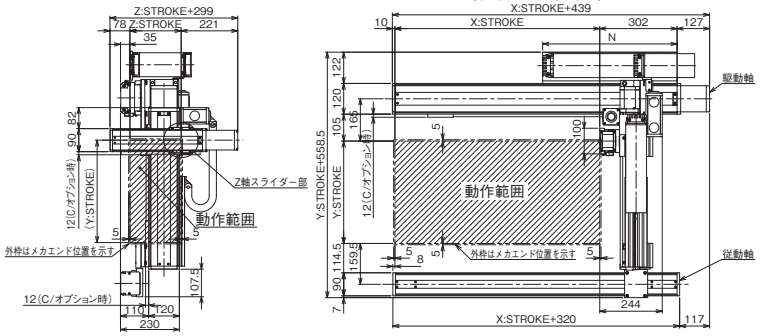
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GD□HB1□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

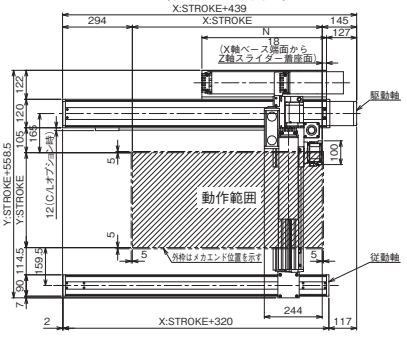
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

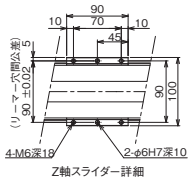
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

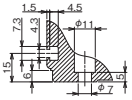
(組合わせ方向:1)



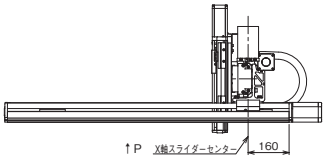
(組合わせ方向:3)

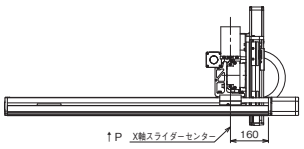


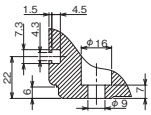




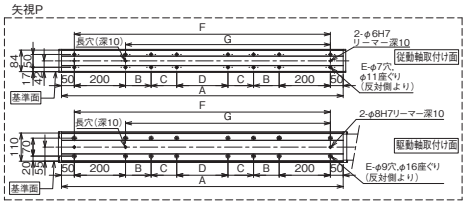


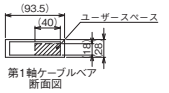


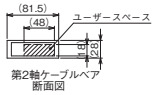










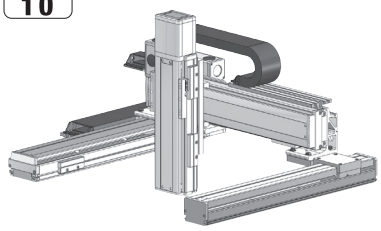


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB3-GD□HB2□
ICSPB3-GD□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GD□HB2□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

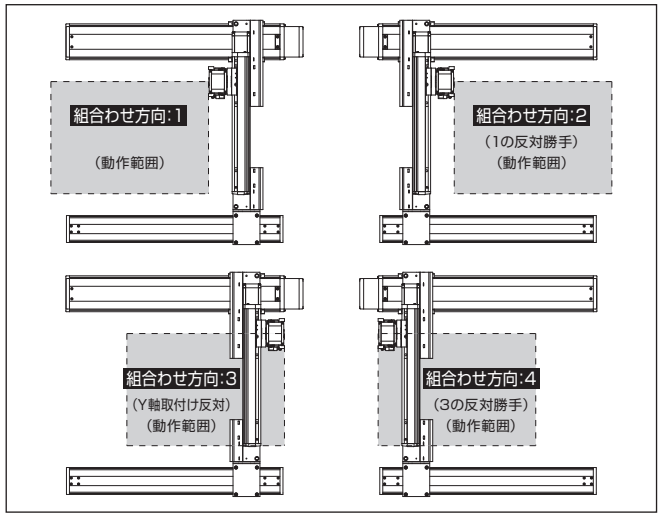
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GD1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GD2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GD3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GD4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
X軸（従動軸）	ISB-SXM02-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GD□HB2M

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	600		–										

■GD□HB2L

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	300		–										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GD□HB2M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
350	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

■GD□HB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	13.0	13.0	13.0	12.9	12.9	12.9	12.9	12.8	11.8
150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
200	11.9	11..9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	9.3
350	10.1	10.1	10.1	10.1	10.0	10.0	10.0	10.0	8.6
400	9.6	9.6	9.5	9.5	9.5	9.5	9.5	9.4	8.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

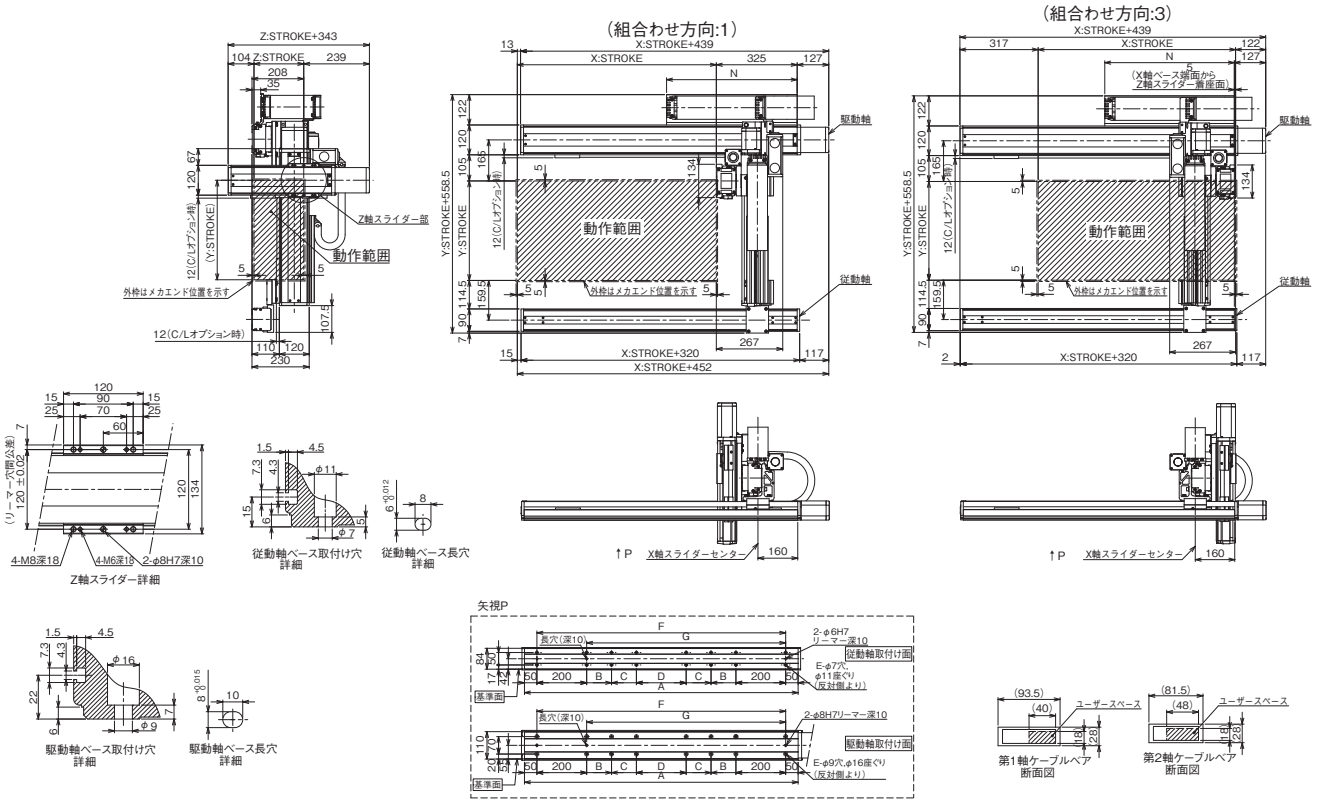
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GD□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

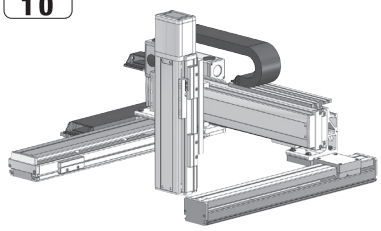


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB3-GD□HB3H
ICSPB3-GD□HB3H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GD□HB3H - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

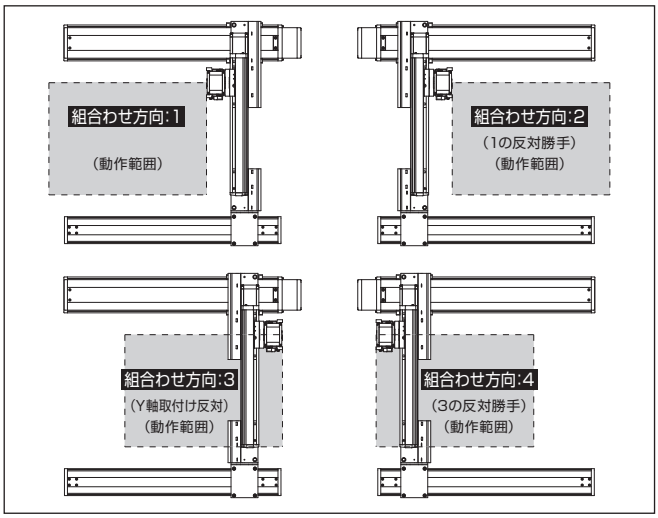
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-GD1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-GD2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-GD3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-GD4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-429
X軸（従動軸）	ISB-SXM02-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GD□HB3H

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	1200		–										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GD□HB3H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
150	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
200	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.3
300	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.7
350	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.5	8.1
400	9.1	9.1	9.1	9.1	9.0	9.0	9.0	9.0	7.5

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注3)	B	5-563
クリープセンサー（注4）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注4）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注5）	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm

適応コントローラー

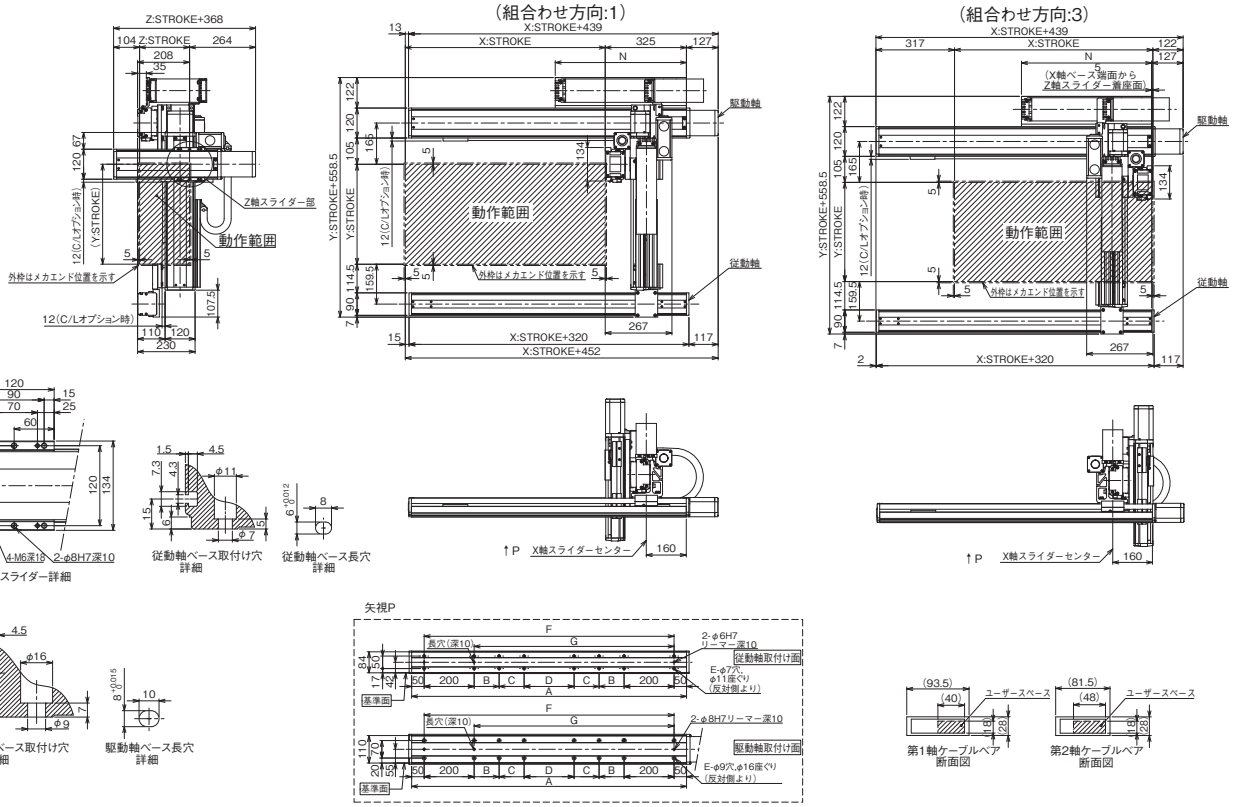
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GD□HB3H-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

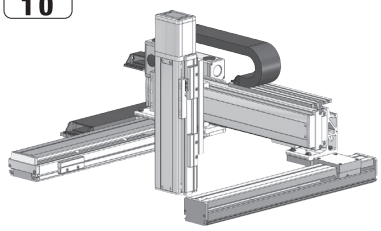


X軸ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
B	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
D	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
E	12	12	12	12	12	12	12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

ICSB3-GE□HB1L
ICSPB3-GE□HB1L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	GE□HB1L	WA					T□		
シリーズ ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	タイプ 下記型式内容表参照	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	X軸ストローク 10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Y軸ストローク 30～90 300mm～900mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	Z軸ストローク 10～50 100mm～500mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照	適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	ケーブル長 3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	Y軸Z軸ケーブル配線 下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

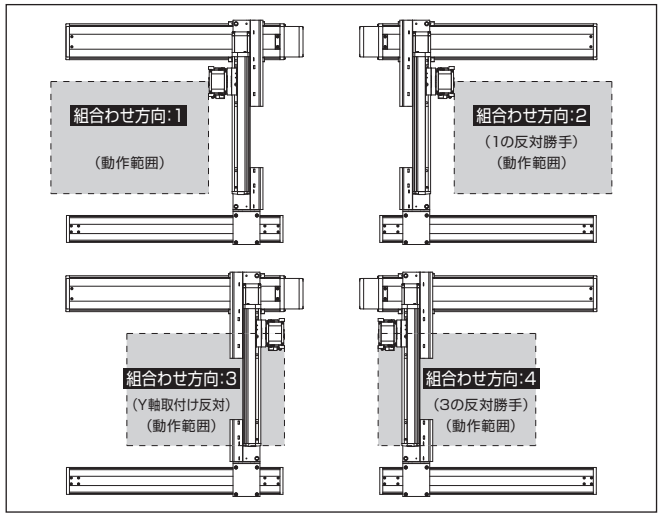
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注2)	10：100mm ⌇ 130：1300mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ⌇ 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注2) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-441
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-⑩-⑥-T□-⑩-⑦	3-389

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□HB1L

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	240	–							

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□HB1L

		Y軸ストローク 300～900
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/4mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

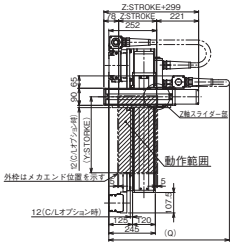
寸法図

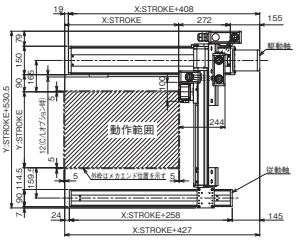
■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB1L-SC-SC（自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。寸法については、ICS(P)B2-GE□H掲載ページをご確認ください。

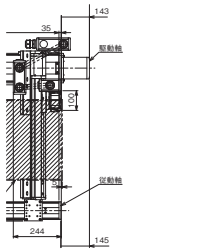
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

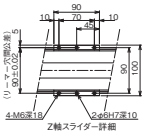
（組合わせ方向:1）

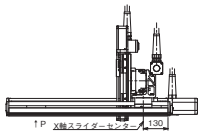


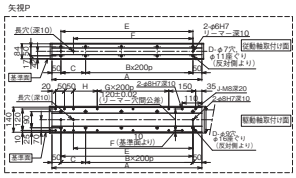


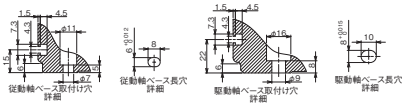
（組合わせ方向:3）











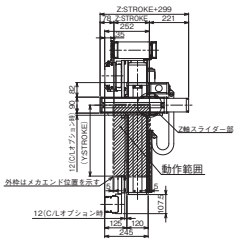
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

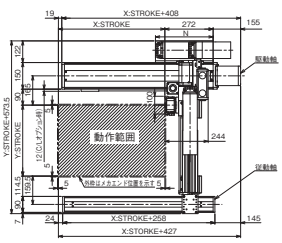
Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Q	700	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000

■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB1L-CT-CT（ケーブルベア仕様）

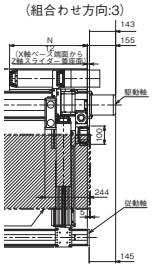
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

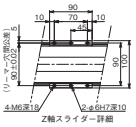
（組合わせ方向:1）

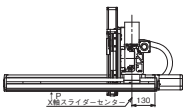


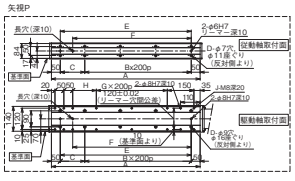


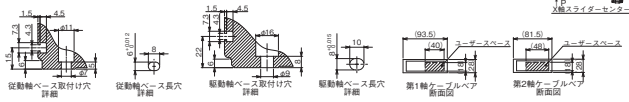
（組合わせ方向:3）









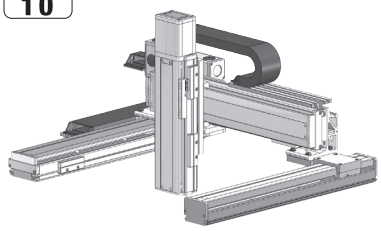


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB3-GE□HB2□
ICSPB3-GE□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□HB2□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30～90 300mm～900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

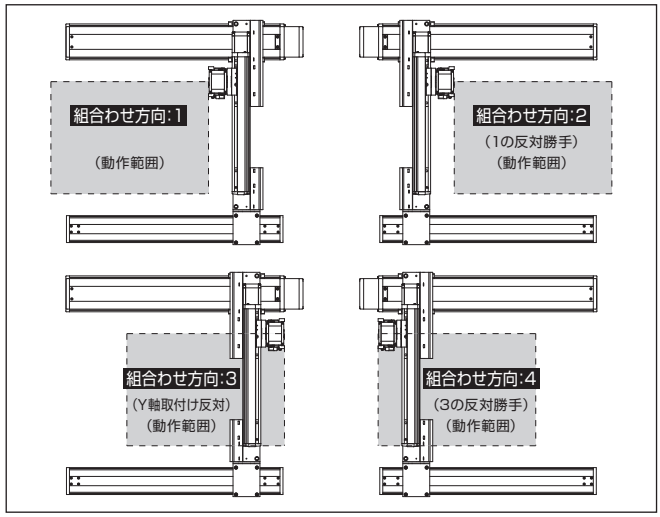
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク (注3)	10：100mm ～ 130：1300mm (100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸 (駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
X軸 (従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm (ミリメートル) 表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□HB2M

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	600	–							

■GE□HB2L

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	300	–							

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□HB2M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～900
100	10.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

■GE□HB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～700	750	800	850	900
100	20.0	20.0	20.0	18.9	16.8
150		20.0	20.0	18.3	16.2
200		20.0	20.0	17.7	15.6
250		20.0	19.4	17.0	14.9
300		20.0	18.8	16.4	14.3
350		20.0	18.1	15.7	13.6
400		20.0	17.5	15.1	13.0
450		19.4	16.9	14.5	12.4
500		18.8	16.3	13.9	11.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール (標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ (Z軸標準装備) (注5)	B	5-563
クリープセンサー (注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

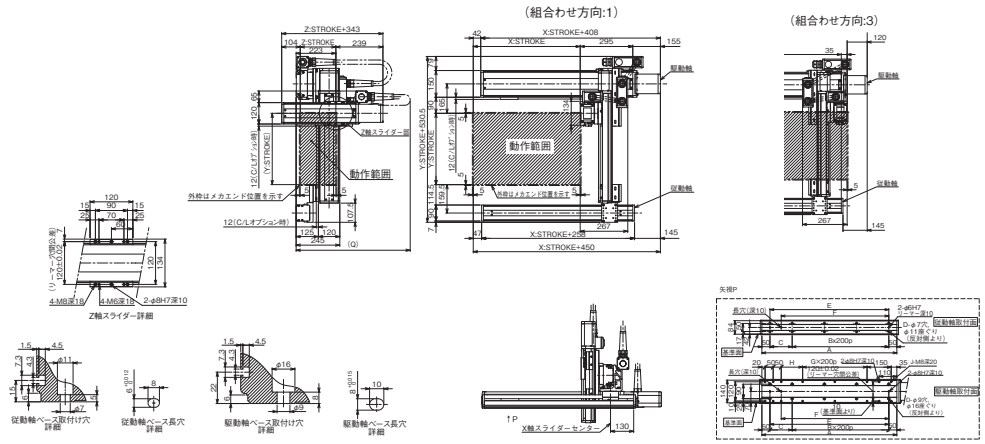
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB2□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納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。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GE□H掲載ページをご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

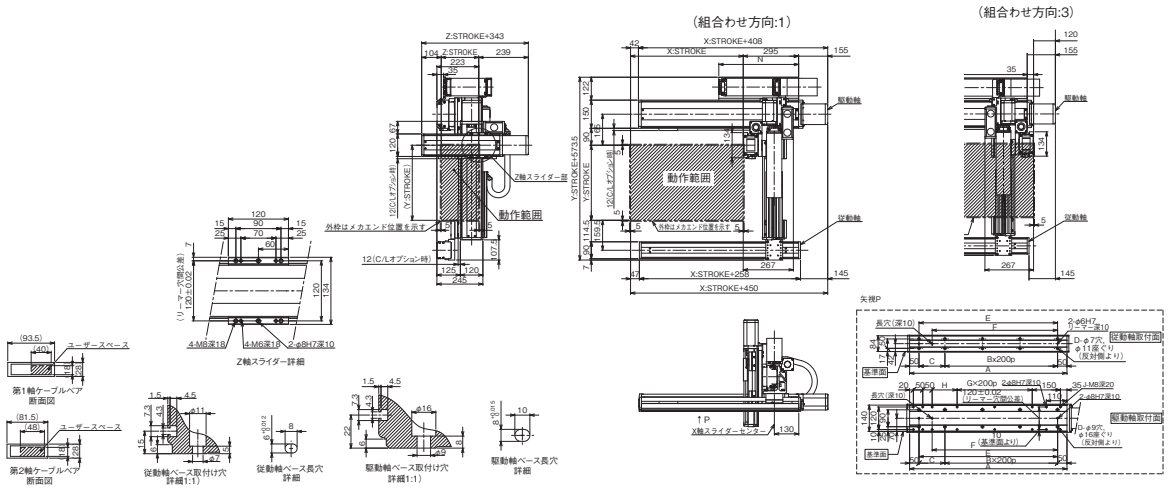


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Q	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

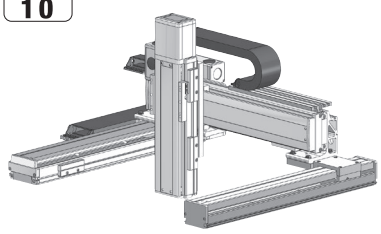


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB3-GE□HB3□
ICSPB3-GE□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□HB3□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10～130 100mm～1300mm (100：1000mm) (50mmごと)	下記オプション表参照	30～90 300mm～900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10～50 100mm～500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 型式項目の X 軸ストローク欄は、自立ケーブル仕様の場合は最大 1000mm になります。
(6) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

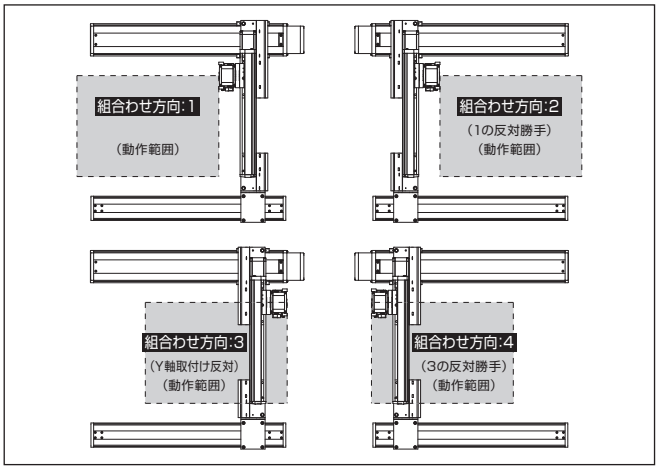
(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク(注3)	10：100mm ～ 130：1300mm(100：1000mm)
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

(注3) 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。

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
X軸(従動軸)	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575をご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□HB3H

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	1200	–							

■GE□HB3M

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	600	–							

■GE□HB3L

	100～300	300～500	550～700	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	–			
Z軸	300	–							

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～900
100	10.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

■GE□HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300～700	750	800	850	900
100	20.0	20.0	20.0	18.4	16.3
150		20.0	20.0	17.7	15.6
200		20.0	19.5	17.1	15.0
250		20.0	18.8	16.4	14.3
300		20.0	18.2	15.8	13.7
350		20.0	17.6	15.2	13.1
400		19.5	17.0	14.6	12.5
450		18.8	16.3	13.9	11.8
500		18.2	15.7	13.3	11.2

■GE□HB3L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	31.8	31.4	31.1	30.7	30.3	29.9	29.5	29.1	26.1	23.3	20.8	18.4	16.3
150	31.1	30.7	30.4	30.0	29.6	29.2	28.8	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
200	30.5	30.1	29.8	29.4	29.0	28.6	28.2	27.8	24.8	22.0	19.5	17.1	15.0
250	29.8	29.4	29.1	28.7	28.3	27.9	27.5	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
300	29.2	28.8	28.5	28.1	27.7	27.3	26.9	26.5	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7
350	28.6	28.2	27.9	27.5	27.1	26.7	26.3	25.9	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1
400	28.0	27.6	27.3	26.9	26.5	26.1	25.7	25.3	22.3	19.5	17.0	14.6	12.5
450	27.3	26.9	26.6	26.2	25.8	25.4	25.0	24.6	21.6	18.8	16.3	13.9	11.8
500	26.7	26.3	26.0	25.6	25.2	24.8	24.4	24.0	21.0	18.2	15.7	13.3	11.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注4)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注5)	B	5-563
クリープセンサー(注6)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注6)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注4) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注5) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注6) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

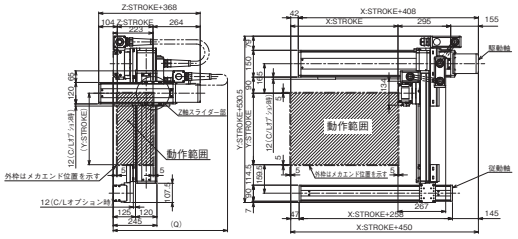
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

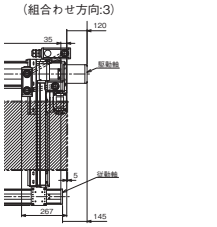
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 自立ケーブルの高さ寸法は、ストロークにより、YZ間よりもXY間の方が高くなる場合がありますのでご注意ください。
寸法については、ICS(P)B2-GE□H掲載ページをご確認ください。

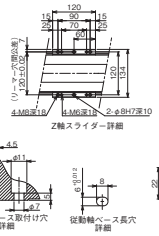
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

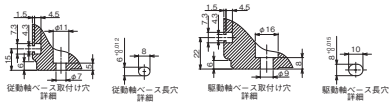
(組合わせ方向:1)

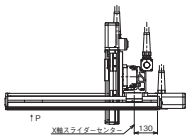


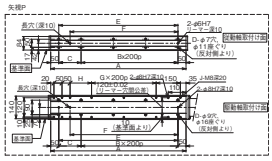
(組合わせ方向:3)











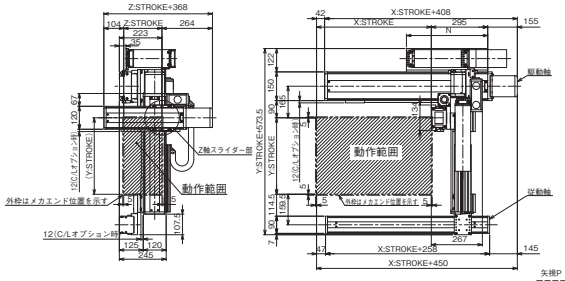
X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
D	4	4	6	6	6	6	8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

Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Q	800	800	800	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050

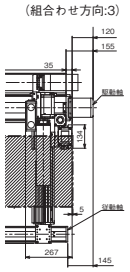
■ICSB3【ICSPB3】-GE□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

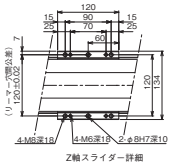
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

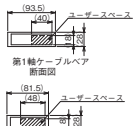
(組合わせ方向:1)

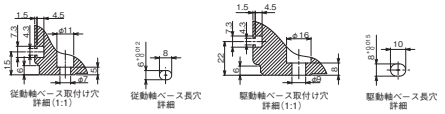


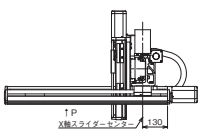
(組合わせ方向:3)

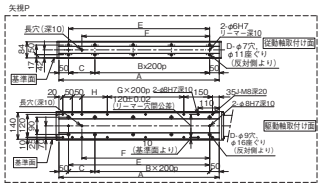










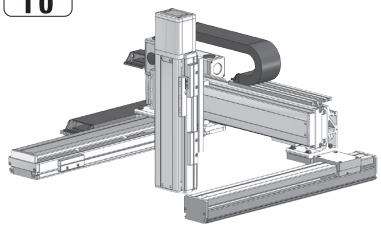


X軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238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

ICSB3-GF□HB1L
ICSPB3-GF□HB1L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GF□HB1L - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

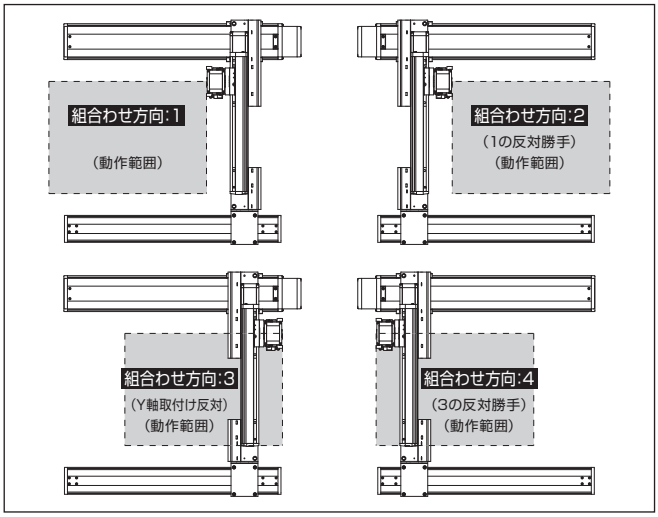
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	L	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	L	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑩-③	3-457
X軸（従動軸）	ISB-SXM04-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-⑥-T□-⑩-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注3)	B	5-563
クリープセンサー（注4）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注4）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注5）	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/4mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GF□HB1L

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	240		−																

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GF□HB1L

		Y軸ストローク
		300~900
Z軸ストローク	100	14.0
	150	
	200	
	250	
	300	
	350	
	400	
	450	
	500	

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

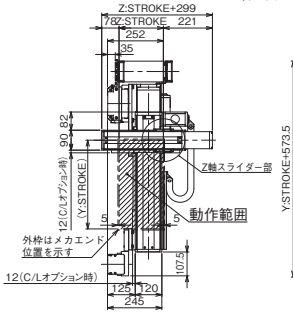
寸法図

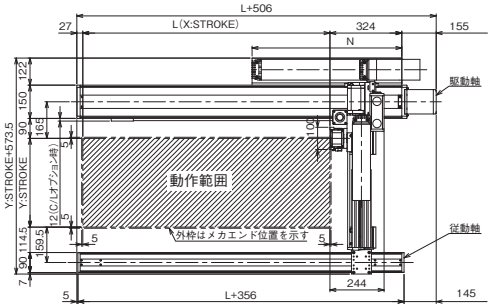
■ICSB3【ICSPB3】-GF□HB1L-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

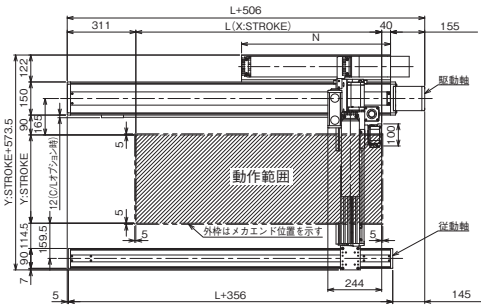
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

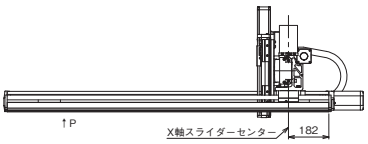
(組合わせ方向:1)

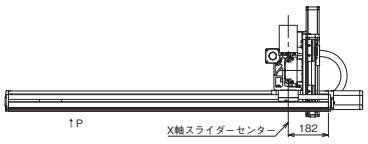


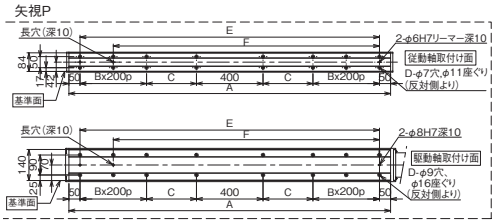


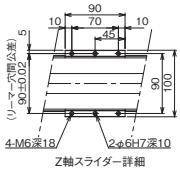
(組合わせ方向:3)

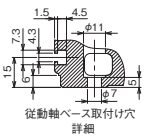




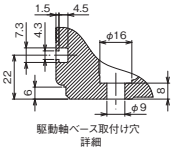


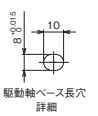


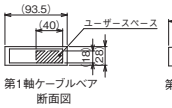


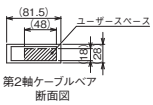










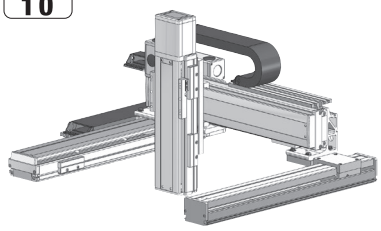


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-GF□HB2□
ICSPB3-GF□HB2□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GF□HB2□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

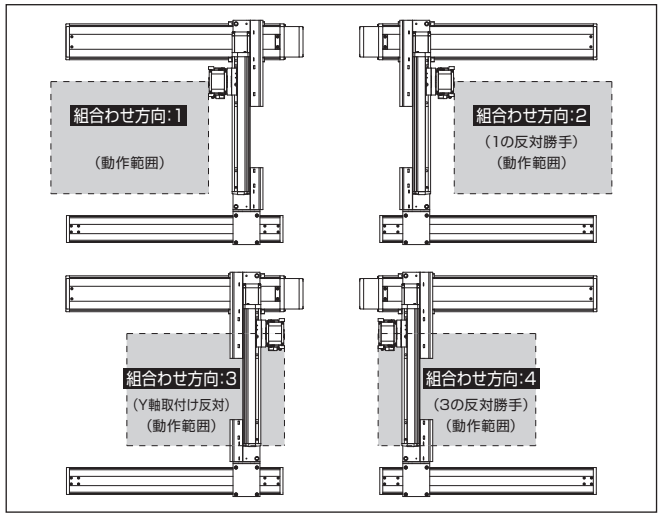
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB2M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB2L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
X軸（従動軸）	ISB-SXM04-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-405

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	100W/10mm（M）、5mm（L）

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GF□HB2M

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	600		−																

■GF□HB2L

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	300		−																

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GF□HB2M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300~900
100	10.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

■GF□HB2L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300~700	750	800	850	900
100	20.0	20.0	20.0	18.9	16.8
150		20.0	20.0	18.3	16.2
200		20.0	20.0	17.7	15.6
250		20.0	19.4	17.0	14.9
300		20.0	18.8	16.4	14.3
350		20.0	18.1	15.7	13.6
400		20.0	17.5	15.1	13.0
450		19.4	16.9	14.5	12.4
500		18.8	16.3	13.9	11.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

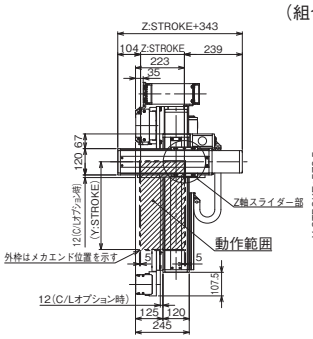
寸法図

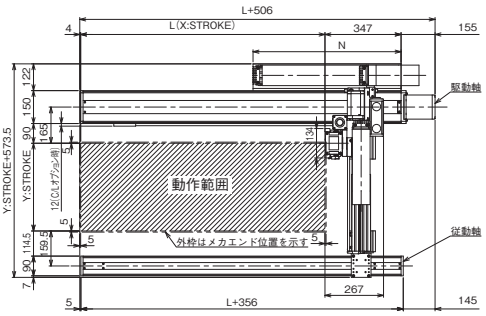
■ICSB3【ICSPB3】-GF□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

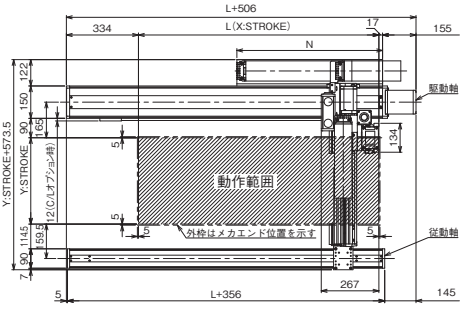
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

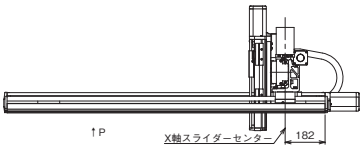
(組合わせ方向:1)

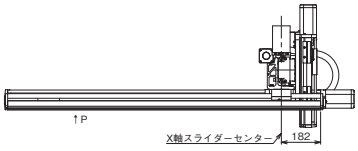


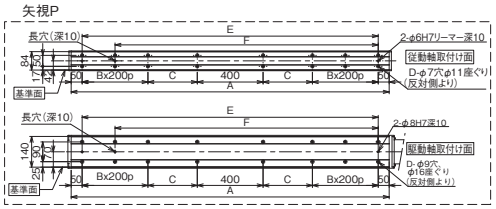


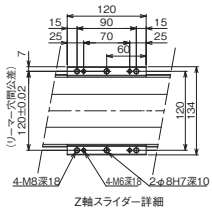
(組合わせ方向:3)

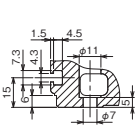




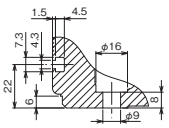




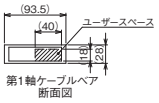


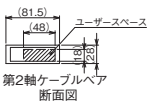










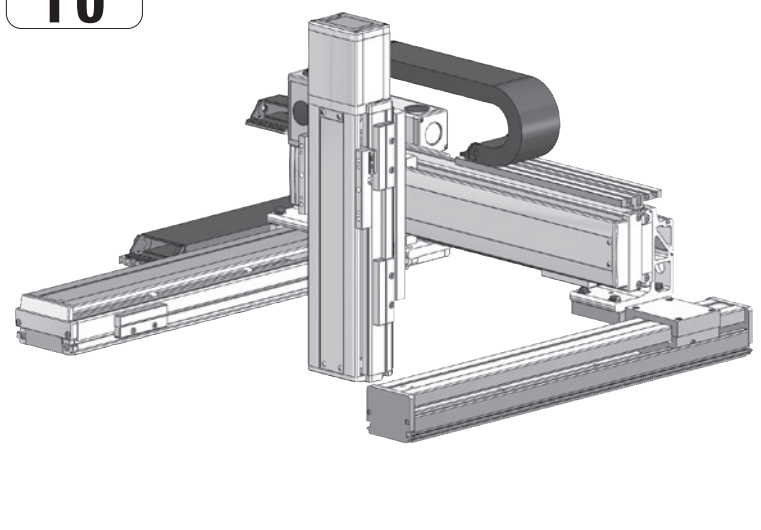


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-GF□HB3□
ICSPB3-GF□HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GF□HB3□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm ～ 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

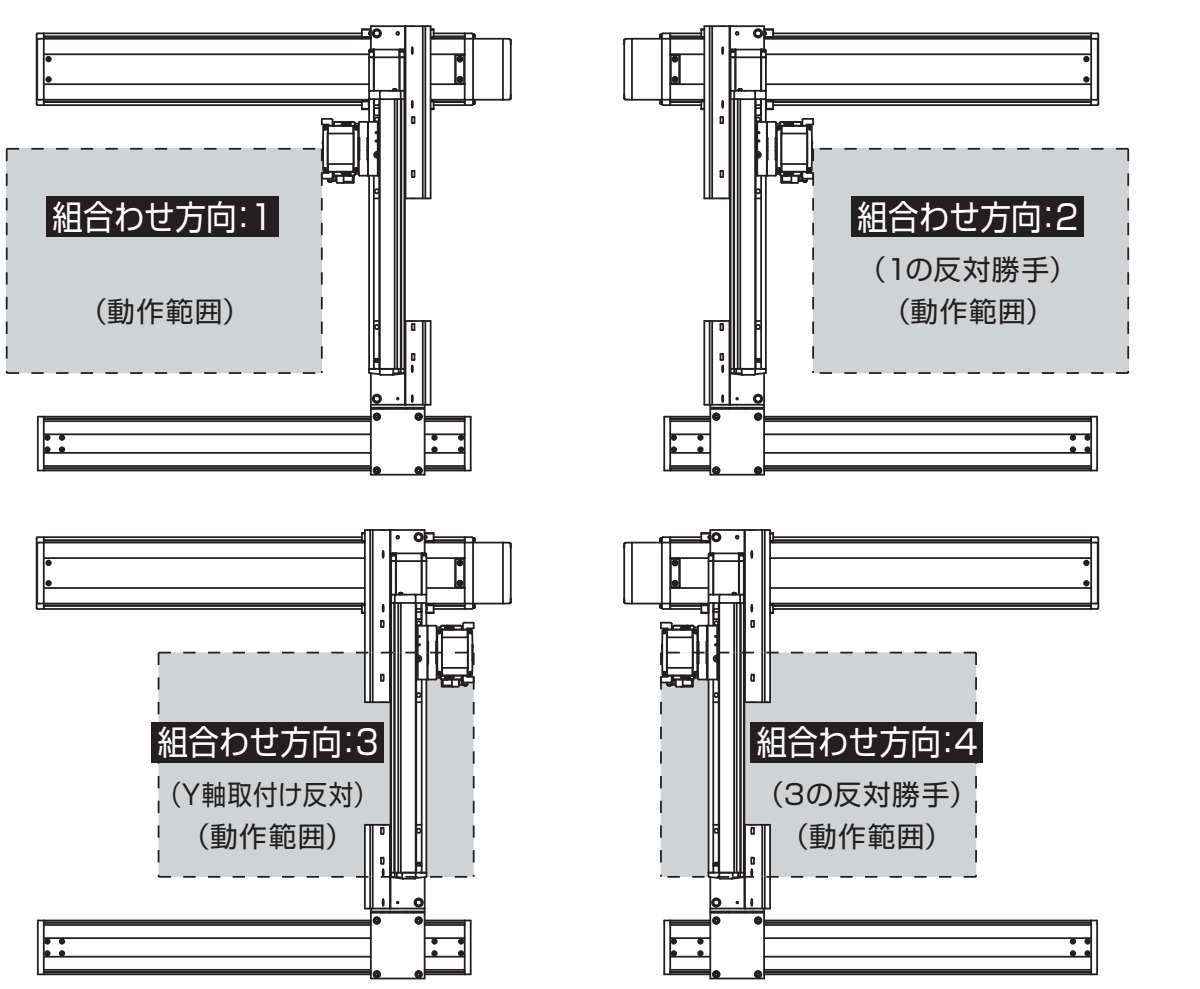
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF1HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	H	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF2HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	H	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF3HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	H	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	M	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF4HB3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm ～ 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
X軸(従動軸)	ISB-SXM04-N-0-0-②	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注)　上記型式の①～⑦は左表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　上記型式の⑩にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注)　上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GF□HB3H

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	1200			−															

■GF□HB3M

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	600			−															

■GF□HB3L

	100~300	300~500	550~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	300			−															

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GF□HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300~900
100	10.0
150	
200	
250	
300	
350	
400	
450	
500	

■GF□HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300~700	750	800	850	900
100	20.0	20.0	20.0	18.4	16.3
150		20.0	20.0	17.7	15.6
200		20.0	19.5	17.1	15.0
250		20.0	18.8	16.4	14.3
300		20.0	18.2	15.8	13.7
350		20.0	17.6	15.2	13.1
400		19.5	17.0	14.6	12.5
450		18.8	16.3	13.9	11.8
500		18.2	15.7	13.3	11.2

■GF□HB3L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	31.8	31.4	31.1	30.7	30.3	29.9	29.5	29.1	26.1	23.3	20.0	18.4	16.3
150	31.1	30.7	30.4	30.0	29.6	29.2	28.8	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
200	30.5	30.1	29.8	29.4	29.0	28.6	28.2	27.8	24.8	22.0	19.5	17.1	15.0
250	29.8	29.4	29.1	28.7	28.3	27.9	27.5	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
300	29.2	28.8	28.5	28.1	27.7	27.3	26.9	26.5	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7
350	28.6	28.2	27.9	27.5	27.1	26.7	26.3	25.9	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1
400	28.0	27.6	27.3	26.9	26.5	26.1	25.7	25.3	22.3	19.5	17.0	14.6	12.5
450	27.3	26.9	26.6	26.2	25.8	25.4	25.0	24.6	21.6	18.8	16.3	13.9	11.8
500	26.7	26.3	26.0	25.6	25.2	24.8	24.4	24.0	21.0	18.2	15.7	13.3	11.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

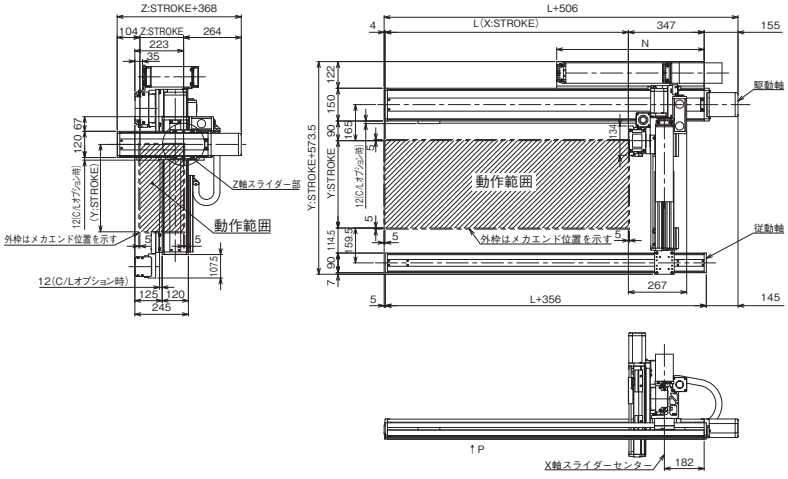
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GF□HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

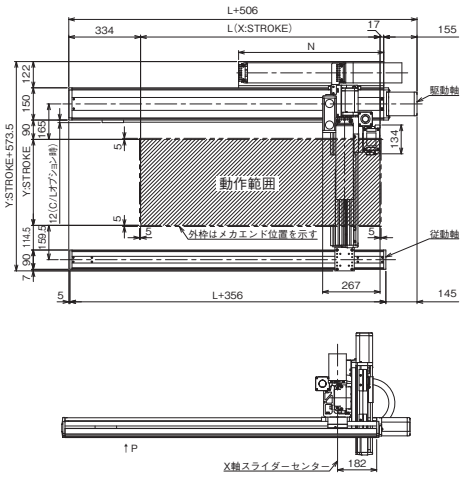
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

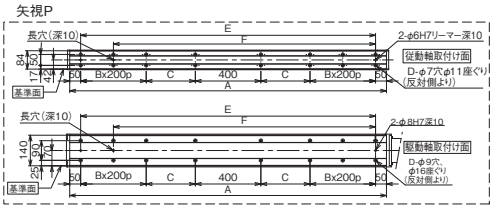
(組合わせ方向:1)

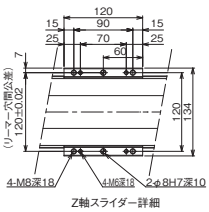


(組合わせ方向:3)

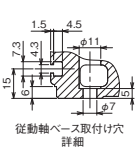


矢視P





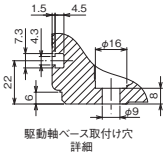
Z軸スライダー詳細



従動軸ベース取付け穴
詳細



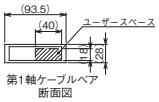
従動軸ベース長穴
詳細



駆動軸ベース取付け穴
詳細



駆動軸ベース長穴
詳細

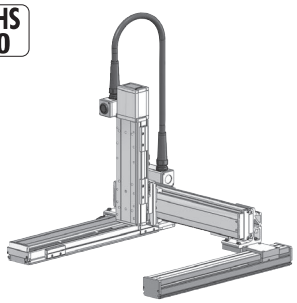


X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
B	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3
C	225	275	325	375	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

ICSB3-GB□HS1□
ICSPB3-GB□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GB□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

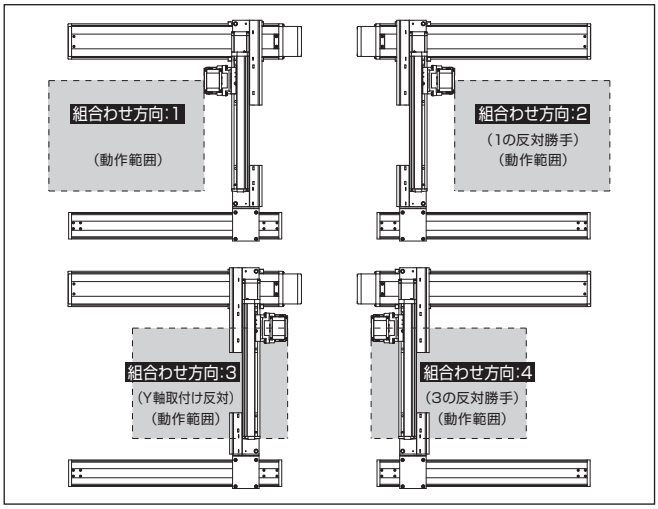
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GB1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GB2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GB3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GB4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-T□-⑪-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GB□HS1M

	100〜300	300〜600	650〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	–	960	–			
Z軸	480	–				

■GB□HS1L

	100〜300	300〜600	650〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	–	960	–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GB□HS1M

		Y軸ストローク
		300〜600
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

■GB□HS1L

		Y軸ストローク						
		300	350	400	450	500	550	600
Z軸ストローク	100	8.0	7.9	7.6	7.2	6.9	6.5	6.2
	150	7.6	7.6	7.3	6.9	6.6	6.1	5.8
	200	7.2	7.2	6.9	6.5	6.2	5.8	5.5
	250	6.9	6.9	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
	300	6.6	6.6	6.3	5.9	5.6	5.2	4.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/20mm
Y軸モーター出力／リード	60W/16mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

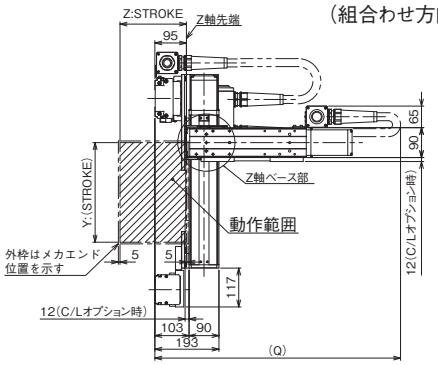
寸法図

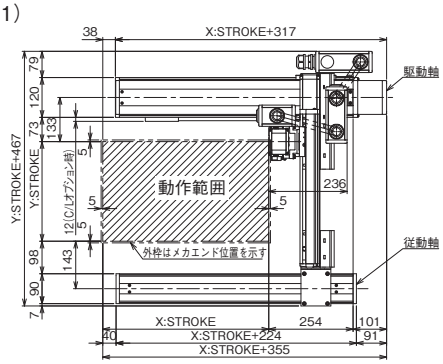
■ICSB3【ICSPB3】-GB□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

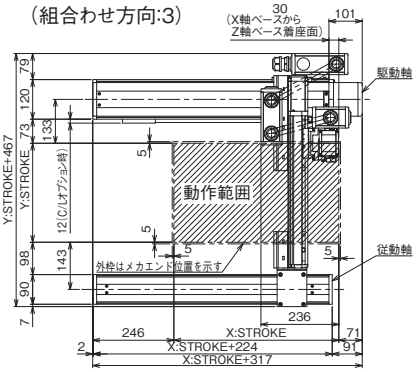
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

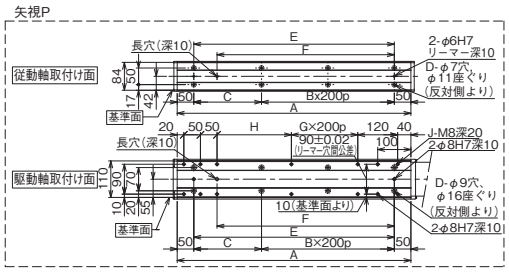
(組合わせ方向:1)

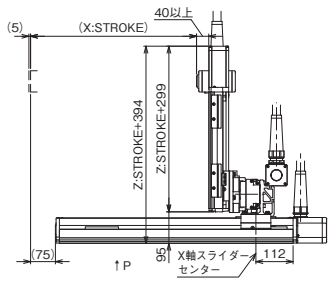


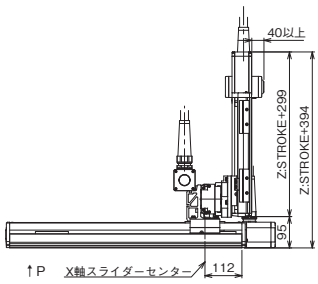


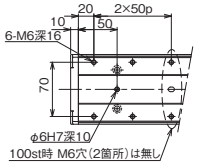
(組合わせ方向:3)



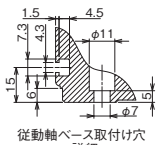




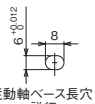




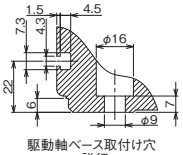
Z軸ベース詳細



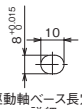
従動軸ベース取付け穴 詳細



従動軸ベース長穴 詳細



駆動軸ベース取付け穴 詳細



駆動軸ベース長穴 詳細

Q寸法

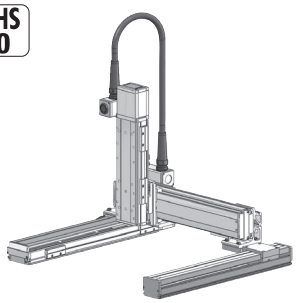
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600
100	750	800	800	850	850	900	900
150	800	850	850	900	900	950	950
200	850	900	900	950	950	1000	1000
250	900	950	950	1000	1000	1050	1050
300	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100

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

ICSB3-GB□MS1□
ICSPB3-GB□MS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GB□MS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 60 600mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 30 300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

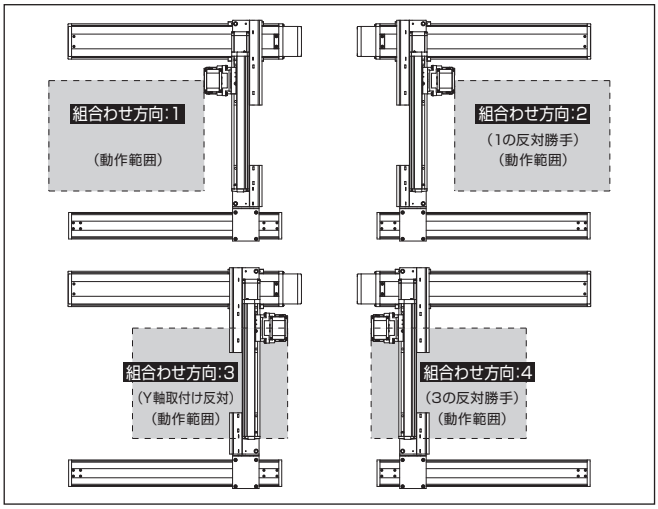
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GB1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GB2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GB3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GB4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GB4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 60：600mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 30：300mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-④-T□-⑪-⑤	3-389
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GB□MS1M

	100〜300	300〜600	650〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	–	480	–			
Z軸	480	–				

■GB□MS1L

	100〜300	300〜600	650〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	–	480	–			
Z軸	240	–				

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GB□MS1M

		Y軸ストローク 300〜600
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8

■GB□MS1L

		Y軸ストローク 300〜600
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	60W/8mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

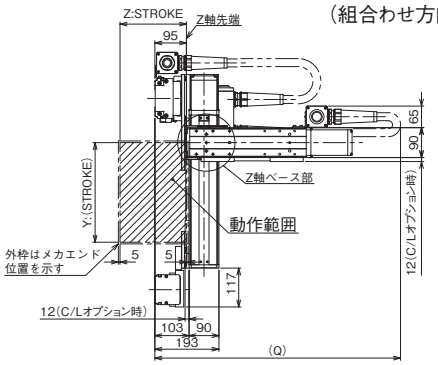
寸法図

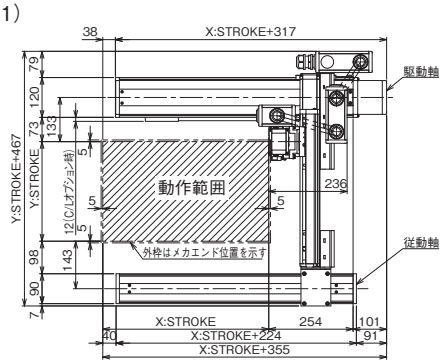
■ICSB3【ICSPB3】-GB□MS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

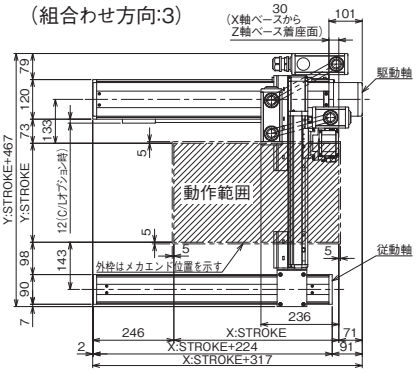
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

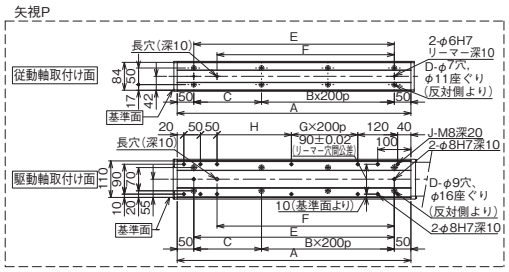
(組合わせ方向:1)

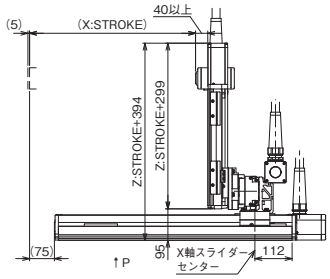


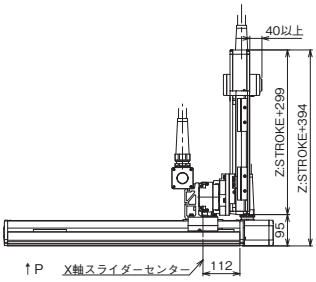


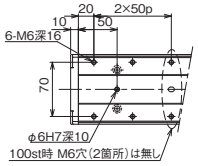
(組合わせ方向:3)



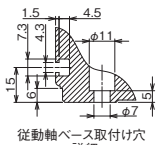




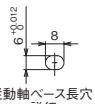




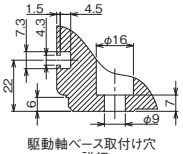
Z軸ベース詳細



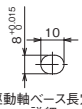
従動軸ベース取付け穴 詳細



従動軸ベース長穴 詳細



駆動軸ベース取付け穴 詳細



駆動軸ベース長穴 詳細

Q寸法

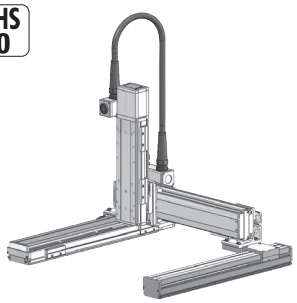
Y軸 / Z軸	300	350	400	450	500	550	600
100	750	800	800	850	850	900	900
150	800	850	850	900	900	950	950
200	850	900	900	950	950	1000	1000
250	900	950	950	1000	1000	1050	1050
300	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100

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

ICSB3-GC□HS1□
ICSPB3-GC□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

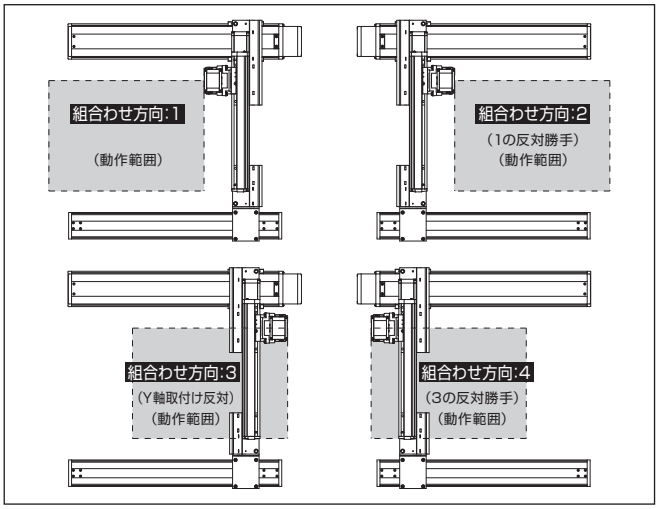
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-409
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□HS1M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	–	1200		–		
Z軸	480		–			

■GC□HS1L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	–	1200		–		
Z軸	240		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□HS1M

		Y軸ストローク
		300〜700
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GC□HS1L

		Y軸ストローク
		300〜700
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

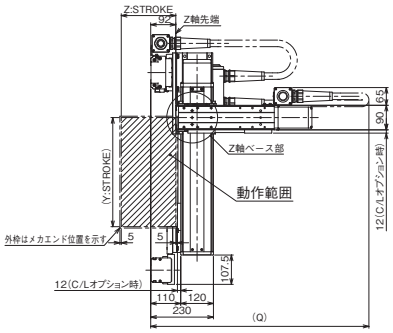
寸法図

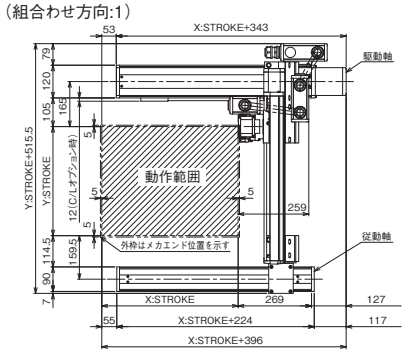
■ICSB3【ICSPB3】-GC□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

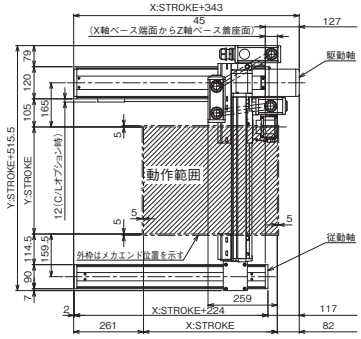
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

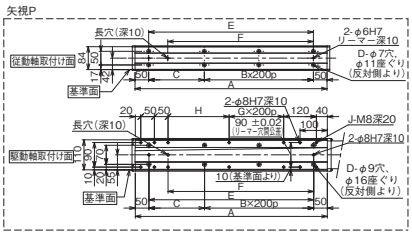
(組合わせ方向:1)

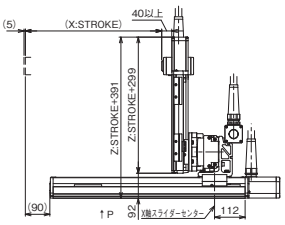


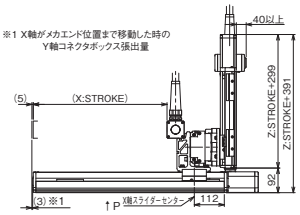


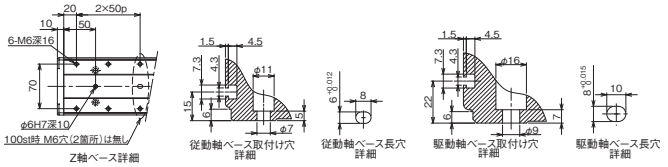
(組合わせ方向:3)











Q寸法

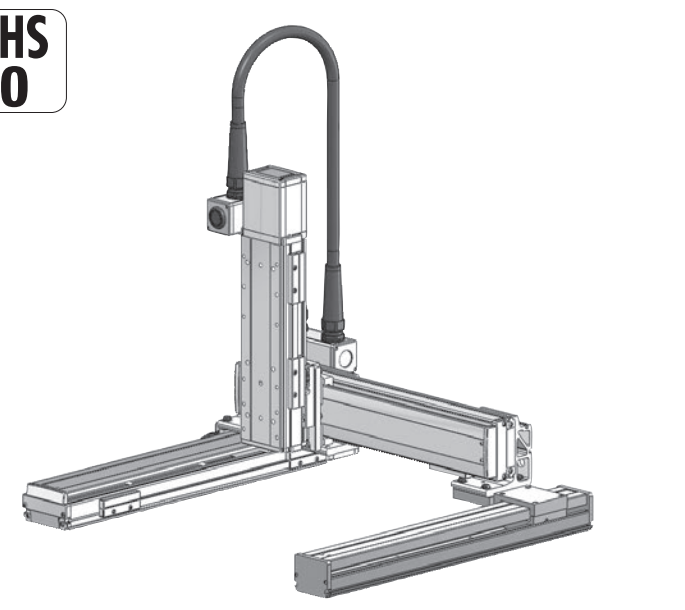
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	800	850	850	900	900	950	950
150	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000
200	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050
250	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
300	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
350	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
400	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250

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

ICSB3-GC□HS3M
ICSPB3-GC□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

[　] – GC□HS3M – WA – [　][　] – [　][　] – [　][　] – T□ – [　] – [　]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm ～ 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

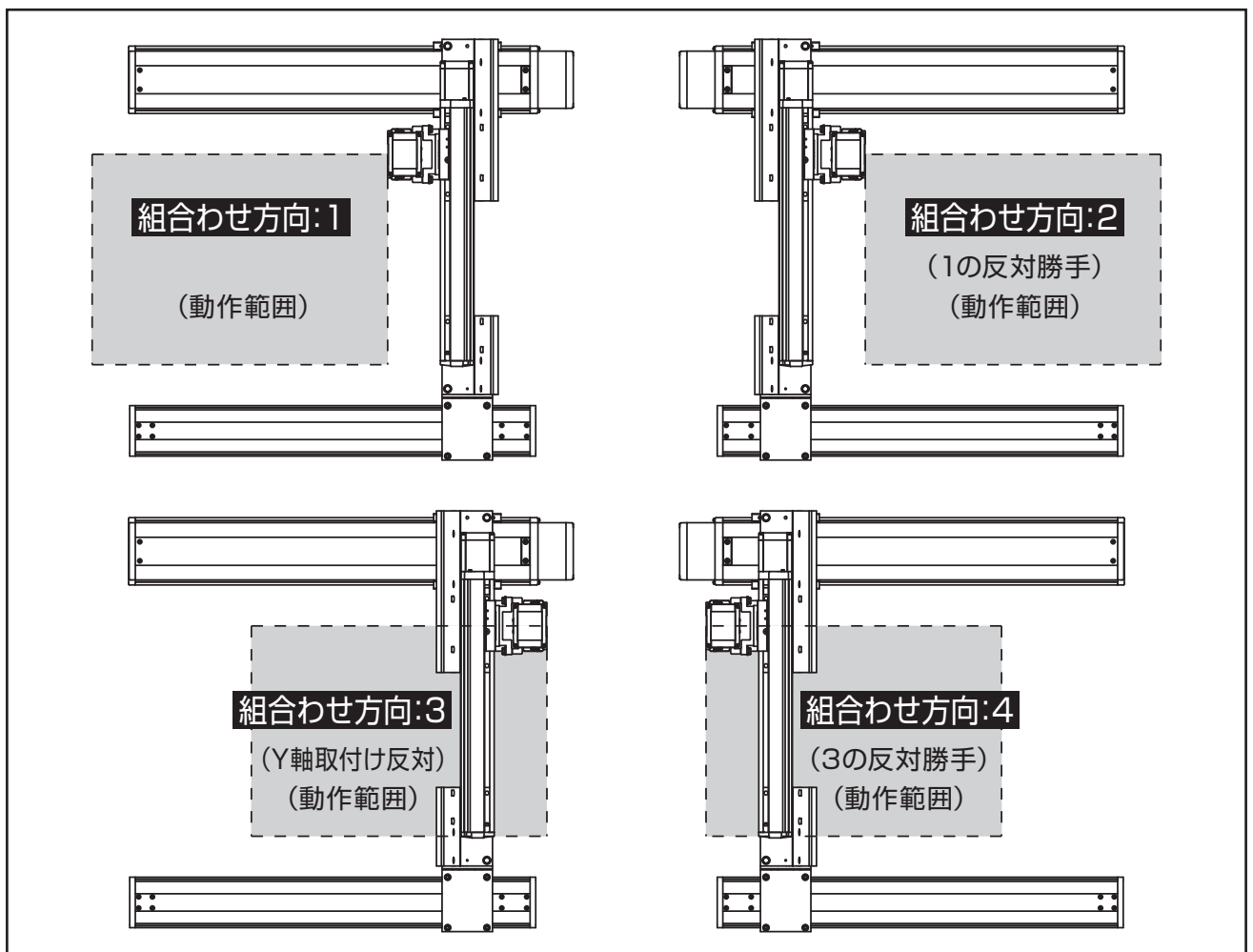
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①～⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm ～ 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm ～ 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：-自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-409
X軸(従動軸)	ISB-SXM01-N-0-0-②	－
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①～⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□HS3M

	100～300	300～400	450～700	750～800	850～900	950～1000
X軸	1200			860	695	570
Y軸	－	1200		－		
Z軸	600		－			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□HS3M

		Y軸ストローク								
		300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	12.9	11.9
	150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
	200	11.9	11.9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
	250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
	300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	9.3
	350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	8.7
	400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.3	8.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸標準装備)(注3)	B	5-563
クリープセンサー(注4)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注4)	L/LL	5-565
原点逆仕様(Z軸 通常設定)(注5)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注6)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆(NM)となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆(NM)の指定をはずしてください。また納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。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

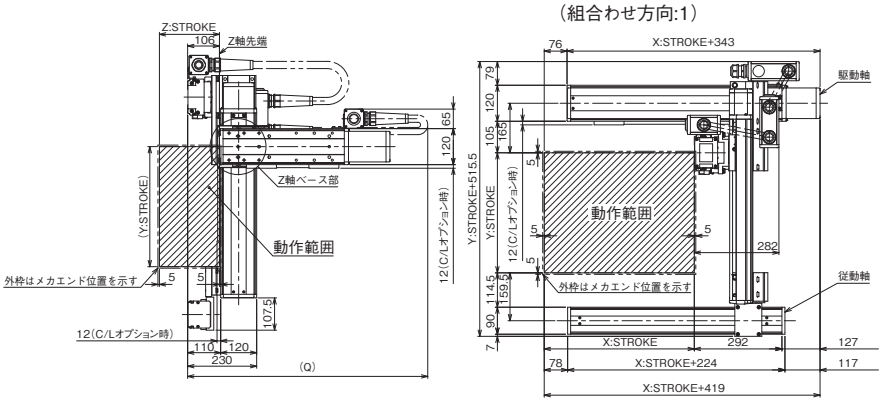
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□HS3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

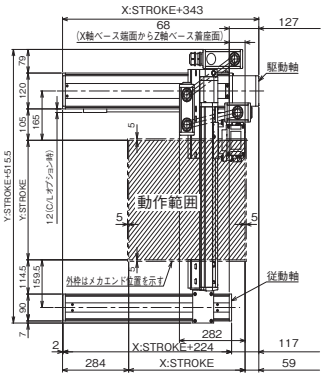
（注）図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

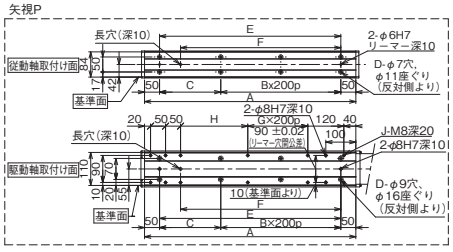
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

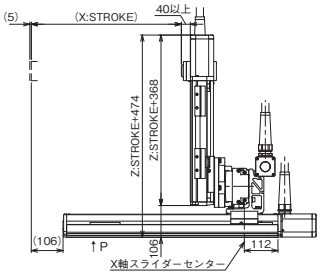
（組合わせ方向:1）

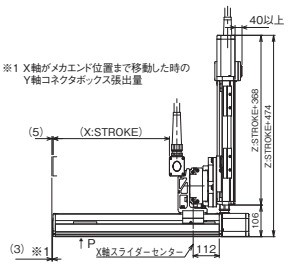


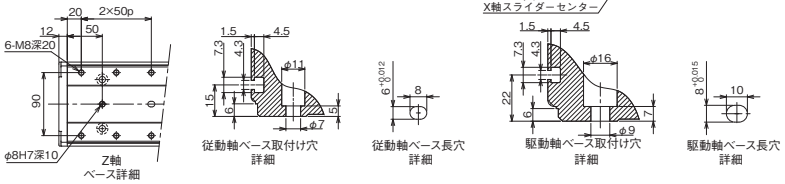
（組合わせ方向:3）











Q寸法

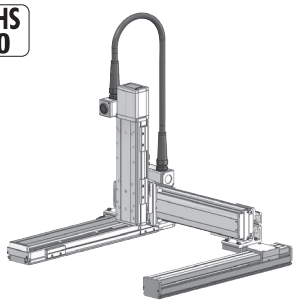
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
150	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
200	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
250	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
300	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
350	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
400	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300

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

ICSB3-GC□MS1□
ICSPB3-GC□MS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GC□MS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

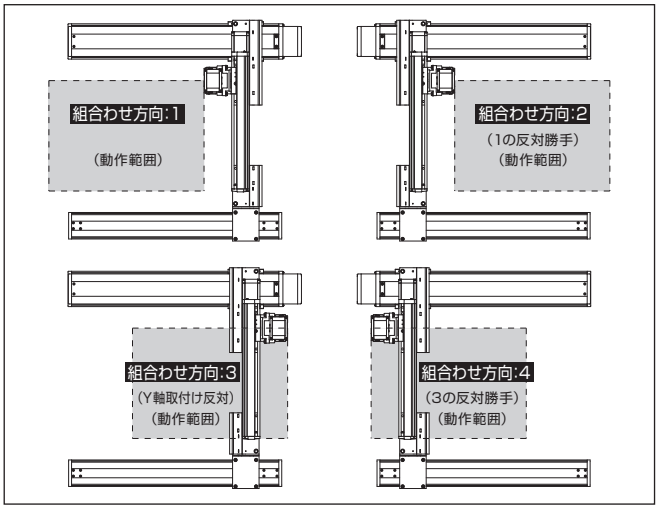
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GC4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑪-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□MS1M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	–	600		–		
Z軸	480		–			

■GC□MS1L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	–	600		–		
Z軸	240		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□MS1M

		Y軸ストローク 300〜700
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GC□MS1L

		Y軸ストローク 300〜700
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

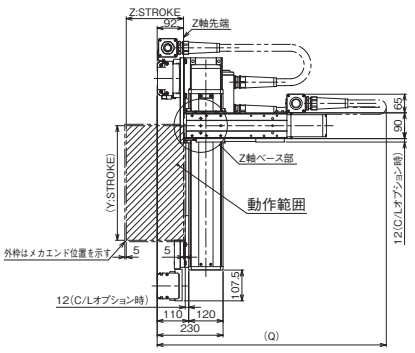
寸法図

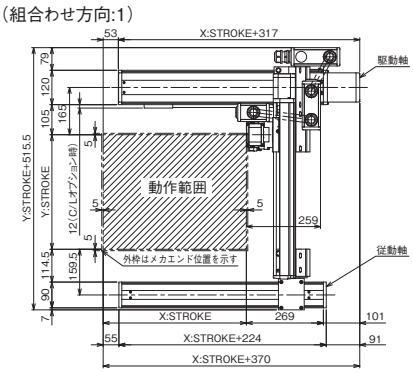
■ICSB3【ICSPB3】-GC□MS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

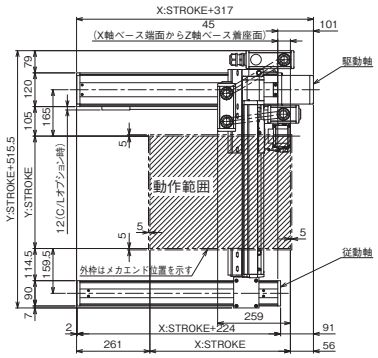
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

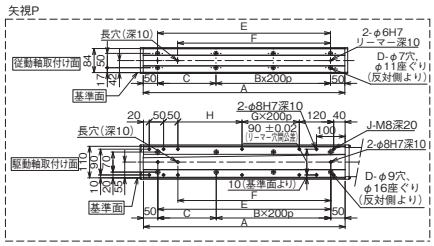
(組合わせ方向:1)

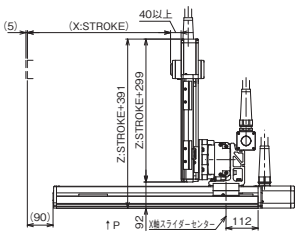


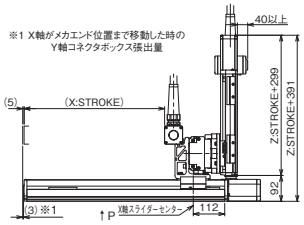


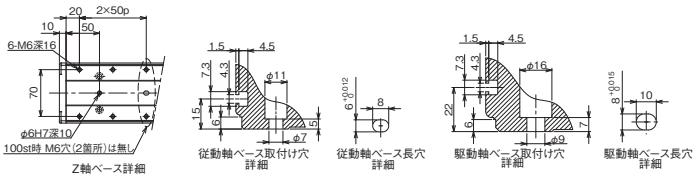
(組合わせ方向:3)











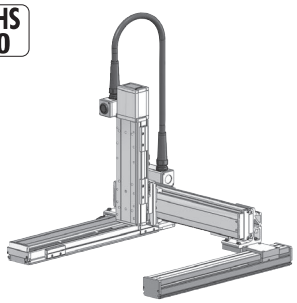
Q寸法

Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	800	850	850	900	900	950	950
150	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000
200	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050
250	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
300	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
350	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
400	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250

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

ICSB3-GC□MS3M
ICSPB3-GC□MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - GC□MS3M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

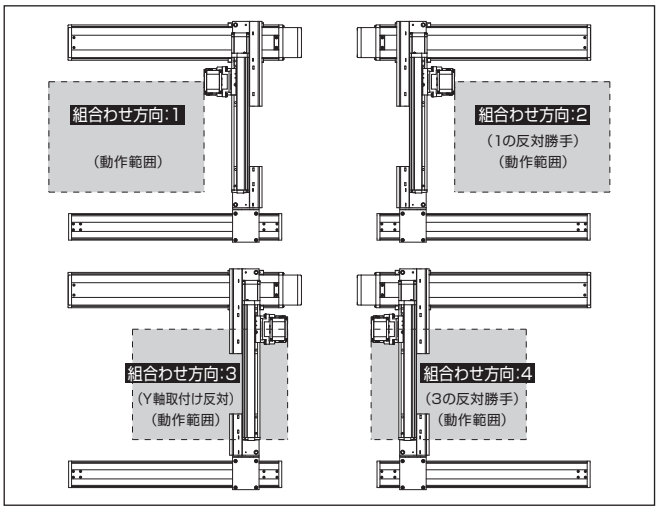
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GC1MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GC2MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GC3MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GC4MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-T□-⑩-③	3-405
X軸（従動軸）	ISB-SXM01-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GC□MS3M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600			430	345	280
Y軸	–	600		–		
Z軸	600		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GC□MS3M

		Y軸ストローク						
		300〜400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.0	11.9
	150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.3	11.2
	200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	12.7	10.6
	250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.0	9.9
	300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.4	9.3
	350	11.1	11.1	11.1	10.9	10.9	10.3	8.7
	400	10.5	10.4	10.1	9.8	9.6	9.3	8.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注3)	B	5-563
クリープセンサー (注4)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注4)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注5)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	100W/10mm
Y軸モーター出力／リード	100W/10mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

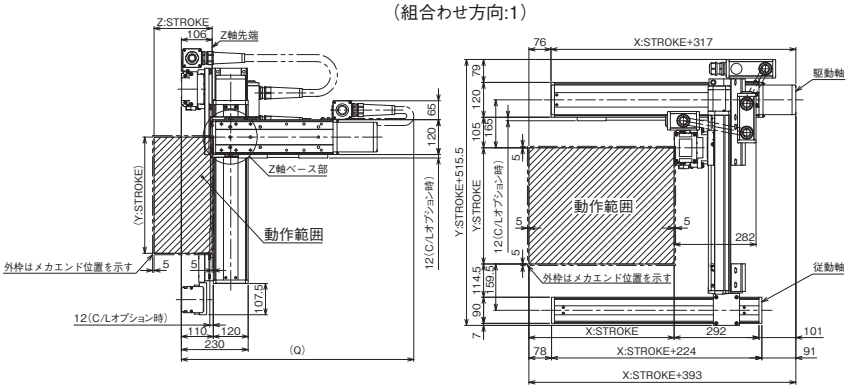
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GC□MS3M-SC-SC（自立ケーブル仕様）

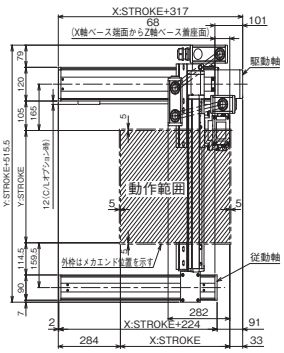
（注）図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

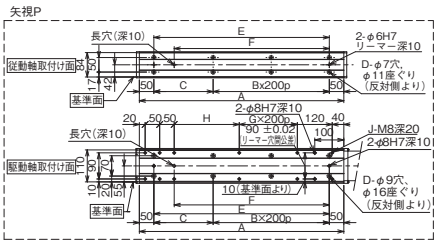
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

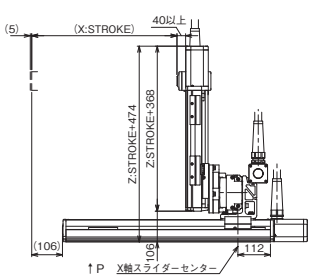
（組合わせ方向:1）

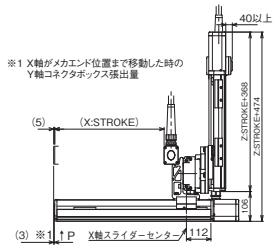


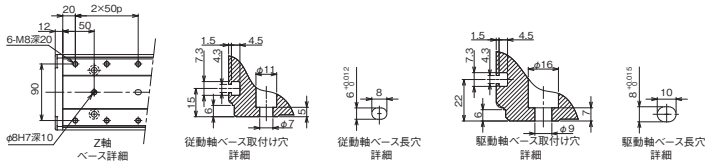
（組合わせ方向:3）











Q寸法

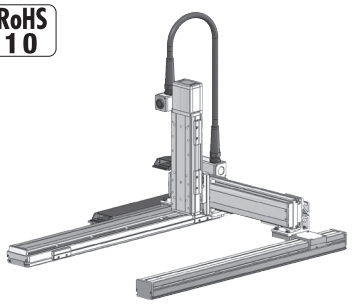
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
150	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
200	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
250	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
300	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
350	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
400	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300

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

ICSB3-GD□HS1□
ICSPB3-GD□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GD□HS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

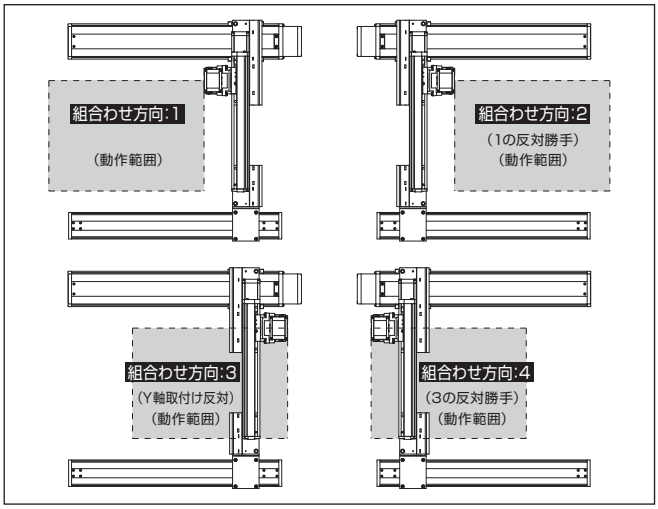
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GD1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GD2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GD3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GD4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GD4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑪-③	3-429
X軸（従動軸）	ISB-SXM02-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GD□HS1M

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	480		–										

■GD□HS1L

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	240		–										

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GD□HS1M

		Y軸ストローク 300〜700
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GD□HS1L

		Y軸ストローク 300〜700
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備 (注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

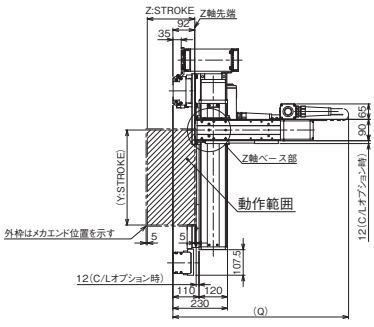
寸法図

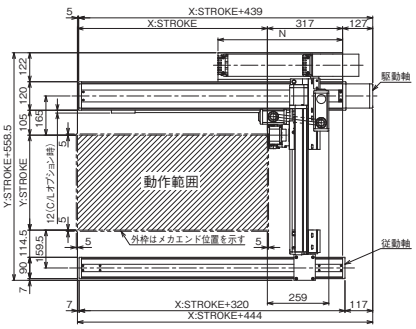
■ICSB3【ICSPB3】-GD□HS1□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

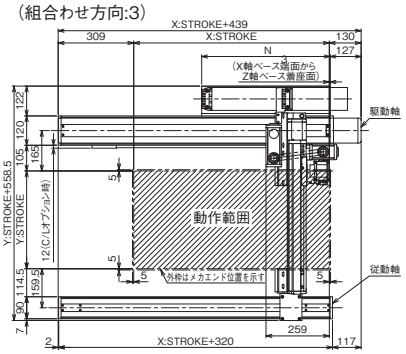
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

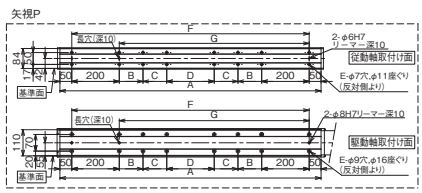
(組合わせ方向:1)

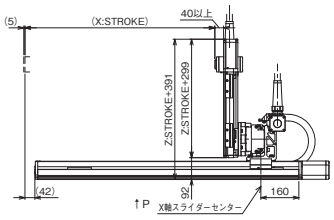


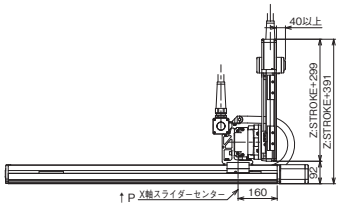


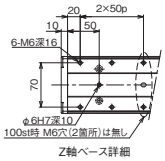
(組合わせ方向:3)

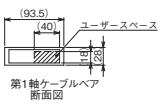


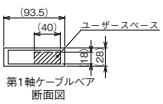


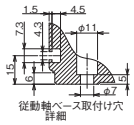




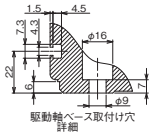














Q寸法

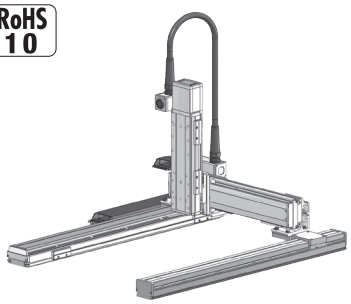
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	800	800	800	850	850	900	900	950	950
150	850	850	850	900	900	950	950	1000	1000
200	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050
250	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100
300	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150
350	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200
400	1100	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250

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

ICSB3-GD□HS3M
ICSPB3-GD□HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GD□HS3M - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	80 800mm 〜 200 2000mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

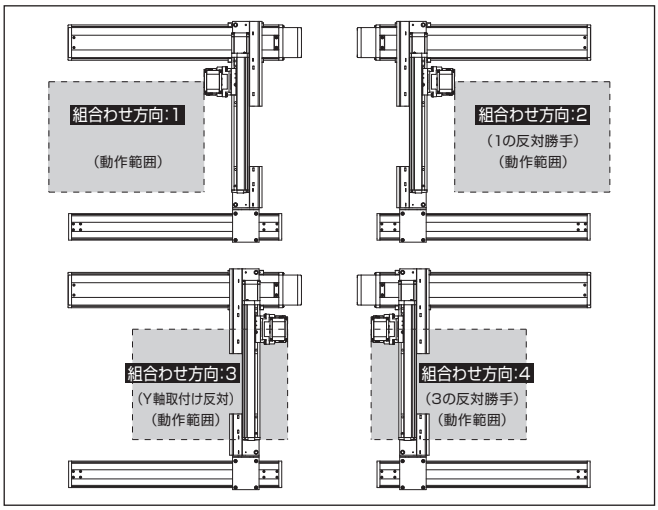
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GD1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GD2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GD3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GD4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	80：800mm 〜 200：2000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-T□-⑩-③	3-429
X軸（従動軸）	ISB-SXM02-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GD□HS3M

	100〜300	300〜400	450〜700	800〜1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	–			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	–	1200		–									
Z軸	600	–											

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GD□HS3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	13.1	13.1	13.1	13.0	13.0	13.0	13.0	12.9	11.9
150	12.5	12.4	12.4	12.4	12.4	12.4	12.3	12.3	11.2
200	11.9	11..9	11.9	11.9	11.8	11.8	11.8	11.8	10.6
250	11.3	11.3	11.3	11.2	11.2	11.2	11.2	11.1	9.9
300	10.8	10.7	10.7	10.7	10.7	10.6	10.6	10.6	9.3
350	10.2	10.2	10.2	10.1	10.1	10.1	10.1	10.1	8.7
400	9.7	9.7	9.6	9.6	9.6	9.6	9.5	9.3	8.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注3)	B	5-563
クリープセンサー (注4)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注4)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注5)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注6)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/20mm
Y軸モーター出力／リード	100W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

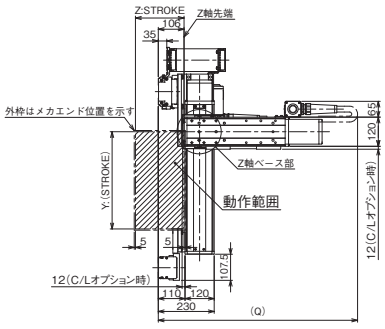
寸法図

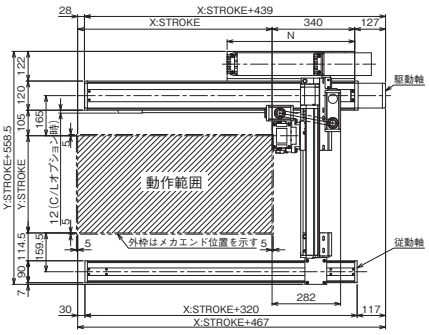
■ICSB3【ICSPB3】-GD□HS3M-CT-SC（ケーブルベア-自立ケーブル仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

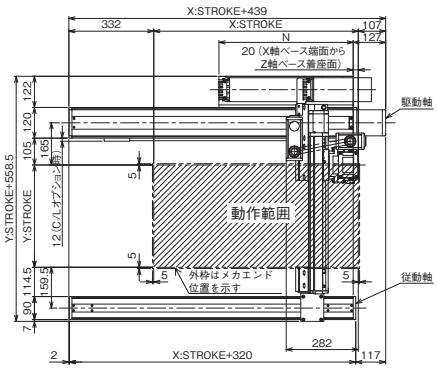
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

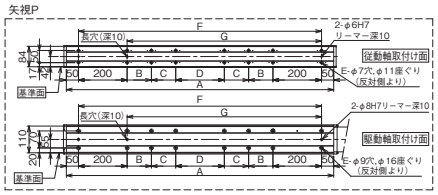
（組合わせ方向:1）

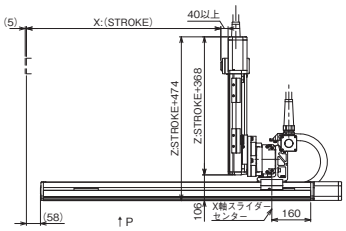


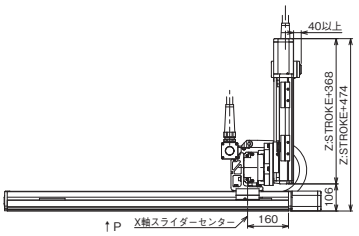


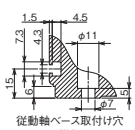
（組合わせ方向:3）



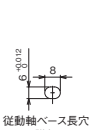




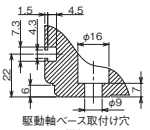




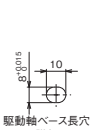
従動軸ベース取付け穴
詳細



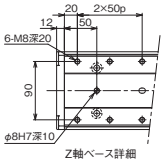
従動軸ベース長穴
詳細



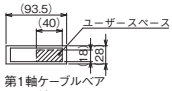
駆動軸ベース取付け穴
詳細



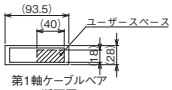
駆動軸ベース長穴
詳細



Z軸ベース詳細



第1軸ケーブルベア
断面図



第1軸ケーブルベア
断面図

Q寸法

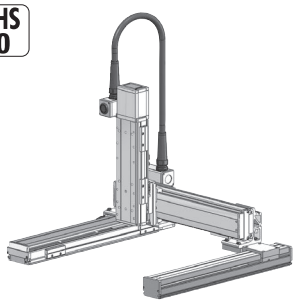
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000
150	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050
200	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100
250	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1150
300	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1200
350	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1250
400	1150	1150	1200	1200	1250	1250	1300	1300	1300

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

ICSB3-GE□HS1□
ICSPB3-GE□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□HS1□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

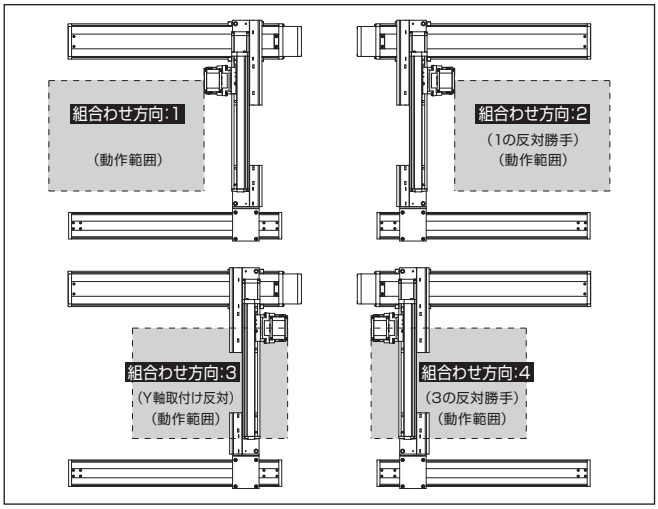
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□HS1M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200				920	765
Y軸	–	1200		860	695	–
Z軸	480		–			

■GE□HS1L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200				920	765
Y軸	–	1200		860	695	–
Z軸	240		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□HS1M

		Y軸ストローク 300〜900
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GE□HS1L

		Y軸ストローク 300〜900
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

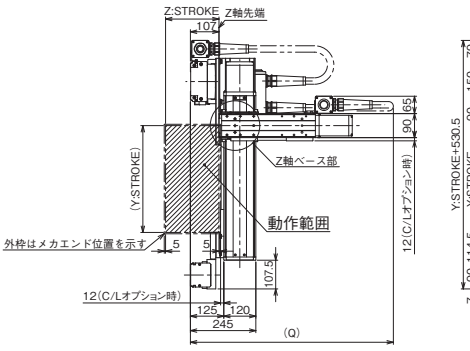
寸法図

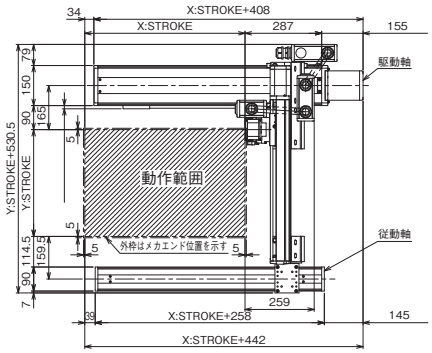
■ICSB3【ICSPB3】-GE□HS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

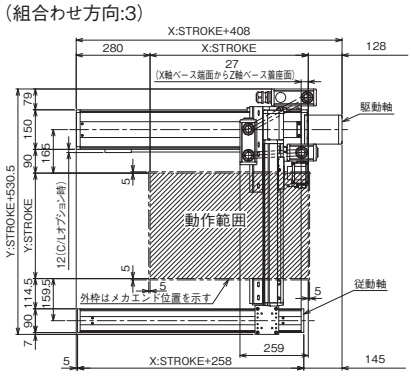
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

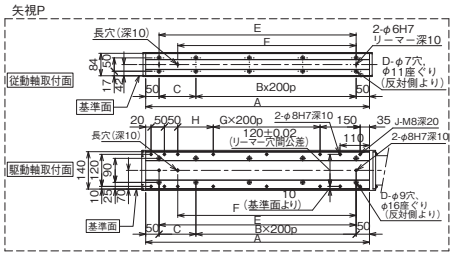
(組合わせ方向:1)

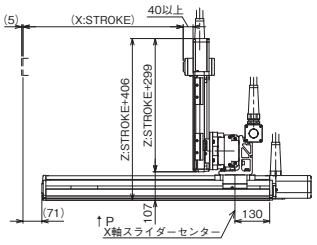


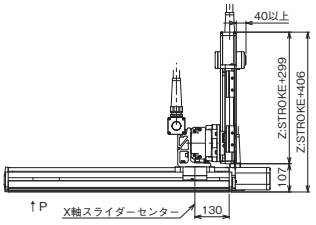


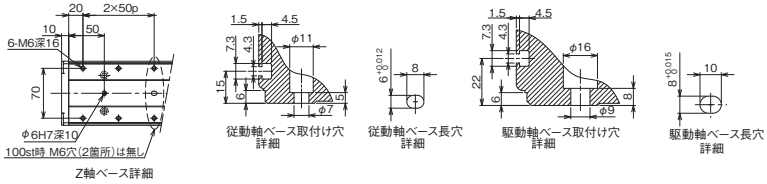
(組合わせ方向:3)











Q寸法

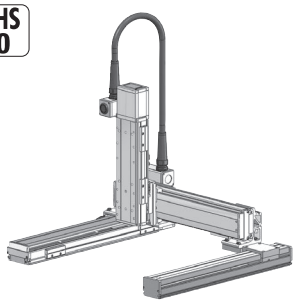
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-GE□HS3□
ICSPB3-GE□HS3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□HS3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

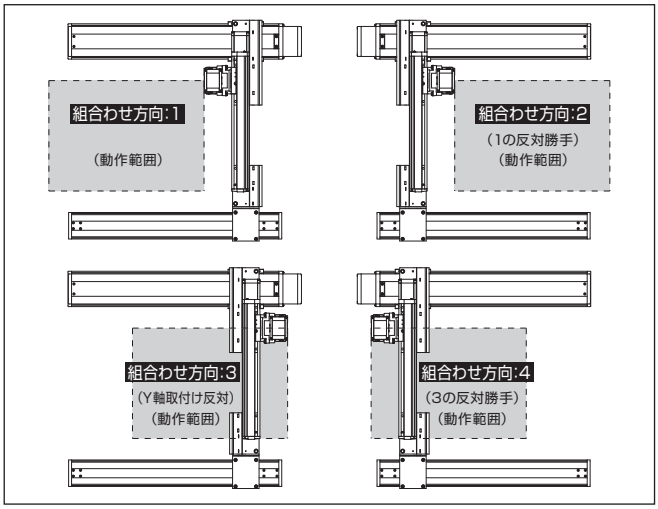
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-441
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□HS3M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200				920	765
Y軸	–	1200		860	695	–
Z軸	600		–			

■GE□HS3L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	1200				920	765
Y軸	–	1200		860	695	–
Z軸	300		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□HS3M

		Y軸ストローク 300〜900
Z軸ストローク	100	14.3
	150	13.6
	200	13.0
	250	12.3
	300	11.7
	350	11.1
	400	10.5

■GE□HS3L

		Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
Z軸ストローク	100	32.9	32.9	32.9	32.8	32.8	32.8	32.8	29.7	26.7	23.9	21.4	19.0	16.9
	150	32.3	32.2	32.2	32.2	32.2	32.2	32.1	29.0	26.0	23.2	20.7	18.3	16.2
	200	31.7	31.7	31.7	31.7	31.5	31.1	30.7	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
	250	29.7	29.4	29.0	28.7	28.3	27.9	27.6	27.3	24.7	21.9	19.4	17.0	14.9
	300	27.0	26.7	26.4	26.0	25.7	25.4	25.1	24.8	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
	350	24.7	24.4	24.1	23.8	23.5	23.2	22.9	22.6	22.3	20.7	18.2	15.8	13.7
	400	22.6	22.4	22.1	21.8	21.5	21.2	21.0	20.7	20.4	20.1	17.6	15.2	13.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー (注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ (注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド (注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

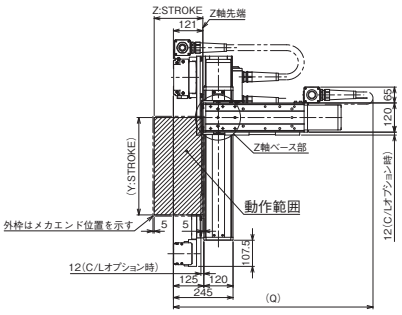
寸法図

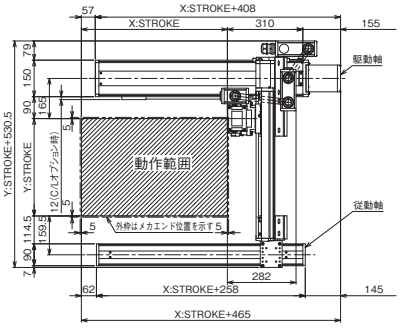
■ICSB3【ICSPB3】-GE□HS3□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

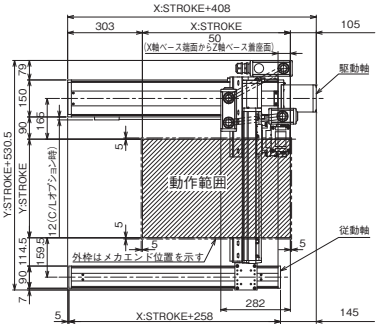
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

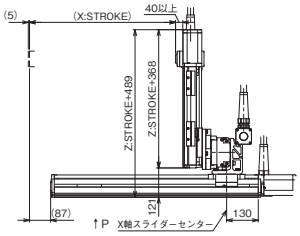
(組合わせ方向:1)

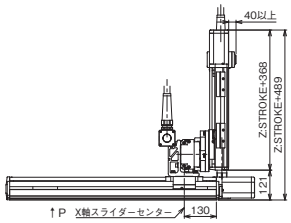


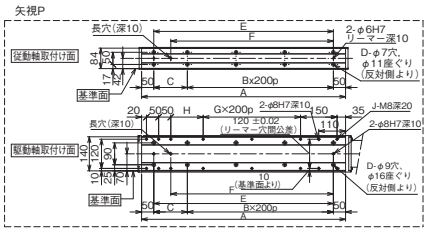


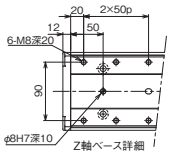
(組合わせ方向:3)

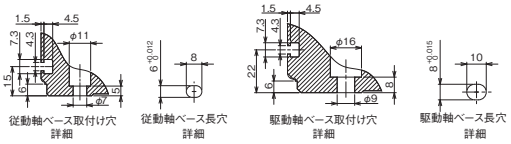












Q寸法

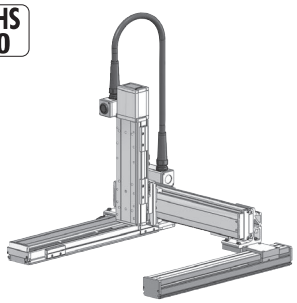
Y軸 / Z軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	850	900	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150
150	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200
200	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200	1200	1250
250	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150	1200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

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

ICSB3-GE□MS1□
ICSPB3-GE□MS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□MS1□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

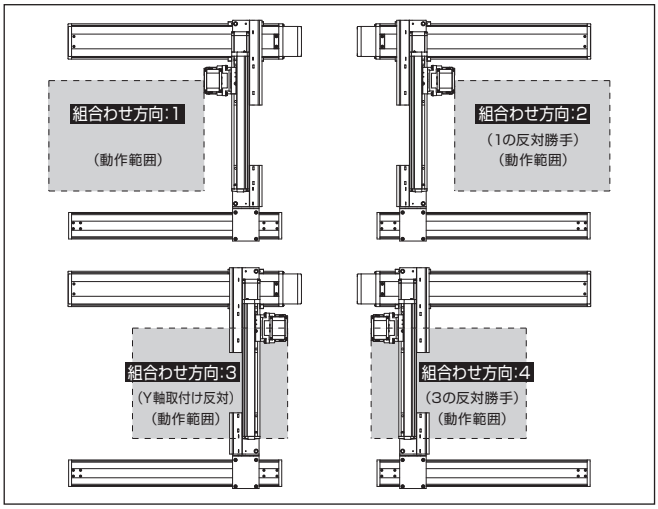
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4MS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4MS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-T□-⑪-③	3-437
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□MS1M

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600				460	380
Y軸	–	600		430	345	–
Z軸	480		–			

■GE□MS1L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600				460	380
Y軸	–	600		430	345	–
Z軸	240		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□MS1M

		Y軸ストローク 300〜900
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GE□MS1L

		Y軸ストローク 300〜900
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー(注5)	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ(注5)	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(注7)	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	200W/10mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

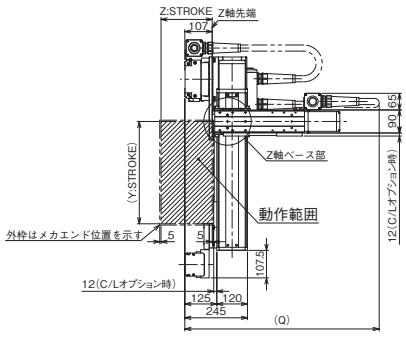
寸法図

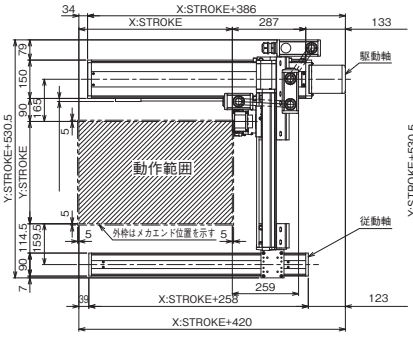
■ICSB3【ICSPB3】-GE□MS1□-SC-SC(自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

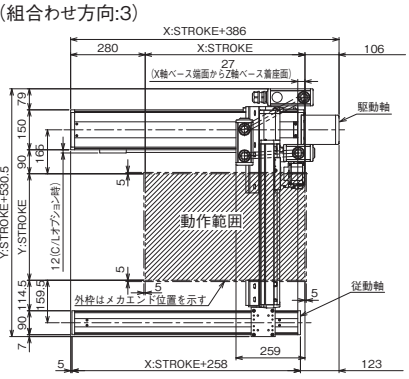
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

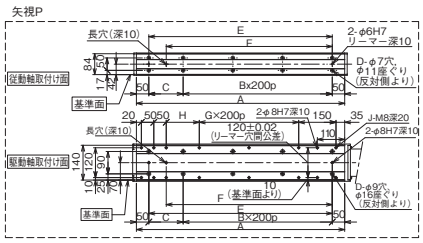
(組合わせ方向:1)

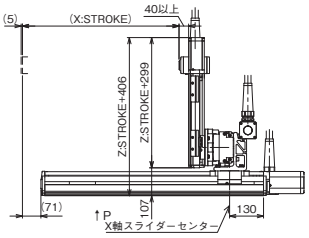


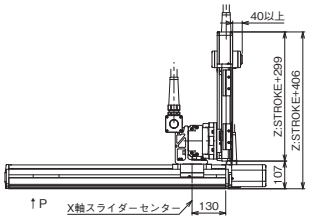


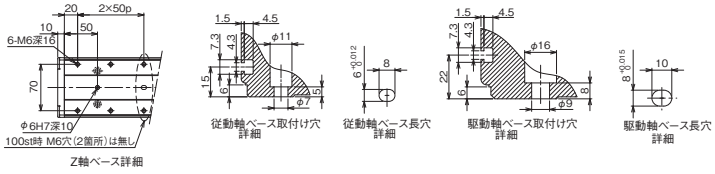
(組合わせ方向:3)











Q寸法

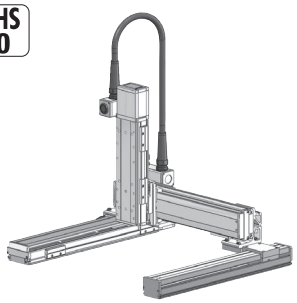
Z軸＼Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150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

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

ICSB3-GE□MS3L
ICSPB3-GE□MS3L

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GE□MS3L - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	10 100mm 〜 100 1000mm (50mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

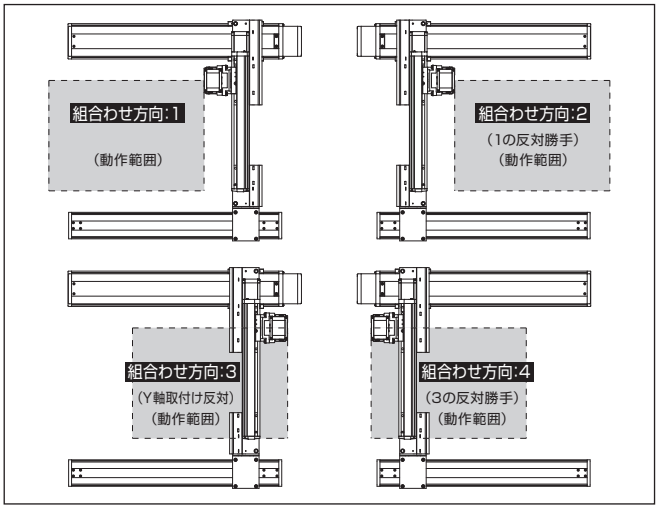
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1MS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2MS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3MS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	L	ICSB3【ICSPB3】-GE4MS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	10：100mm 〜 100：1000mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	SC-SC：自立ケーブル-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-T□-⑩-③	3-437
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-④-T□-⑩-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-5-⑥-T□-⑩-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GE□MS3L

	100〜300	300〜400	450〜700	750〜800	850〜900	950〜1000
X軸	600				460	380
Y軸	–	600		430	345	–
Z軸	300		–			

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GE□MS3L

Z軸ストローク	Y軸ストローク 300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	34.3	34.3	34.3	34.3	34.3	34.3	33.1	29.7	26.7	23.9	21.4	19.0	16.9
150	33.6	33.6	33.6	33.6	33.6	33.6	32.4	29.0	26.0	23.2	20.7	18.3	16.2
200	33.0	33.0	33.0	33.0	33.0	33.0	31.8	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
250	32.3	32.3	32.3	32.1	31.8	31.4	31.0	27.7	24.7	21.9	19.4	17.0	14.9
300	30.1	29.8	29.5	29.1	28.8	28.4	28.1	27.1	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
350	27.5	27.2	26.9	26.5	26.2	25.9	25.6	25.3	23.5	20.7	18.2	15.8	13.7
400	25.2	24.9	24.7	24.3	24.1	23.7	23.5	23.2	22.9	20.1	17.6	15.2	13.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注3)	B	5-563
クリープセンサー（注4）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注4）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注5)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注6）	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注5) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	200W/10mm
Y軸モーター出力／リード	200W/10mm
Z軸モーター出力／リード	200W/5mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

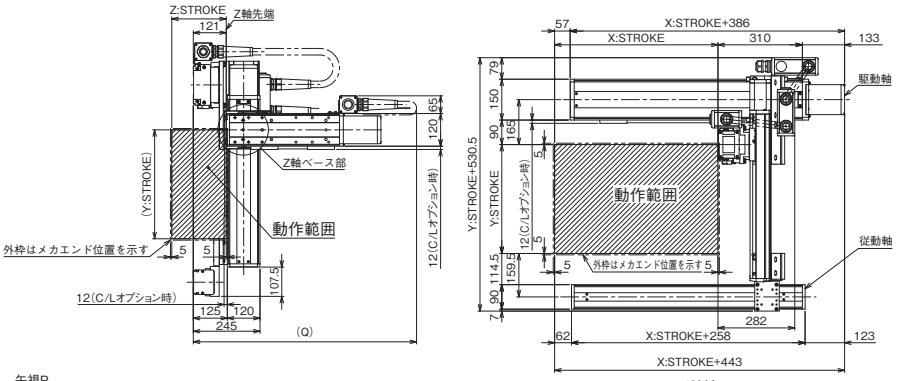
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GE□MS3L-SC-SC（自立ケーブル仕様）

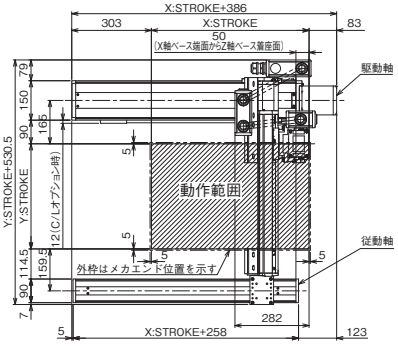
（注）図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

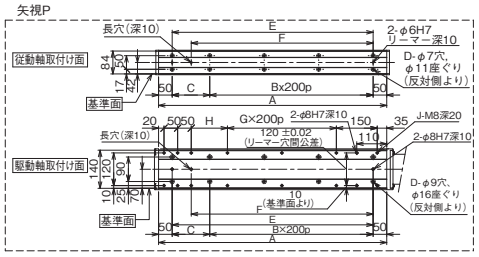
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

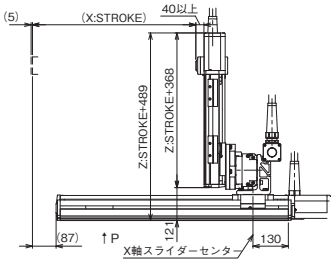
（組合わせ方向:1）

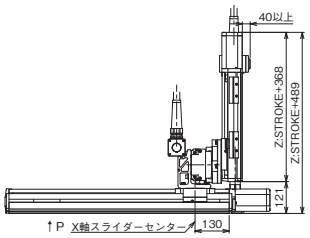


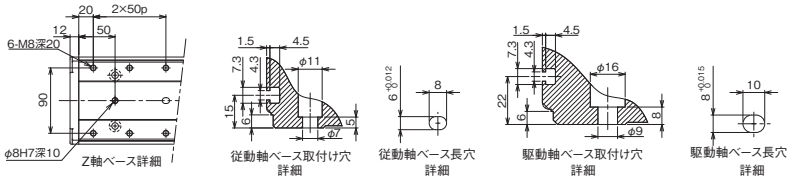
（組合わせ方向:3）











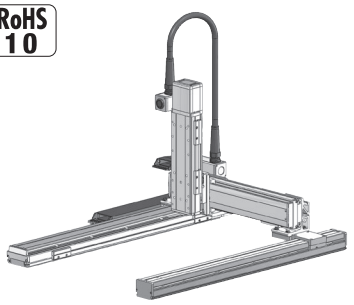
Q寸法

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

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

ICSB3-GF□HS1□
ICSPB3-GF□HS1□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - GF□HS1□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 4 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

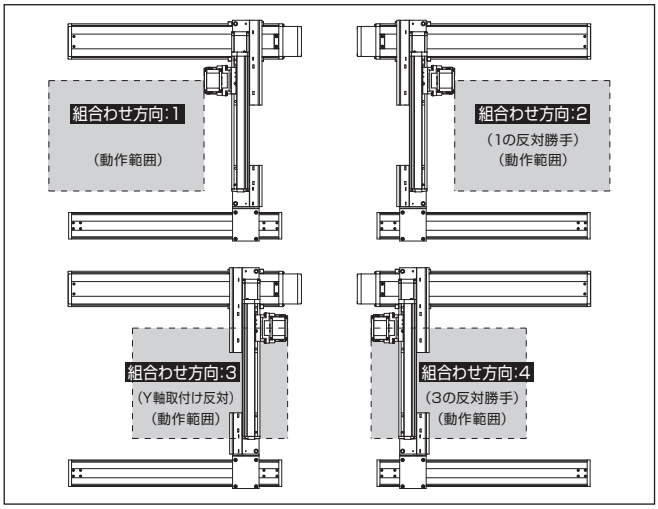
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GF1HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF1HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GF2HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF2HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GF3HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF3HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GF4HS1M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF4HS1L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
X軸（従動軸）	ISB-SXM04-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-SXM-①-60-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-389

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
8：Z軸速度タイプMの場合
4：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	60W/8mm（M）、4mm（L）

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GF□HS1M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	480		−																

■GF□HS1L

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	240		−																

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GF□HS1M

		Y軸ストローク
		300~900
Z軸ストローク	100	4.3
	150	3.9
	200	3.5
	250	3.1
	300	2.8
	350	2.4
	400	2.1

■GF□HS1L

		Y軸ストローク
		300~900
Z軸ストローク	100	11.3
	150	10.9
	200	10.5
	250	10.1
	300	9.8
	350	9.4
	400	9.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

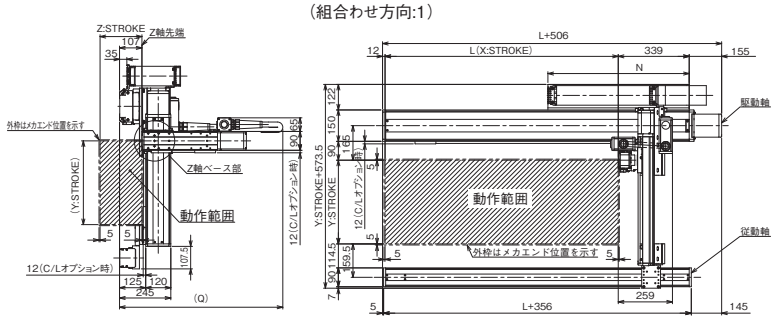
寸法図

■ICSB3【ICSPB3】-GF□HS1□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)

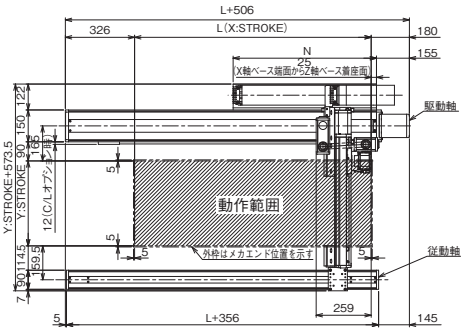
(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

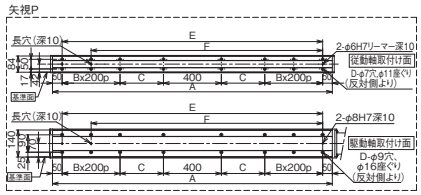
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

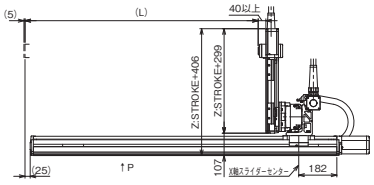
(組合わせ方向:1)

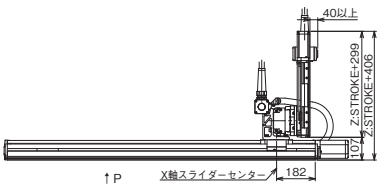


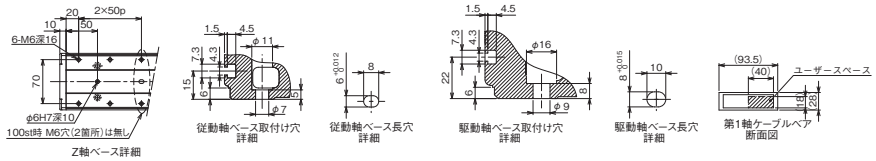
(組合わせ方向:3)











Q寸法

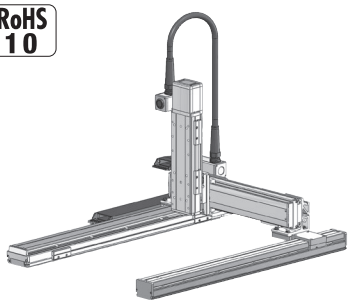
Z軸 \ Y軸	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	800	800	850	850	900	900	950	950	950	1000	1000	1050	1050
150	850	850	900	900	950	950	1000	1000	1000	1050	1050	1100	1100
200	900	900	950	950	1000	1000	1050	1050	1050	1100	1100	1150	1150
250	950	950	1000	1000	1050	1050	1100	1100	1100	1150	1150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

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	2424	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

ICSB3-GF□HS3□
ICSPB3-GF□HS3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - GF□HS3□ - WA - □ - □ - □ - □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB3 標準3軸仕様 ICSPB3 高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	100 1000mm 〜 250 2500mm (100mmごと)	下記オプション表参照	30 300mm 〜 90 900mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 40 400mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は、型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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 15m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は Z 軸のリード 5 が 0.2G、それ以外は 0.4G です。可搬質量は定格加速度で動作した場合です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

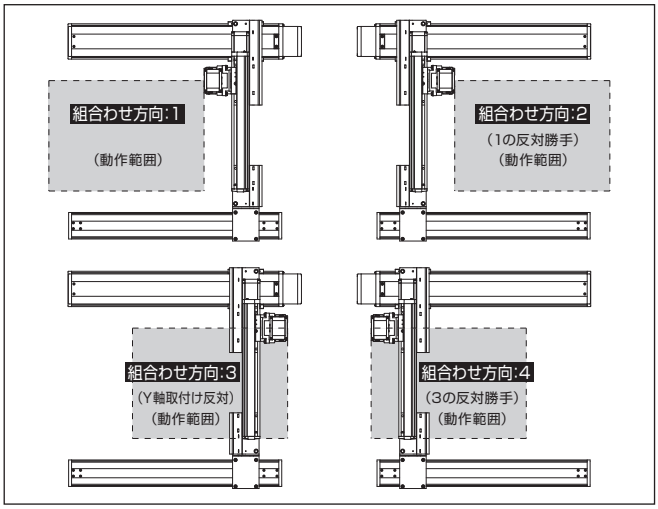
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GF1HS3M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF1HS3L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GF2HS3M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF2HS3L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GF3HS3M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF3HS3L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GF4HS3M-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GF4HS3L-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-T□-⑧-⑨

(注1) XY組合わせ方向は下図を参照ください。上記型式の①〜⑨の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	WA：バッテリーレスアブソ
②	X軸ストローク	100：1000mm 〜 250：2500mm
③	X軸オプション	オプション表参照
④	Y軸ストローク	30：300mm 〜 90：900mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm 〜 40：400mm
⑦	Z軸オプション	オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑨	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-SC：ケーブルベア-自立ケーブル

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸（駆動軸）	ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-457
X軸（従動軸）	ISB-SXM04-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-409
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-T□-⑪-⑦	3-409

(注) 上記型式の①〜⑦は型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑩にはリードが入ります。
10：Z軸速度タイプMの場合
5：Z軸速度タイプLの場合
(注) 上記型式の⑪には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注3)	5-575、5-563
AQシール（標準装備）	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-563
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-563
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-565
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-566

(注3) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注4) X軸、Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合わせ方向により取付け位置が異なりますが、型式中の記入は、取付け位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-575をご参照ください。
(注6) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆（NM）となります。Z軸が下降した位置を原点にしたい場合は、原点逆（NM）の指定をはずしてください。また納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。
(注7) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　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軸モーター出力／リード	400W/20mm
Y軸モーター出力／リード	200W/20mm
Z軸モーター出力／リード	200W/10mm（M）、5mm（L）

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■GF□HS3M

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	600	−																	

■GF□HS3L

	100~300	300~400	450~700	750~800	850~900	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	−					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340
Y軸	−	1200		860	695	−													
Z軸	300	−																	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■GF□HS3M

	Y軸ストローク 300~900
Z軸ストローク 100	14.3
150	13.6
200	13.0
250	12.3
300	11.7
350	11.1
400	10.5

■GF□HS3L

Z軸ストローク \ Y軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
100	32.9	32.9	32.9	32.8	32.8	32.8	32.8	29.7	26.7	23.9	21.4	19.0	16.9
150	32.3	32.2	32.2	32.2	32.2	32.2	32.1	29.0	26.0	23.2	20.7	18.3	16.2
200	31.7	31.7	31.7	31.7	31.5	31.1	30.7	28.4	25.4	22.6	20.1	17.7	15.6
250	29.7	29.4	29.0	28.7	28.3	27.9	27.6	27.3	24.7	21.9	19.4	17.0	14.9
300	27.0	26.7	26.4	26.0	25.7	25.4	25.1	24.8	24.1	21.3	18.8	16.4	14.3
350	24.7	24.4	24.1	23.8	23.5	23.2	22.9	22.6	22.3	20.7	18.2	15.8	13.7
400	22.6	22.4	22.1	21.8	21.5	21.2	21.0	20.7	20.4	20.1	17.6	15.2	13.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

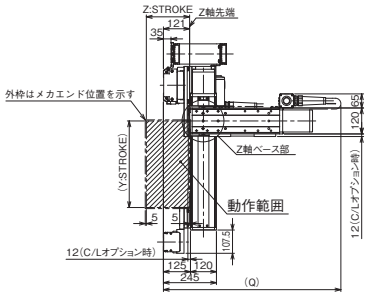
寸法図

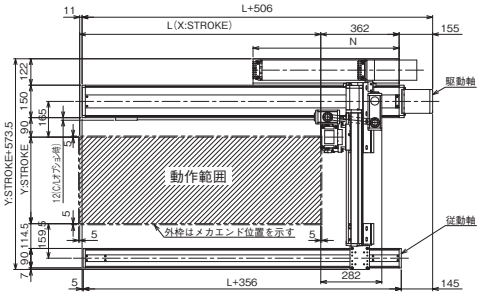
■ICSB3【ICSPB3】-GF□HS3□-CT-SC(ケーブルベア-自立ケーブル仕様)

(注) 図面の位置が通常設定の原点位置となります。納品後原点方向を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

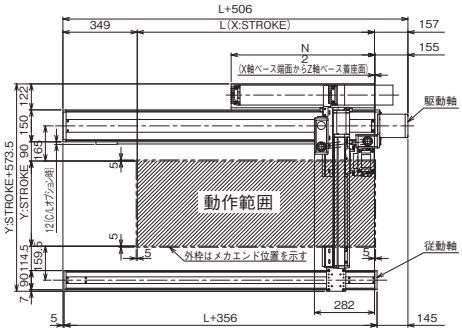
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

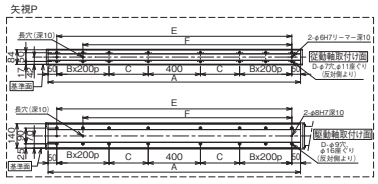
(組合わせ方向:1)

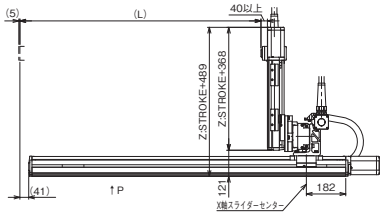


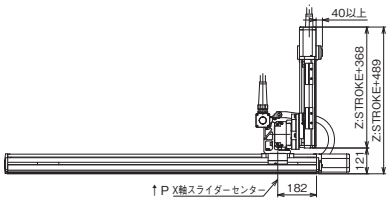


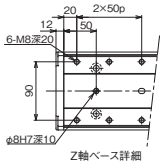
(組合わせ方向:3)

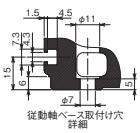




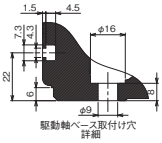




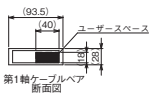












Q寸法

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

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	2424	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

ICS 4 / 6 軸組合わせ

単軸ロボット 4 軸組合わせ

ICSB4 ICSPB4	X-Y-Z-R 4 軸組合わせ	ZR 組合わせ	ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS	5-535	
			ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM	5-537	
ICSB4 ICSPB4	X-Y-X-Y 4 軸組合わせ	NSA 組合わせ	ICSB4/ICSPB4-B3N1H	5-539	
			ICSB4/ICSPB4-B3N1M	5-541	
			ICSB4/ICSPB4-B4N1H	5-543	
			ICSB4/ICSPB4-B4N1M	5-545	

単軸ロボット 6 軸組合わせ

ICSB6 ICSPA6	X-Y-Z- X-Y-Z 6 軸組合わせ	NSA 組合わせ	ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□	5-547	
			ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□	5-549	
			ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□	5-551	
			ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□	5-553	
			ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M	5-555	
			ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M	5-557	
			ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M	5-559	
			ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M	5-561	

ICSB4-BB□HZRS
ICSPB4-BB□HZRS

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BB□HZRS - WA - □□ - □□ - 15 □ - 36 □ - T2 - □ - CT - CT

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	回転軸動作範囲	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	20～110 200mm～1100mm（50mmごと）	下記オプション表参照	10～40 100mm～400mm（50mmごと）	下記オプション表参照	15 150mm	下記オプション表参照	36 360度	下記オプション表参照	T2 XSEL	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。
(6) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグ（型式：JG-ZRS）が別途必要です。（本体には付属されません）

型式内容

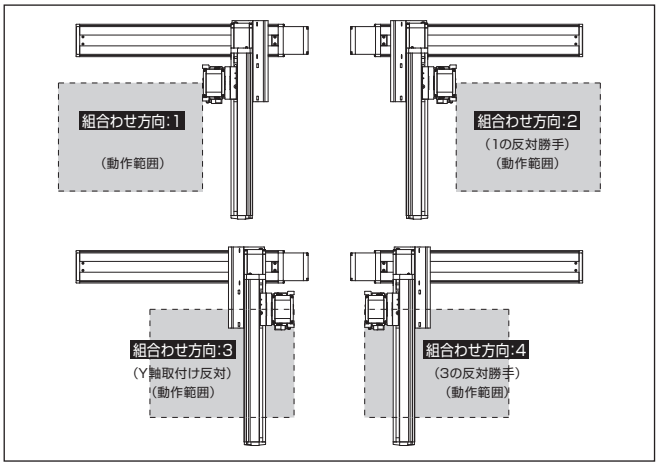
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-BB1HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
2	ICSB4【ICSPB4】-BB2HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
3	ICSB4【ICSPB4】-BB3HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩
4	ICSB4【ICSPB4】-BB4HZRS-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T2-⑨-⑩

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑩の内容は下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	20：200mm ～ 110：1100mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	10：100mm ～ 40：400mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	15：150mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	回転軸動作範囲	36：360度
⑧	回転軸オプション	オプション表参照
⑨	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：長さ指定
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-100-20-①-T2-⑪-②	3-405
Y軸	ISB【ISPB】-SXM-WA-60-16-③-T2-⑪-④	3-389
Z軸／回転軸	ZR-S-WA-100-16-150-T2-⑥	6-291

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	ストローク						
	100	200～400	450～700	750～800	850～900	950～1000	1000～1100
X軸	–	1200		860	695	570	460
Y軸	960		–				

	ストローク 150mm
Z軸	1005mm/s（注）

	ストローク ±360度
回転軸	2200度/s（注）

(注) PTP動作命令で動作させた場合の値です。

可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	150	定格1.0kg（加減速0.3G時） 最大3.0kg（加減速0.1G時）			

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（X軸/Y軸 限定（標準装備））	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸/回転軸 標準装備）(注3)	B	5-563
原点逆仕様（X軸/Y軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（X軸/Y軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸	回転軸
駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】		ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギヤ減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】		±0.01mm	±0.005°
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		–	
モーター出力／リード	100W/20mm	60W/16mm	100W/16mm	100W/-

適応コントローラー

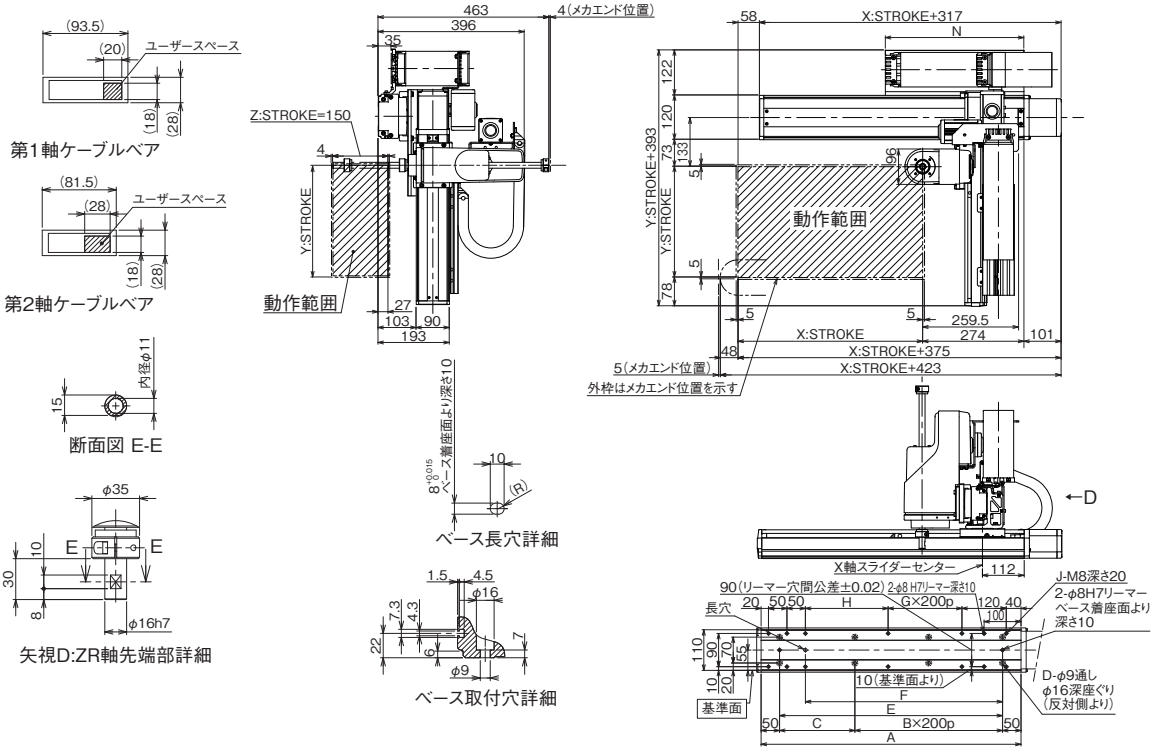
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB4【ICSPB4】-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

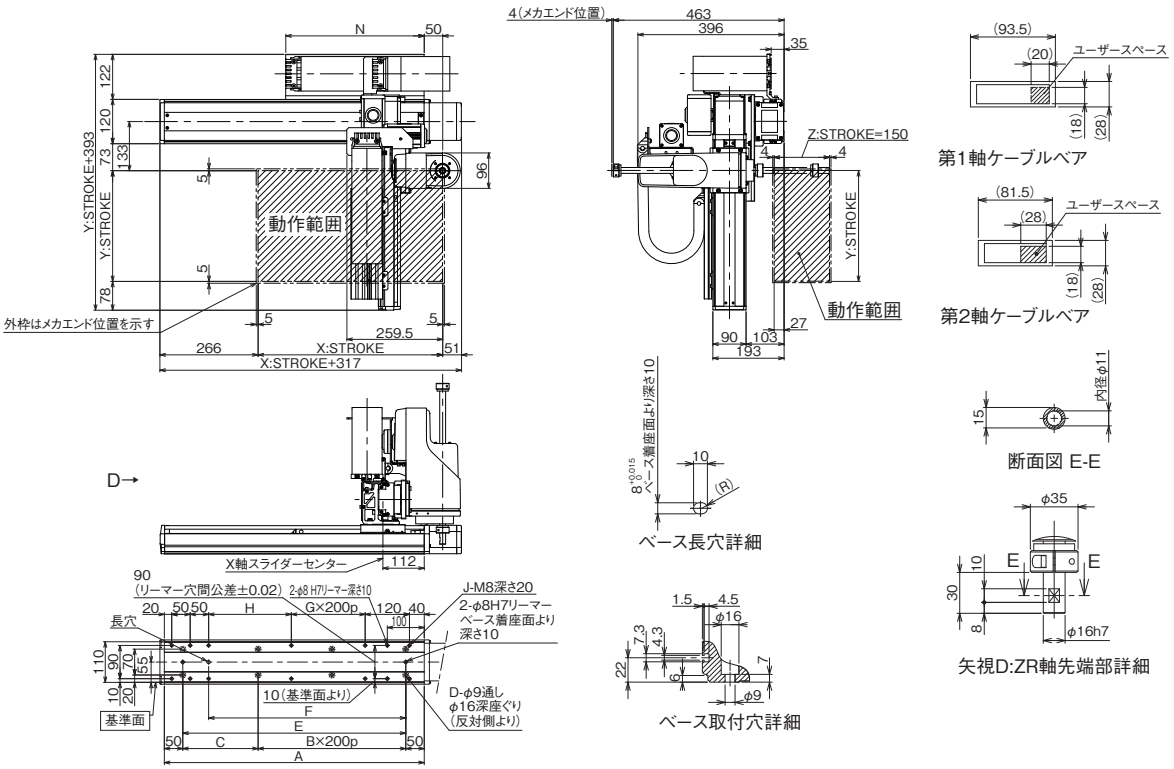
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB4【ICSPB4】-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

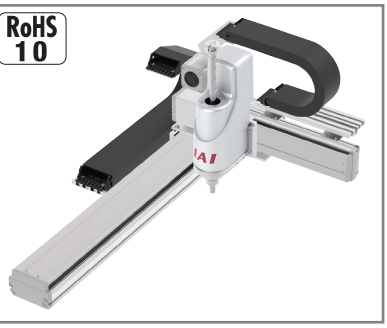
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



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

ICSB4-BE□HZRM
ICSPB4-BE□HZRM

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - BE_HZRM - WA - □□ - □□ - 20 □ - 36 □ - T2 - □ - CT - CT

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	回転軸動作範囲	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm ～ 130 1300mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm	下記オプション表参照	36 360度	下記オプション表参照	T2 XSEL	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(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。
(4) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用ください。
(5) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。
(6) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグ（型式：JG-ZRM）が別途必要です。（本体には付属されません）

型式内容

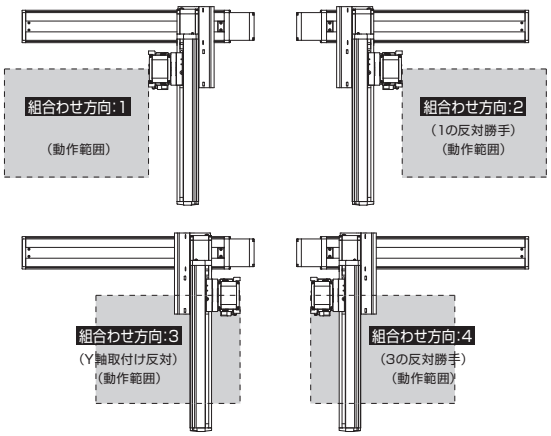
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-BE1HZRM-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T□-⑨-⑩
2	ICSB4【ICSPB4】-BE2HZRM-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T□-⑨-⑩
3	ICSB4【ICSPB4】-BE3HZRM-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T□-⑨-⑩
4	ICSB4【ICSPB4】-BE4HZRM-WA-①②-③④-⑤⑥-⑦⑧-T□-⑨-⑩

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑩の内容は下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	30：300mm ～ 130：1300mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	20：200mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	回転軸動作範囲	36：360度
⑧	回転軸オプション	オプション表参照
⑨	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：長さ指定
⑩	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB【ISPB】-LXM-WA-400-20-①-T2-⑪-②	3-441
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T2-⑪-④	3-409
Z軸／回転軸	ZR-M-WA-200-20-200-T2-⑥	6-293

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑪にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご参照ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	ストローク							
	200	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			–				

	ストローク 200mm
Z軸	1256mm/s（注）

	ストローク ±360度
回転軸	2200度/s（注）

(注) PTP動作命令で動作させた場合の値です。

可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	200	定格2.0kg（加減速0.3G時） 最大6.0kg（加減速0.1G時）					

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール（X軸/Y軸 限定（標準装備））	AQ	5-563
ブレーキ（Z軸/回転軸 標準装備）(注3)	B	5-563
原点逆仕様（X軸/Y軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（X軸/Y軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご参照ください。
(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸	回転軸
駆動方式	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】		ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギヤ減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】		±0.01mm	±0.005°
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		–	
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm	200W/-

適応コントローラー

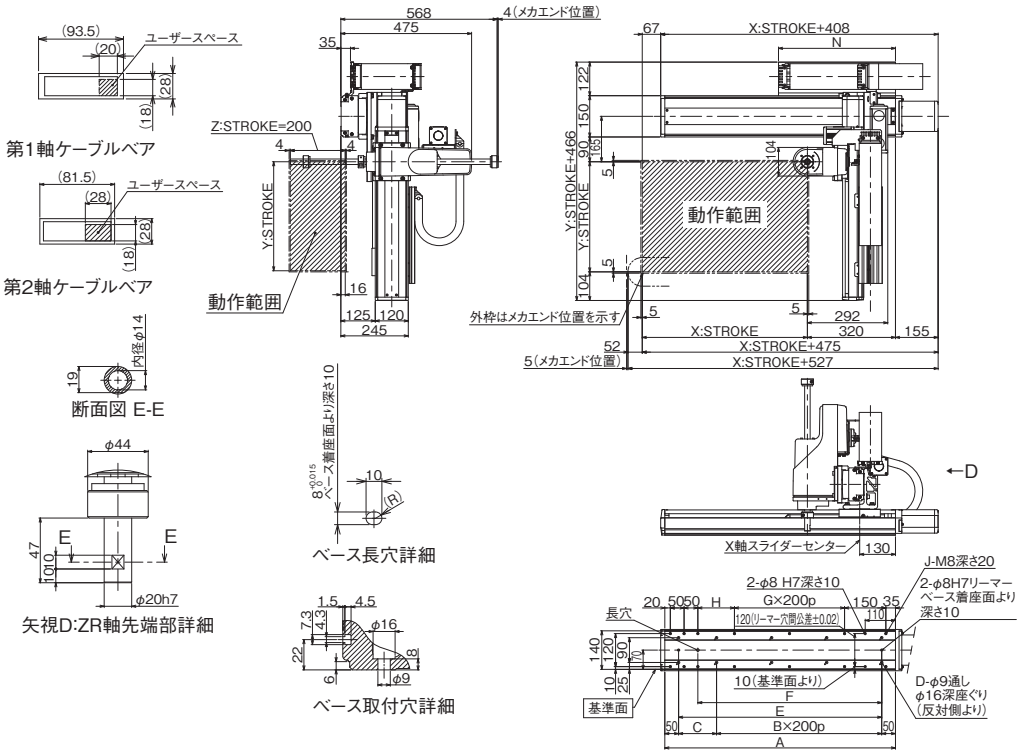
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB4【ICSPB4】-BE□HZRM-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向1

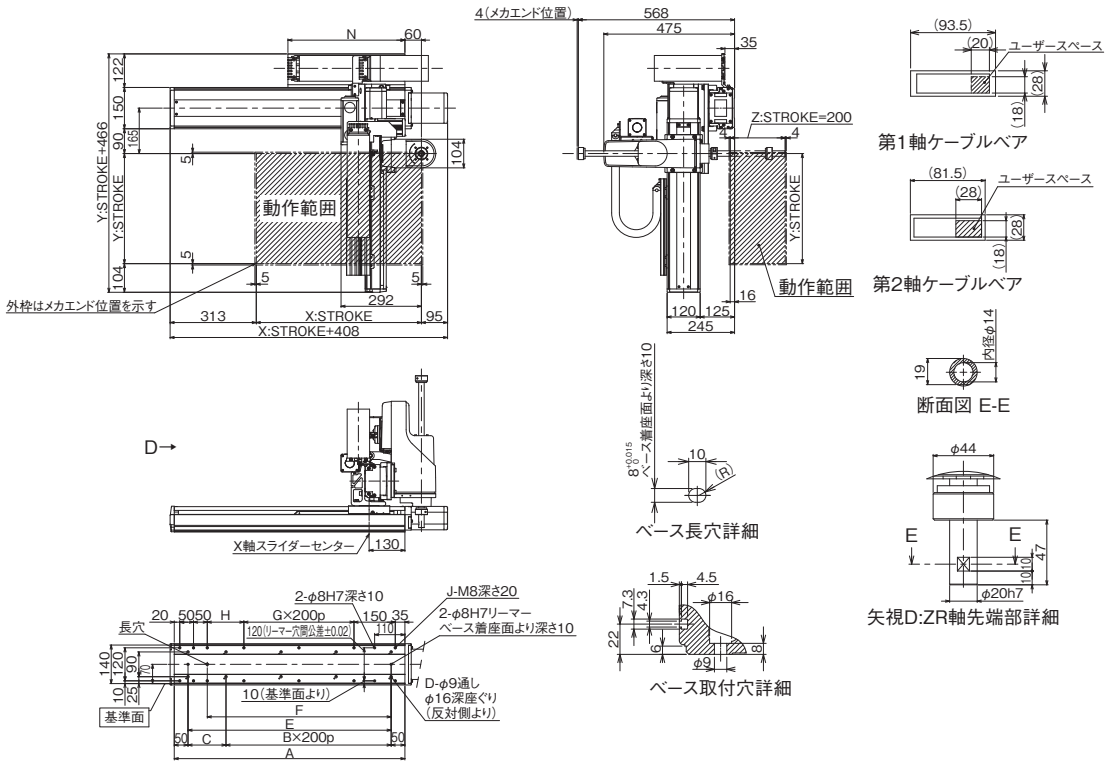
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



■ICSB4【ICSPB4】-BE□HZRM-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合わせ方向3

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。

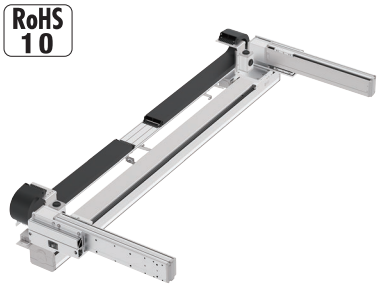


X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138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

ICSB4-B3N1H
ICSPB4-B3N1H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B3N1H - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y1軸/Y2軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向 (注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-B3N1H-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

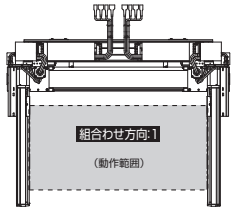
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	30：300mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200	300〜700	800〜2250
X軸	−	2400	
Y軸	1200		−

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度 (注3)	0.3	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.4	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.5	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注3) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）(注4)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

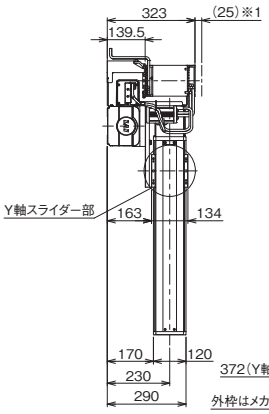
■ICSB4【ICSPB4】-B3N1H-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

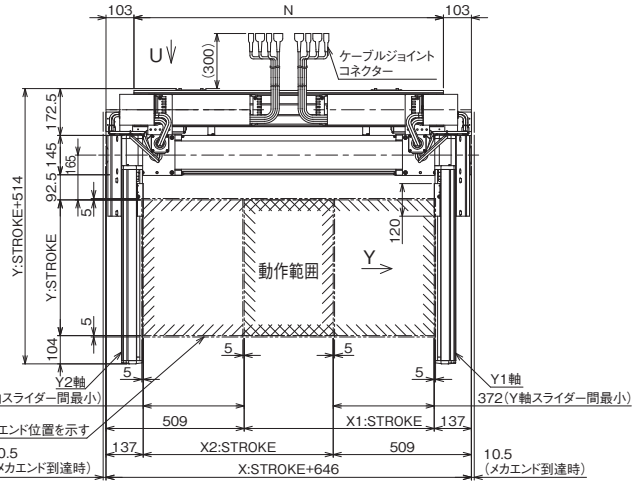
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

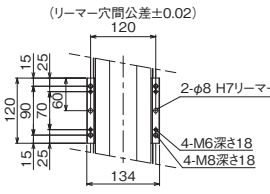


矢視 U

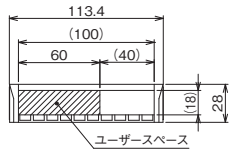


矢視Y

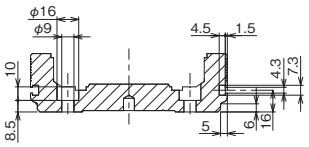




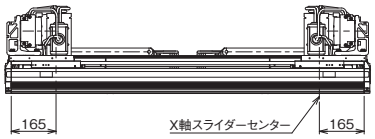
Y軸スライダー詳細
（2箇所）

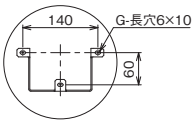


ケーブルベア断面図

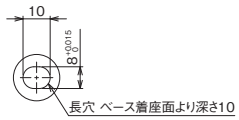


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

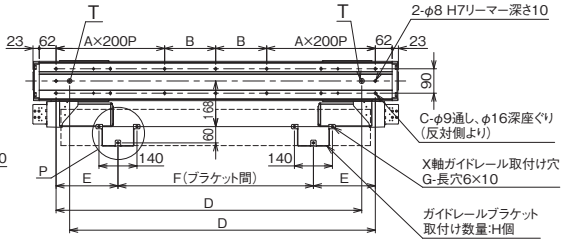




詳細図 P



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
（2箇所）



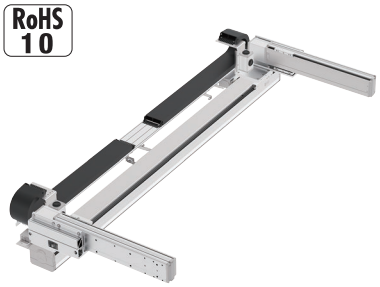
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB4-B3N1M
ICSPB4-B3N1M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B3N1M - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y1軸/Y2軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-B3N1M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

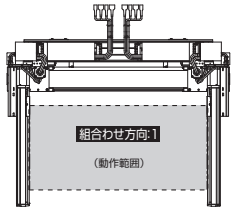
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	30：300mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200	300〜700	800〜2250
X軸	–	1300	
Y軸	1200		–

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注3)	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	43.0	39.3	36.0	33.1	30.5	19.3
	0.4	40.8	40.1	39.6	39.1	38.5	37.9	37.4	35.1	32.3	29.8	19.3
	0.5	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.6	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.7	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注3) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ(Y軸 限定) (注4)	B	5-563
原点逆仕様(Y軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸 限定) (注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm

適応コントローラー

各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

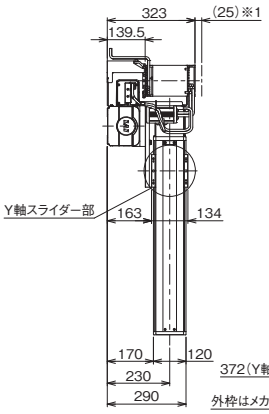
■ICSB4【ICSPB4】-B3N1M-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

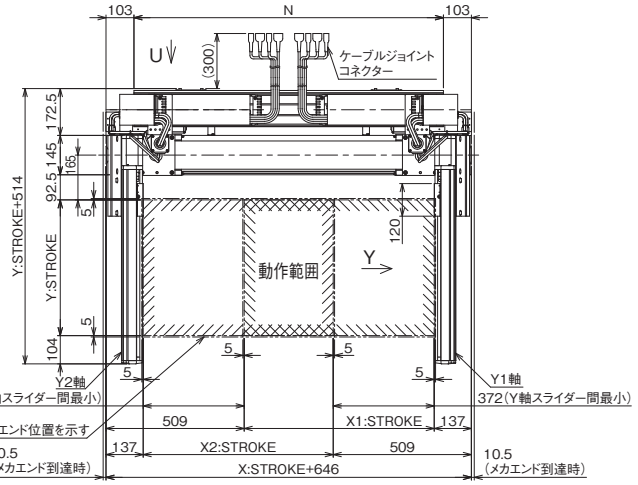
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

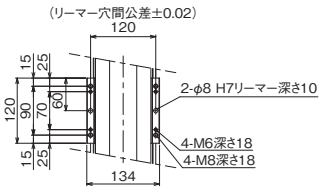


矢視 U

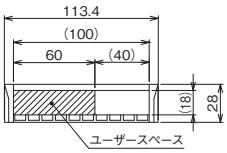


矢視Y

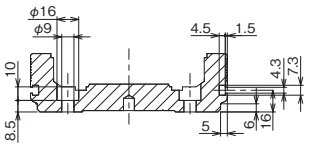




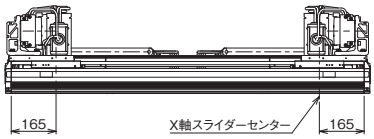
Y軸スライダー詳細
(2箇所)

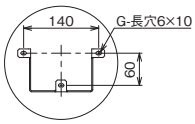


ケーブルベア断面図

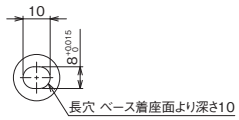


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

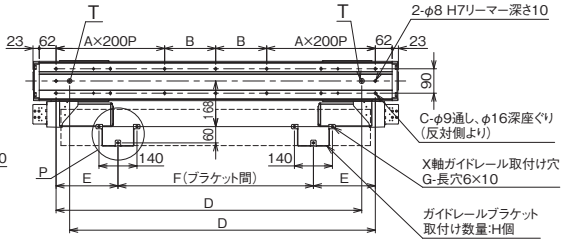




詳細図 P



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)



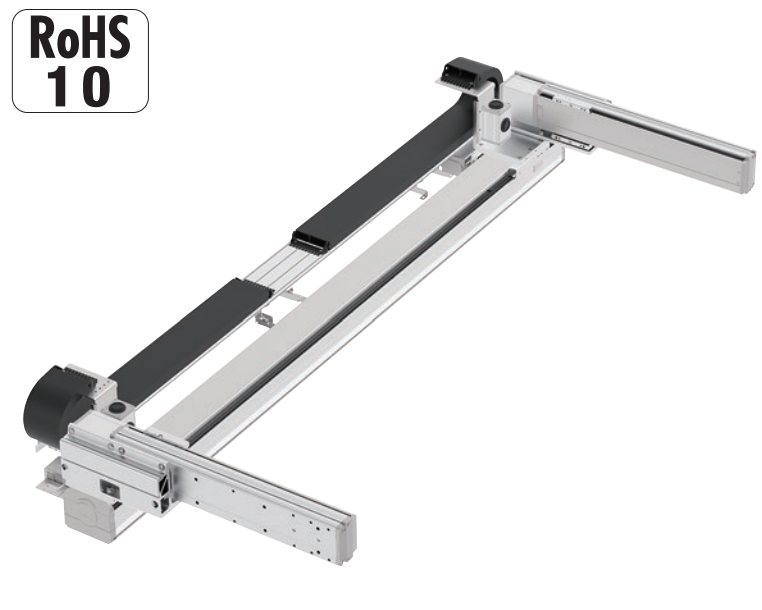
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB4-B4N1H
ICSPB4-B4N1H

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B4N1H - WA - □□ - □□ - T□ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y1軸/Y2軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線
ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm ～ 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照	(オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【　】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-B4N1H-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

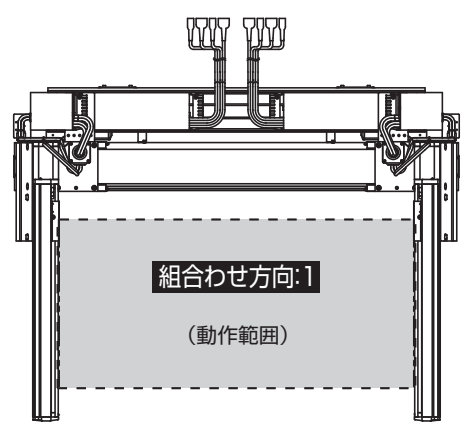
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm ～ 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション)(注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409

(注)　上記型式の①～④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注)　NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200～700	800～2200	2300～2700
X軸	−		2400
Y軸	1200	−	

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

加速度(注3)	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
	Y軸ストローク										
0.3	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
0.4	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
0.5	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
0.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
0.7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注3) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ(Y軸 限定)(注4)	B	5-563
原点逆仕様(Y軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸 限定)(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm

適応コントローラー

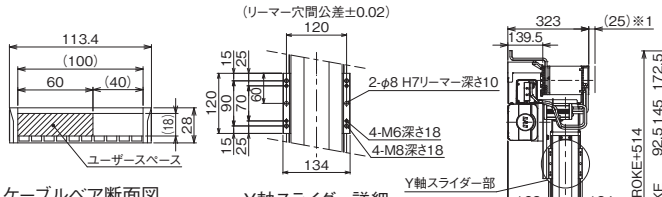
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB4【ICSPB4】-B4N1H-CT（ケーブルベア仕様）

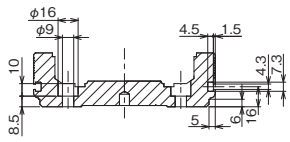
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

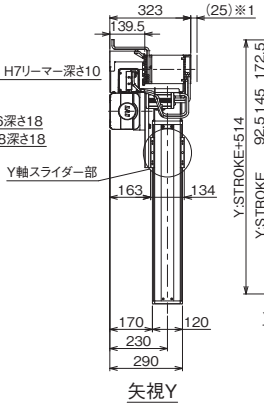


ケーブルベア断面図

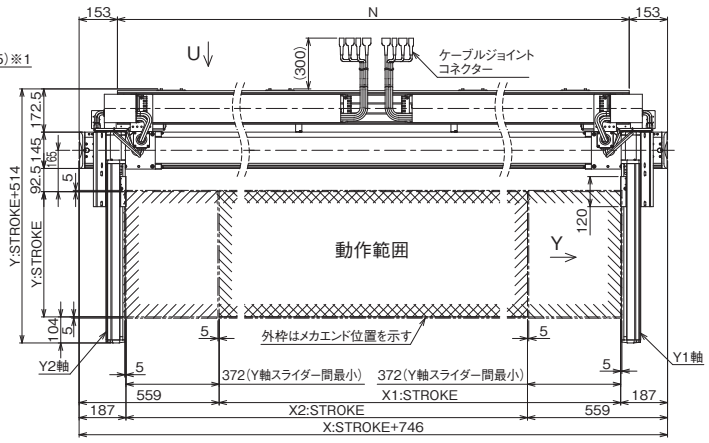
Y軸スライダー詳細
(2箇所)

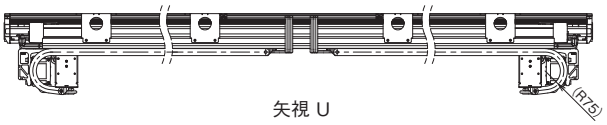


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

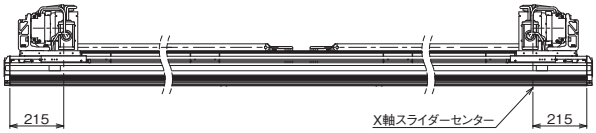


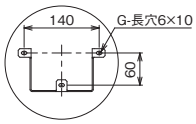
矢視Y



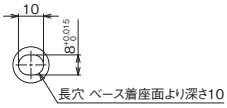


矢視 U

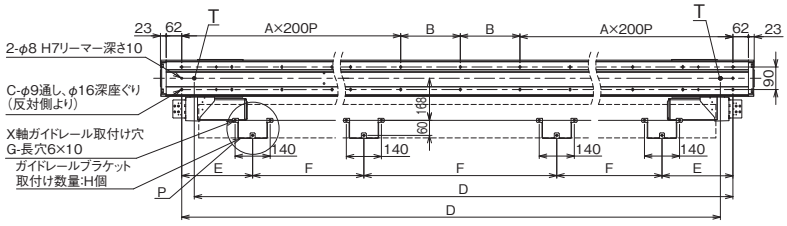




詳細図 P



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)

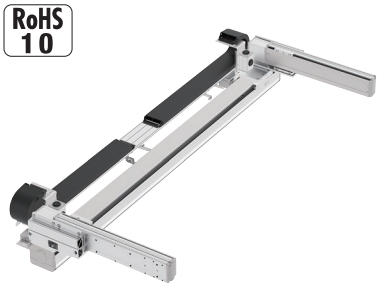


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

ICSB4-B4N1M
ICSPB4-B4N1M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

	- B4N1M -	WA	-			-			-	T□	-		-		-	
シリーズ ICSB4 標準4軸仕様 ICSPB4 高精度4軸仕様		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ		X軸ストローク 230 2300mm 〜 270 2700mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照		Y1軸/Y2軸ストローク 20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	オプション 下記オプション表参照		適応コントローラー T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2		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		Z軸ケーブル配線 (オプション)

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB4【ICSPB4】-B4N1M-WA-①②-③④-T□-⑤-⑥-⑦

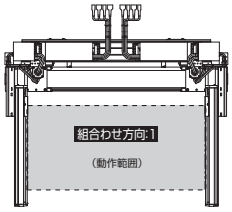
(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑦の内容は下表をご参照ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm 〜 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	Y軸ケーブル配線	CT：ケーブルベア
⑦	Z軸ケーブル配線 (オプション) (注2)	CT：ケーブルベア

(注2) 型式項目のZ軸ケーブル配線欄は必要な場合のみご記入ください。外観寸法は、5-577をご参照ください。

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409

(注) 上記型式の①〜④は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	200〜700	800〜2200	2300〜2700
X軸		−	1300
Y軸	1200	−	

加速度別可搬質量

表内の単位はkgです。

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
加速度(注3)	0.3	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	43.0	39.3	36.0	33.1	30.5	19.3
	0.4	40.8	40.1	39.6	39.1	38.5	37.9	37.4	35.1	32.3	29.8	19.3
	0.5	22.8	22.1	21.6	21.1	20.5	19.9	19.4	18.7	18.2	17.6	17.1
	0.6	13.8	13.1	12.6	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.2	8.6	8.1
	0.7	4.8	4.1	3.6	3.1	2.5	1.9	1.4	0.7	-	-	-
	0.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

(注3) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸 限定）(注4)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸 限定）(注5)	RT	5-566

(注4) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注5) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm

適応コントローラー

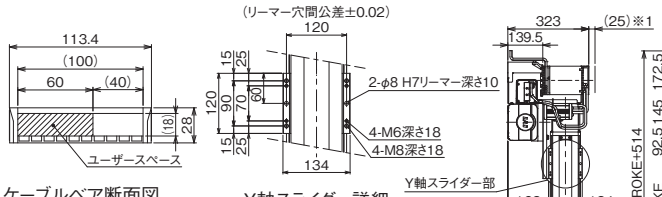
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB4【ICSPB4】-B4N1M-CT（ケーブルベア仕様）

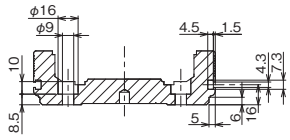
(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

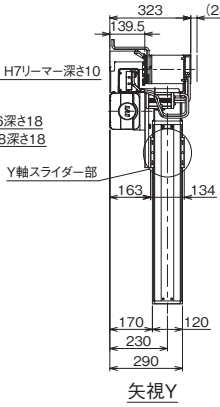


ケーブルベア断面図

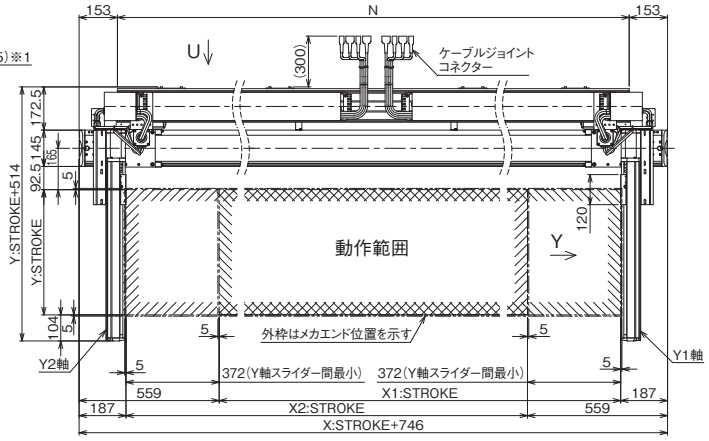
Y軸スライダー詳細
(2箇所)

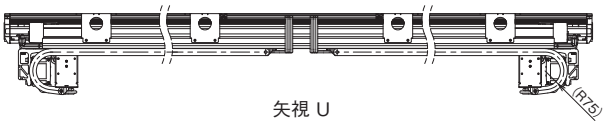


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

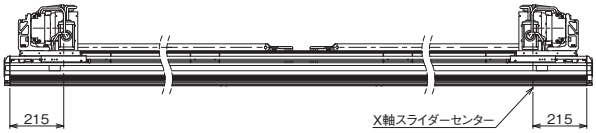


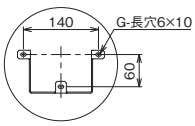
矢視Y



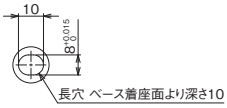


矢視 U

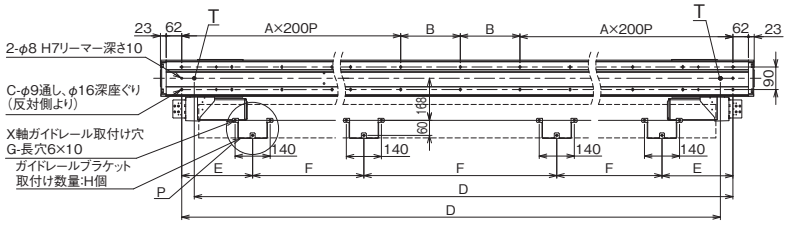




詳細図 P



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)

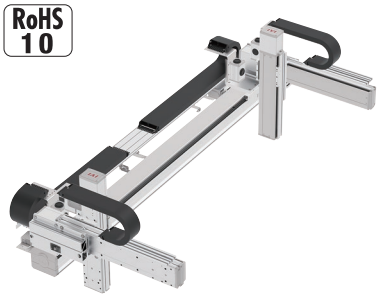


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

ICSB6-B3N1HB3□
ICSPB6-B3N1HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B3N1HB3□ - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

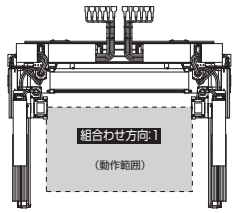
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB6【ICSPB6】-B3N1HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB6【ICSPB6】-B3N1HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	30：300mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B3N1HB3H

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−		2400		
Y軸	−		1200		−
Z軸	1200			−	

■B3N1HB3M

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−		2400		
Y軸	−		1200		−
Z軸	600			−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B3N1HB3H

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	10.0	10.0	10.0	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	10.0	10.0	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.0	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

■B3N1HB3M

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.9	12.2	11.6	11.0	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	12.3	11.6	11.0	10.4	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.8	11.1	10.5	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	11.1	10.4	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.6	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

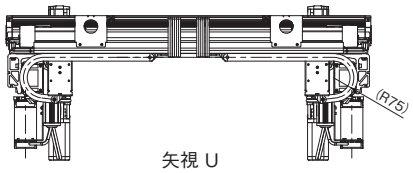
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

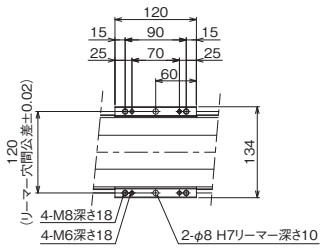
■ICSB6【ICSPB6】-B3N1HB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

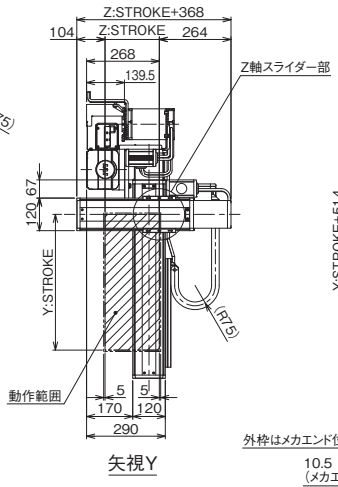
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



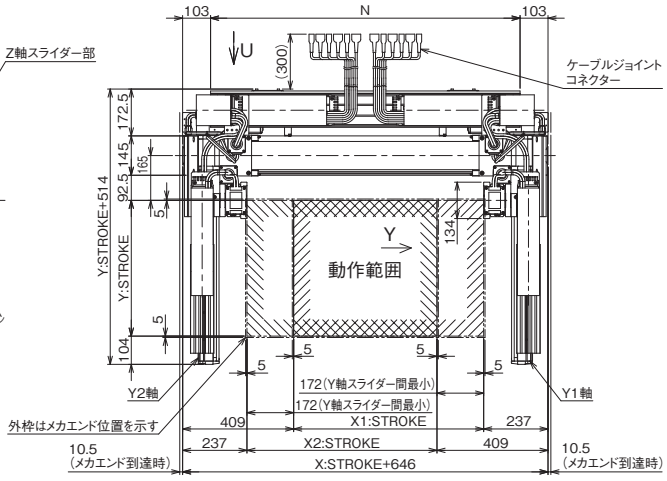
矢視 U

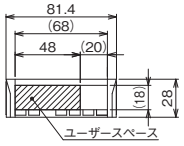


詳細図 スライダー部
（2箇所）

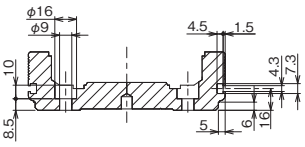


矢視Y

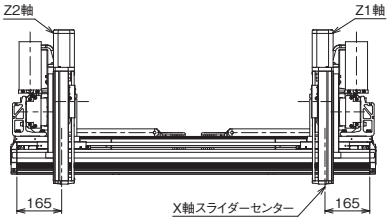


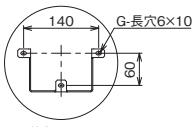


第2軸ケーブルベア断面図

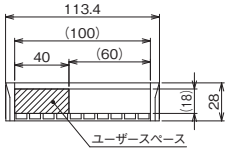


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

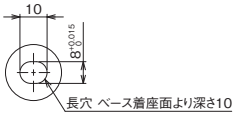




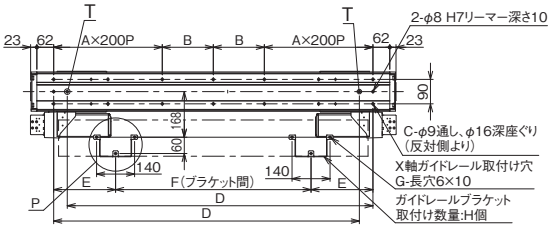
詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
（2箇所）



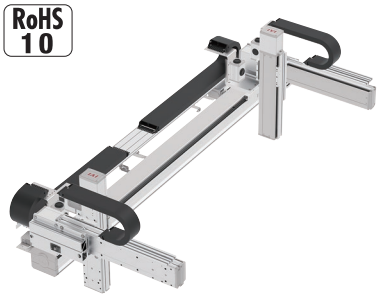
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB6-B3N1MB3□
ICSPB6-B3N1MB3□

±10μm 標準 ／ ±5μm 高精度 ／ バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

B3N1MB3□ - WA -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm ～ 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。

(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

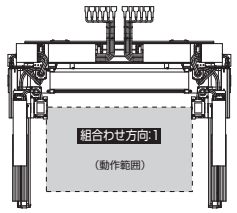
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB6【ICSPB6】-B3N1MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB6【ICSPB6】-B3N1MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) ￥Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	30：300mm ～ 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B3N1MB3H

	100	200	300～500	600～700	800～2250
X軸	–		1300		
Y軸	–		1200		–
Z軸	1200			–	

■B3N1MB3M

	100	200	300～500	600～700	800～2250
X軸	–		1300		
Y軸	–		1200		–
Z軸	600			–	

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B3N1MB3H

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0										8.9
	150											8.4
	200											7.9
	250											7.4
	300											6.9
	350											6.4
	400											5.9
	450											5.4
	500											4.8

■B3N1MB3M

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0									20.0	8.9
	150										20.0	8.4
	200										20.0	7.9
	250										20.0	7.4
	300										19.6	6.9
	350										19.0	6.4
	400										18.4	5.9
	450										17.7	5.4
	500										17.1	4.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

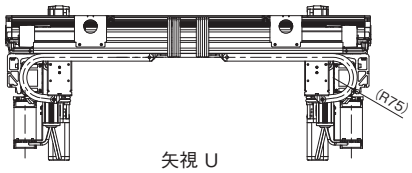
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

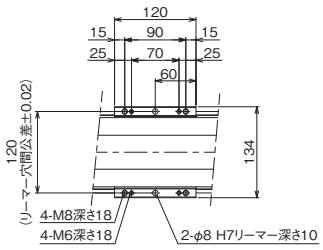
■ICSB6【ICSPB6】-B3N1MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

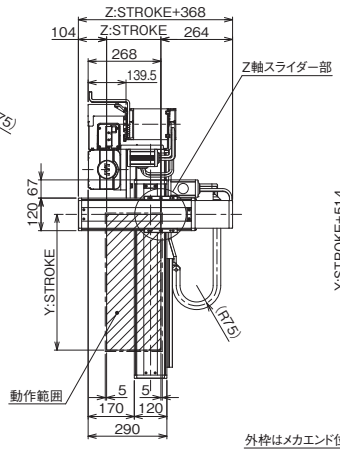
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



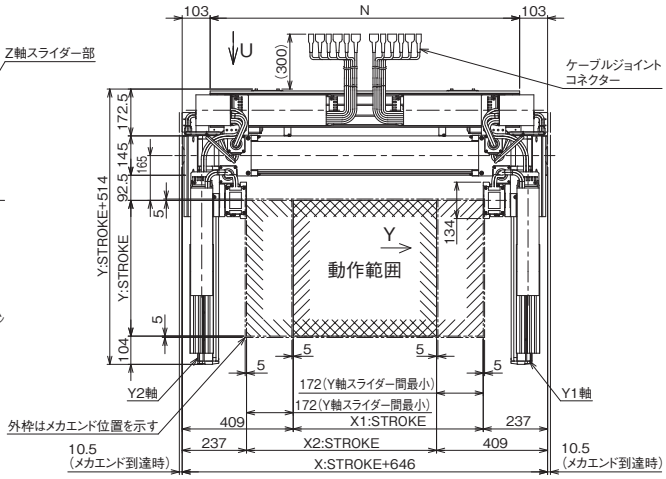
矢視 U

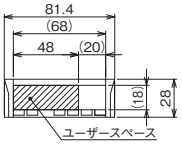


詳細図 スライダー部
（2箇所）

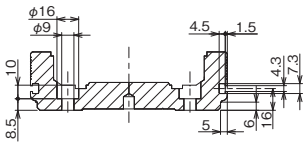


矢視Y

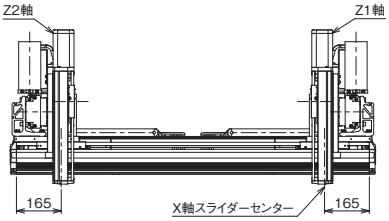


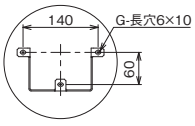


第2軸ケーブルベア断面図

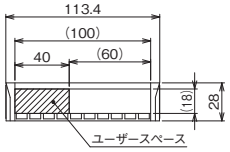


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

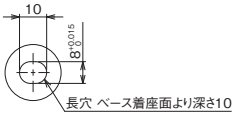




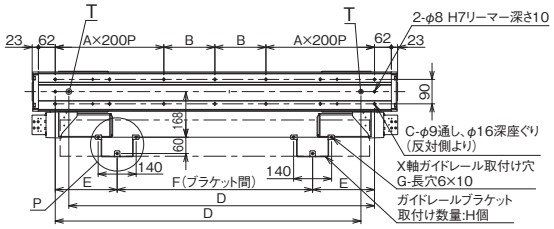
詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
（2箇所）



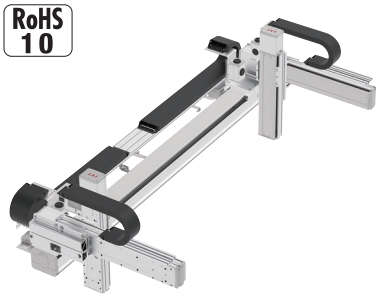
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB6-B4N1HB3□
ICSPB6-B4N1HB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

B4N1HB3□ - WA - □ □ - □ □ - □ □ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

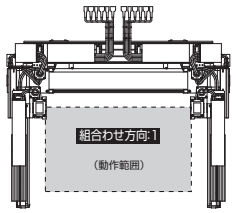
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm 〜 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B4N1HB3H

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2200	2300〜2700
X軸	−					2400
Y軸	−	1200			−	
Z軸	1200			−		

■B4N1HB3M

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2200	2300〜2700
X軸	−					2400
Y軸	−	1200			−	
Z軸	600			−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B4N1HB3H

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	10.0	10.0	10.0	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	10.0	10.0	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.0	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

■B4N1HB3M

Z軸ストローク	Y軸ストローク 200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.9	12.2	11.6	11.0	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
150	12.3	11.6	11.0	10.4	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.8	11.1	10.5	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
250	11.1	10.4	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
300	10.6	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注3)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

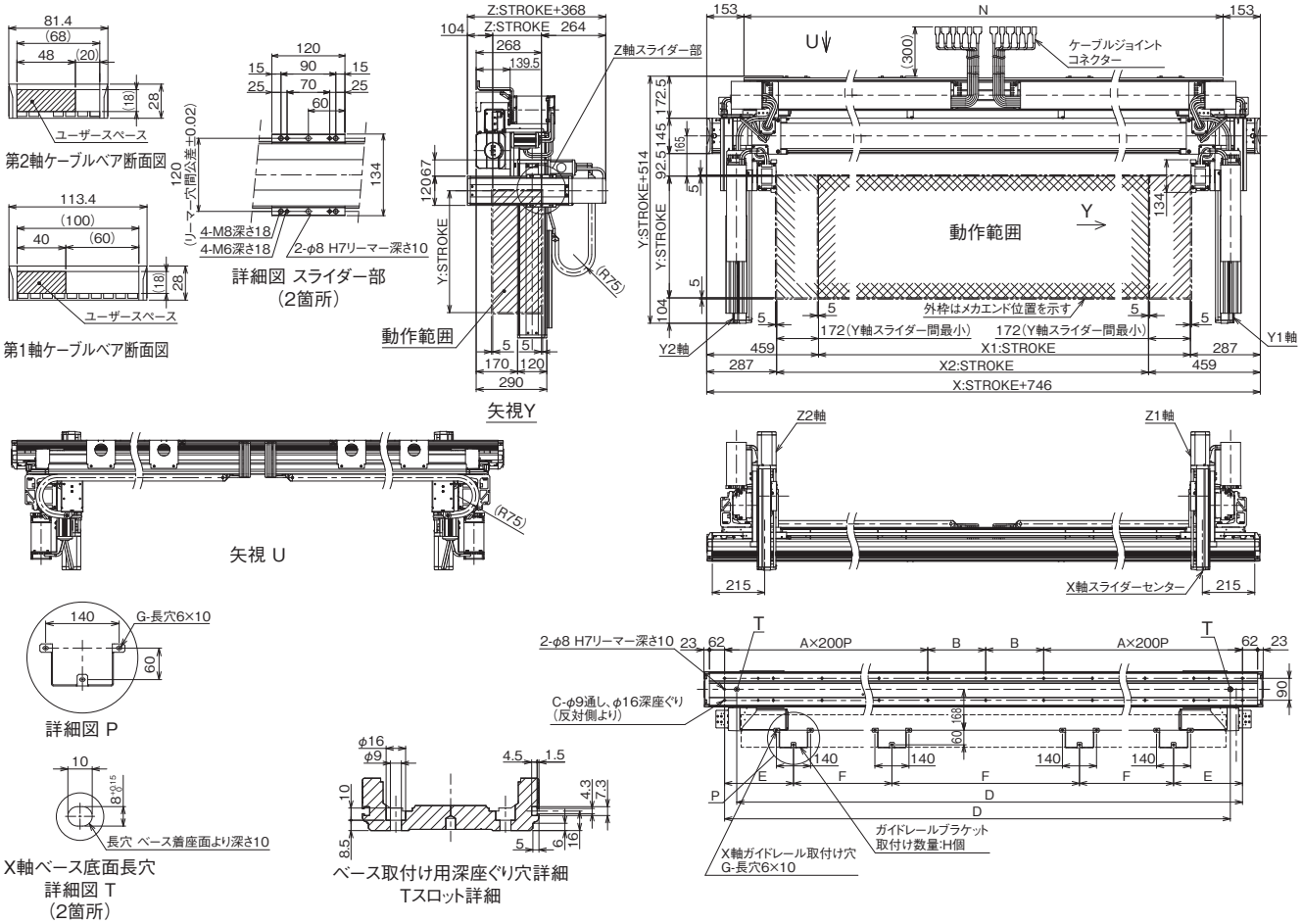
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

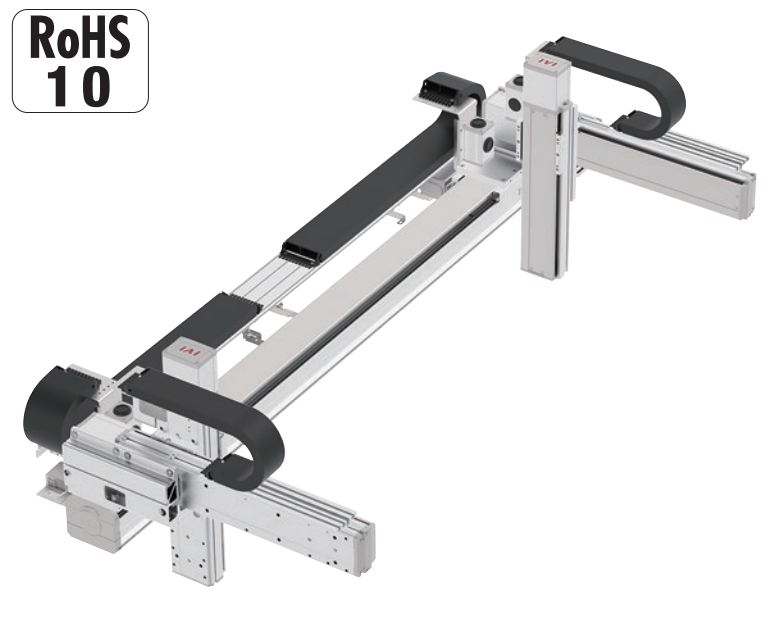


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

ICSB6-B4N1MB3□
ICSPB6-B4N1MB3□

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B4N1HB3□ - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm ～ 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／ Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

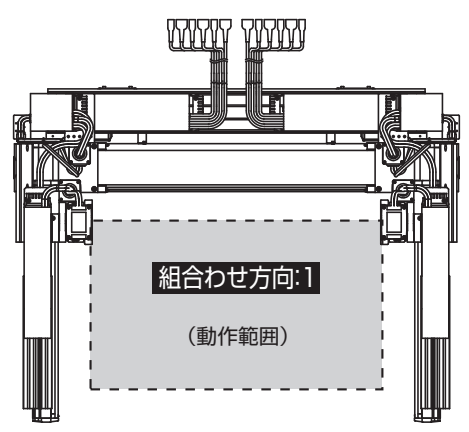
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB6【ICSPB6】-B4N1MB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB6【ICSPB6】-B4N1MB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。
(注2) Z軸のタイプによって可搬質量と最高速度が変化します。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	230：2300mm ～ 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B4N1MB3H

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～2700
X軸	–					1300
Y軸	–	1200			–	
Z軸	1200			–		

■B4N1MB3M

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～2700
X軸	–					1300
Y軸	–	1200			–	
Z軸	600			–		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B4N1MB3H

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0										8.9
	150											8.4
	200											7.9
	250											7.4
	300											6.9
	350											6.4
	400											5.9
	450											5.4
	500											4.8

■B4N1MB3M

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	20.0									20.0	8.9
	150										20.0	8.4
	200										20.0	7.9
	250										20.0	7.4
	300										19.6	6.9
	350										19.0	6.4
	400										18.4	5.9
	450										17.7	5.4
	500										17.1	4.8

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ(Y軸/Z軸 限定(Z軸標準装備))(注3)	B	5-563
原点逆仕様(Y軸/Z軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸/Z軸 限定)(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力/リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

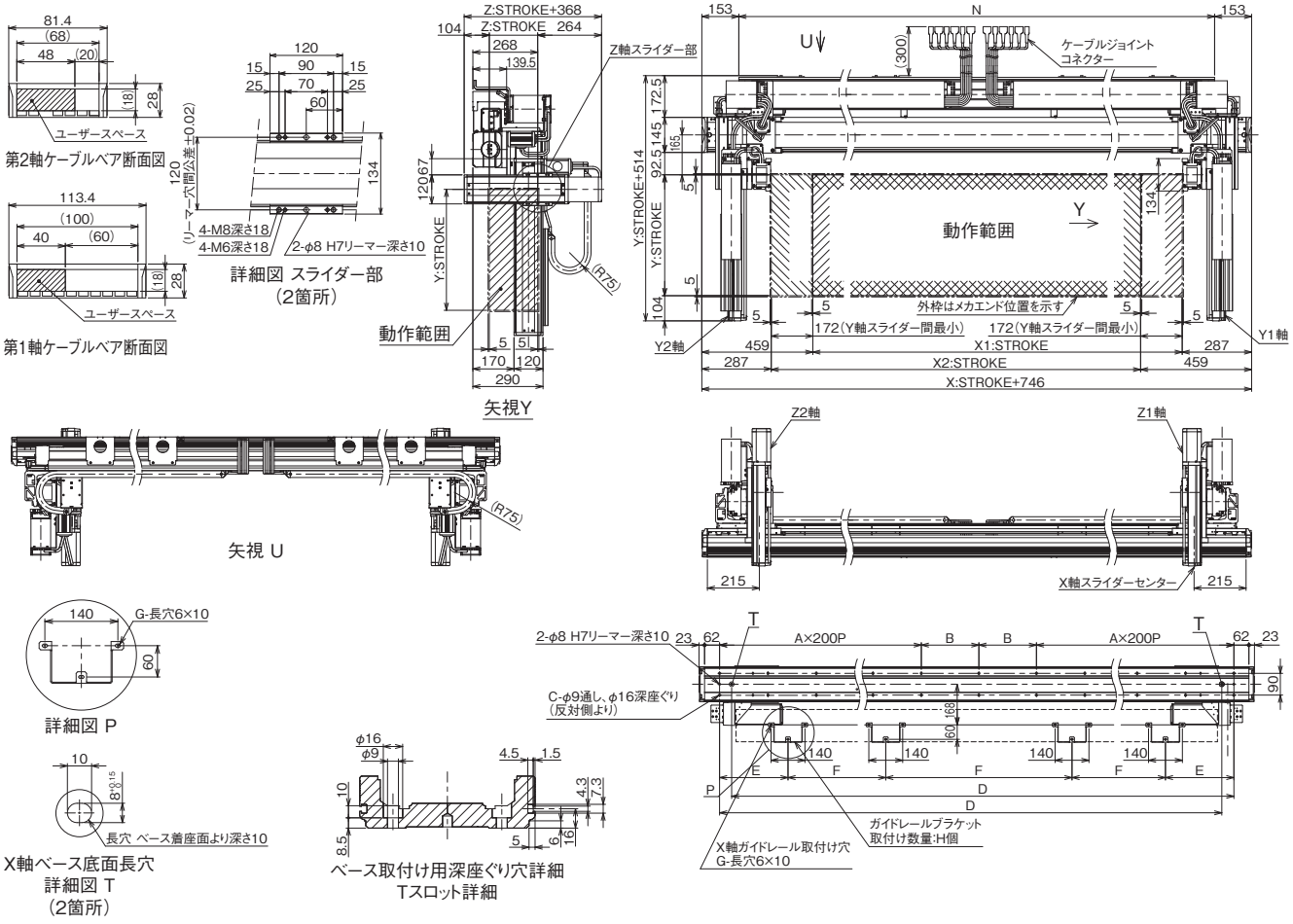
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB6【ICSPB6】-B4N1MB3□-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

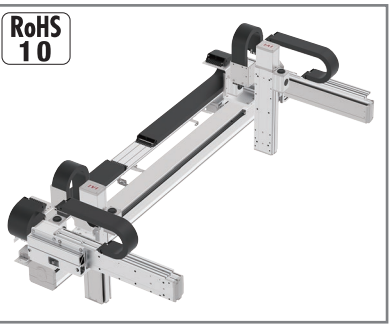


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

ICSB6-B3N1HS3M
ICSPB6-B3N1HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B3N1HS3M - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

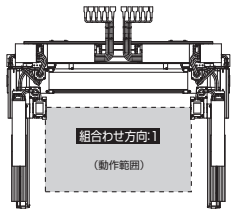
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB6【ICSPB6】-B3N1HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	30：300mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−		2400		
Y軸	−	1200			−
Z軸	600			−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.8	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.7
150	12.2	11.5	10.9	10.3	9.7	9.0	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.6	10.9	10.4	9.8	9.2	8.5	7.9	7.2	6.7	6.1	5.5
250	11.0	10.3	9.7	9.1	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.9
300	10.4	9.8	9.2	8.6	8.0	7.3	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	9.9	9.2	8.6	8.1	7.5	6.8	6.2	5.5	5.0	4.4	3.8
400	9.4	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.6	5.0	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.2	7.5	6.9	6.3	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.7	2.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

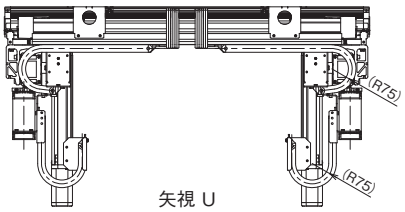
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

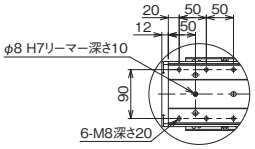
■ICSB6【ICSPB6】-B3N1HS3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

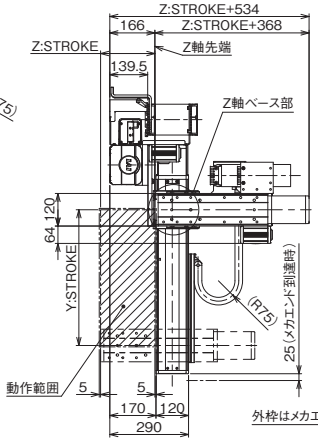
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



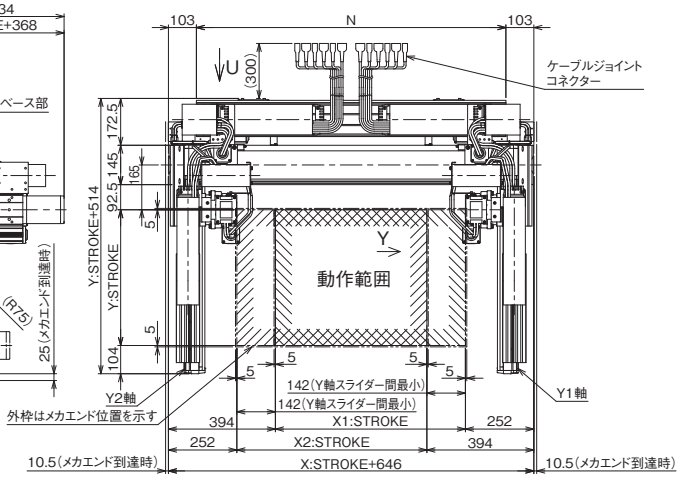
矢視 U

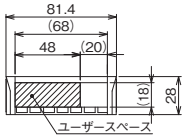


詳細図 Z軸ベース部
（2箇所）

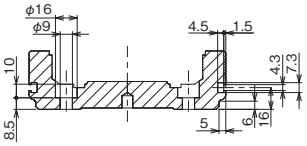


矢視Y

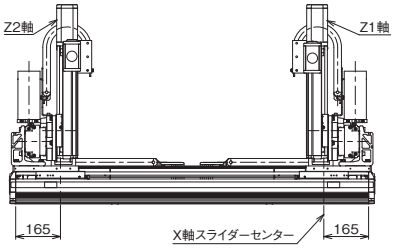


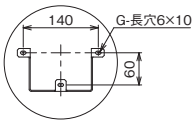


第2軸,第3軸ケーブルベア断面図

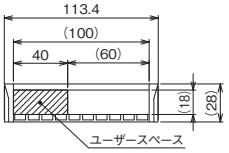


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

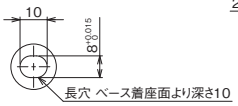




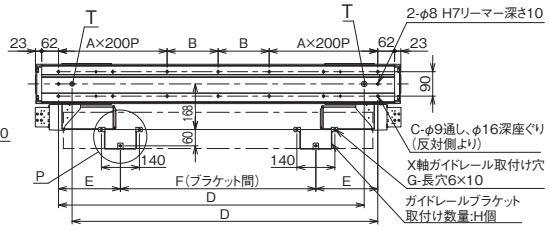
詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
（2箇所）



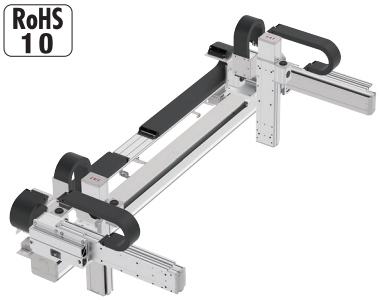
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB6-B3N1MS3M
ICSPB6-B3N1MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B3N1MS3M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm 〜 225 2250mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。

(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

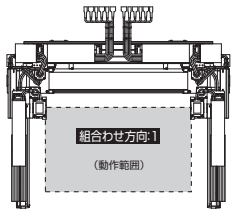
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB6【ICSPB6】-B3N1MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	30：300mm 〜 225：2250mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-557
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。

(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2250
X軸	−		1300		
Y軸	−	1200			−
Z軸	600			−	

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3
150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6
200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0
250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3
300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7
350	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
400	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5
450	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8
500	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。

(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

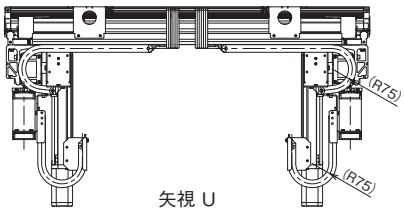
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

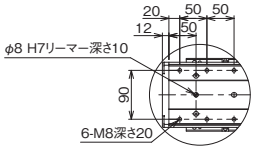
■ICSB6【ICSPB6】-B3N1MS3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

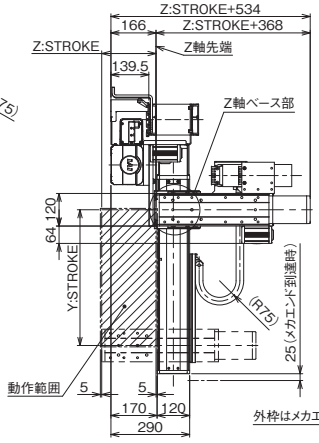
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



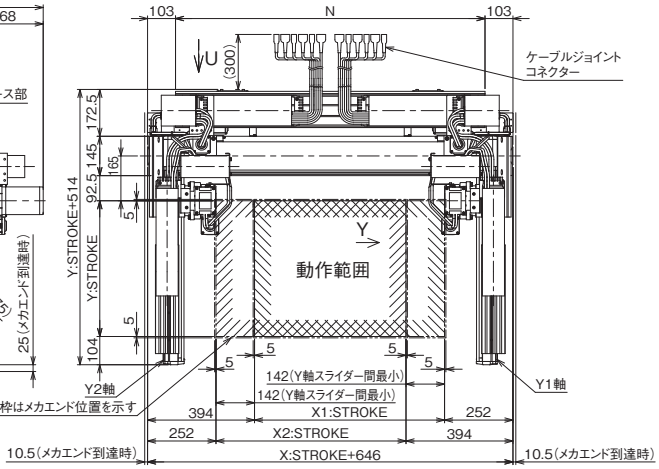
矢視 U

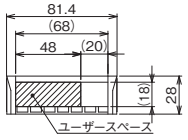


詳細図 Z軸ベース部
（2箇所）

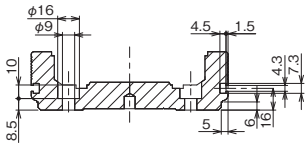


矢視Y

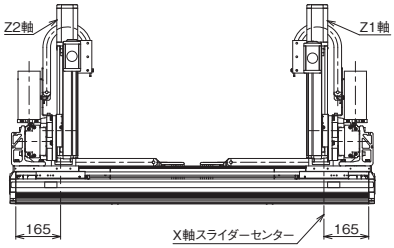


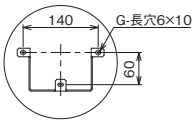


第2軸,第3軸ケーブルベア断面図

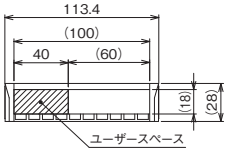


ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

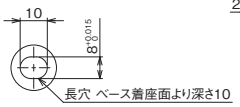




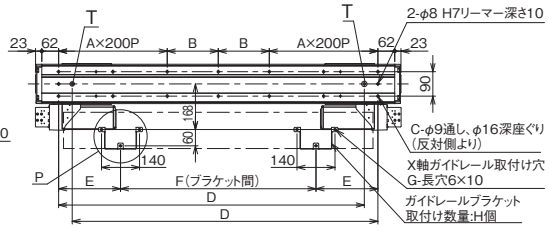
詳細図 P



第1軸ケーブルベア断面図



X軸ベース底面長穴
詳細図 T
（2箇所）



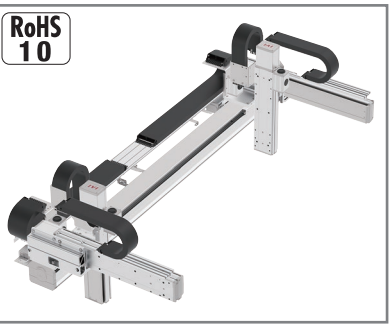
X軸ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18
D	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228
F	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	485	510	535	560	585	610	635
G	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	9	9	9	9	9	9	9
H	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
N	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690

X軸ストローク	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
B	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
D	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
E	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	228	234	228	224	234	228	224	234	228	224
F	660	685	710	735	760	785	810	835	860	885	910	620	640	660	670	690	710	720	740	760
G	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	9	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640	2690

ICSB6-B4N1HS3M
ICSPB6-B4N1HS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B4N1HS3M - WA - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

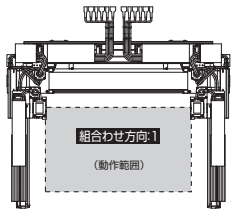
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB6【ICSPB6】-B4N1HS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	230：2300mm 〜 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2200	2300〜2700
X軸			−			2400
Y軸	−		1200		−	
Z軸		600		−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	12.8	12.1	11.5	10.9	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.7
150	12.2	11.5	10.9	10.3	9.7	9.0	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
200	11.6	10.9	10.4	9.8	9.2	8.5	7.9	7.2	6.7	6.1	5.5
250	11.0	10.3	9.7	9.1	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.9
300	10.4	9.8	9.2	8.6	8.0	7.3	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
350	9.9	9.2	8.6	8.1	7.5	6.8	6.2	5.5	5.0	4.4	3.8
400	9.4	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
450	8.7	8.1	7.5	6.9	6.3	5.6	5.0	4.4	3.8	3.2	2.6
500	8.2	7.5	6.9	6.3	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.7	2.1

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

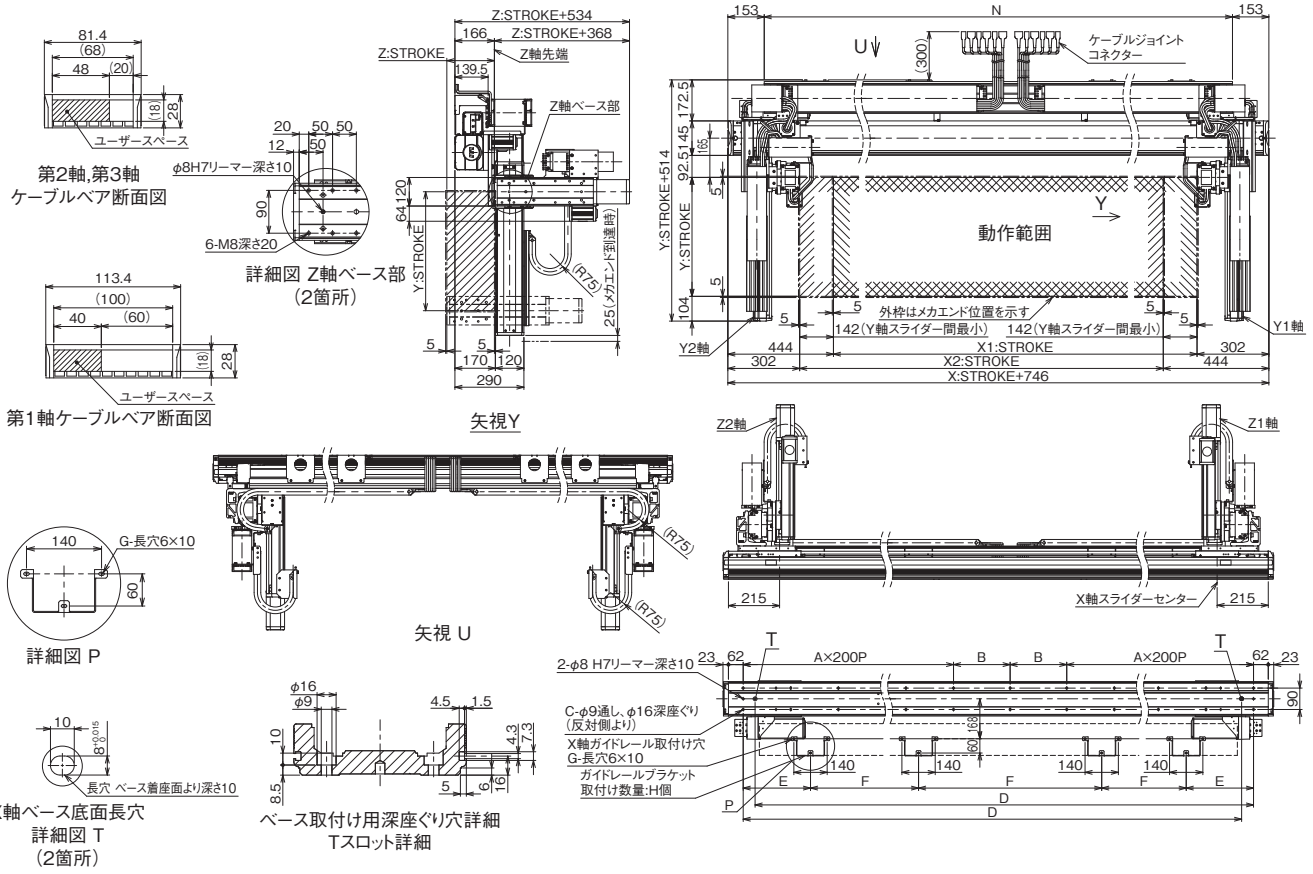
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB6【ICSPB6】-B4N1HS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

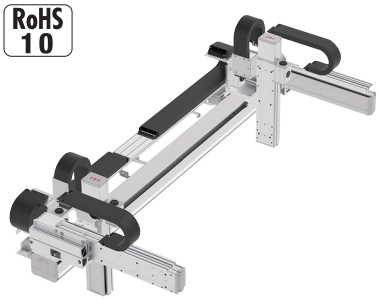


X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

ICSB6-B4N1MS3M
ICSPB6-B4N1MS3M

±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ

RoHS 10



■型式項目

□ - B4N1MS3M - WA - □□ - □□ - □□ - □□ - T□ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm 〜 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm 〜 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm 〜 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。

(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。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。

(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

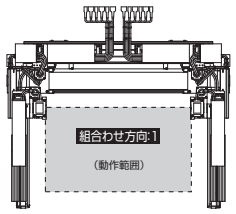
XY組合わせ方向(注1)	型式
1	ICSB6【ICSPB6】-B4N1MS3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①〜⑧の内容は下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	230：2300mm 〜 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm 〜 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm 〜 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-20-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-10-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①〜⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm（ミリメートル）表記となります。

(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

	100	200	300〜500	600〜700	800〜2200	2300〜2700
X軸			−			1300
Y軸	−		1200		−	
Z軸			600	−		

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク＼Y軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
100	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3	14.3
150	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6	13.6
200	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0	13.0
250	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3	12.3
300	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7	11.7
350	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1	11.1
400	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5	10.5
450	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8	9.8
500	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2	9.2

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

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。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。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	5-563
ブレーキ（Y軸/Z軸 限定（Z軸標準装備））(注2)	B	5-563
原点逆仕様（Y軸/Z軸 限定）	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド（Y軸/Z軸 限定）(注3)	RT	5-566

(注2) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。

(注3) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ　転造C5相当	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】	ボールねじ　転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理	材質：アルミ　白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/20mm	200W/20mm	200W/10mm

適応コントローラー

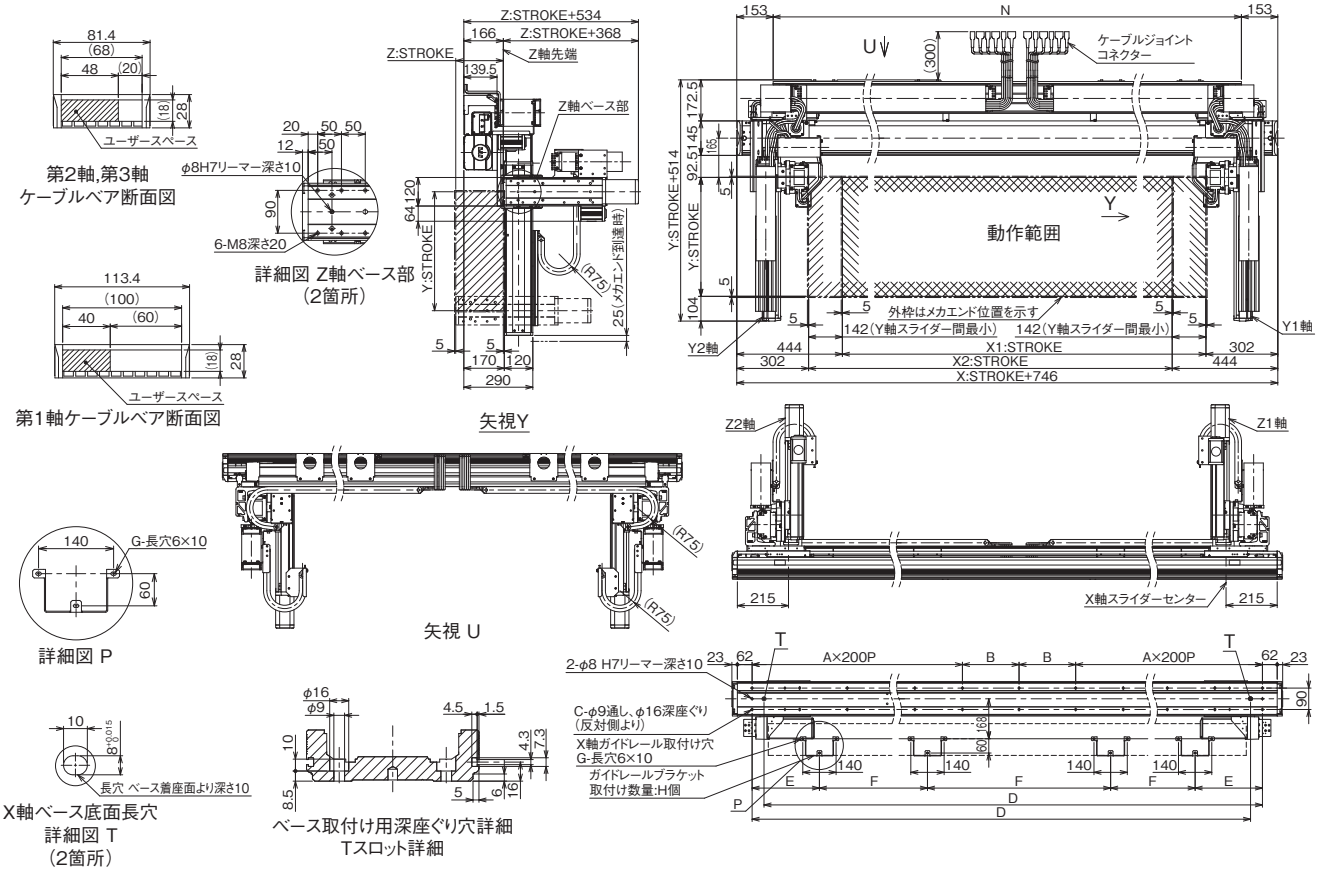
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB6【ICSPB6】-B4N1MS3M-CT-CT（ケーブルベア仕様）

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。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。
また納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。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。



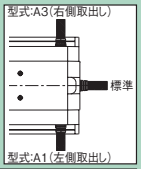
X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140

直交ロボット オプション

ケーブル取出し方向

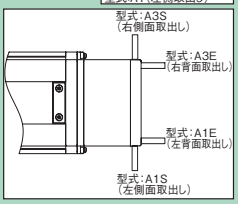
型 式 **A1 / A3**

説 明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。



型 式 **A1S / A1E / A3S / A3E**

説 明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択できます。
※取出し方向はいずれかを必ず選択してください。



AQ シール

型 式 **AQ**

説 明 本オプションは、多量の潤滑油を含んだ多孔質部材からなる潤滑ユニットです。
ガイドの鋼球およびボールねじの転動面が触れることにより、継続的に潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

ブレーキ

型 式 **B**

説 明 電源OFFまたはサーボOFF時に、スライダーが移動しないように保持する機構です。
Z軸は垂直仕様のため、ブレーキが標準装備となっています。
Z軸以外の軸については、必要に応じてブレーキオプションをご使用ください。

クリープセンサー

型 式 **C / CL**

説 明 原点復帰を高速で行うためのセンサーです。
通常原点復帰は、モーター側ストロークエンドのストッパーにスライダーを押し当てて反転させる方式のため、原点復帰速度は10～20mm/sに抑えられています。そのため、ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダーを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサーです。
センサーの取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準（C）、本体左側が勝手違い（CL）となります。
センサーの取付け位置は、軸組合わせ方向によって決まっています。詳細は、5-575 ページをご確認ください。

カバー付き（IK4専用）

型 式 **CO**

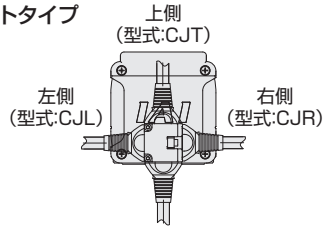
説 明 IK4（回転軸付き仕様）で Z 軸のスライダーを使用しない場合に、スライダー部を隠すカバーが装備されます。

ケーブル取出し方向変更

型 式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

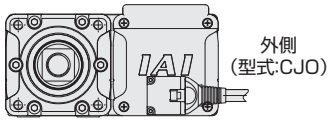
説 明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。

モーターストレートタイプ



※アクチュエーター後方(モーター側)から見た場合です。

モーター折返しタイプ

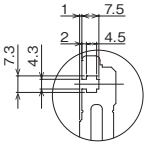


※アクチュエーター前方から見た場合です。

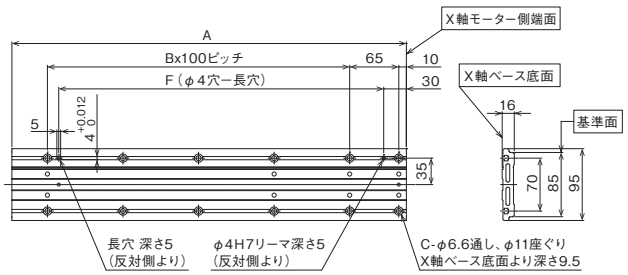
フートプレート

型 式 **FTP** 説 明 上面から据え付けをするためのオプションです。

IK2-P6XBD2□□S
IK2-P6XBD3□□S



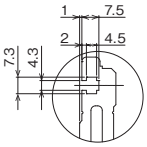
フートプレート
Tスロット詳細



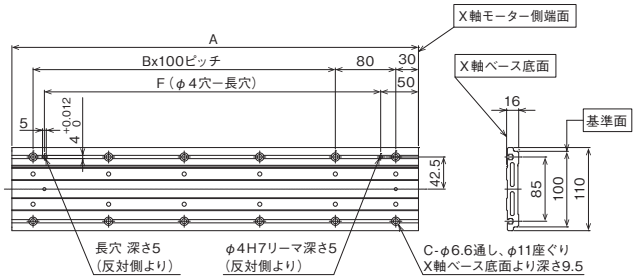
フートプレート取付け寸法

X軸ストローク	A	B	C	F
50	172	0	4	30
100	222	1	6	130
150	272	1	6	130
200	322	2	8	230
250	372	2	8	230
300	422	3	10	330
350	472	3	10	330
400	522	4	12	430
450	572	4	12	430
500	622	5	14	530
550	672	5	14	530
600	722	6	16	630
650	772	6	16	630
700	822	7	18	730
750	872	7	18	730
800	922	8	20	830

IK2-P6XBC2□□S
IK2-P6XBC3□□S
IK3-P6BBC2□□S
IK3-P6BBC3□□S
IK3-P6BBH2□□S
IK3-P6BBH3□□S



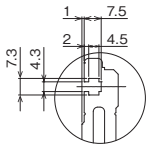
フートプレート
Tスロット詳細



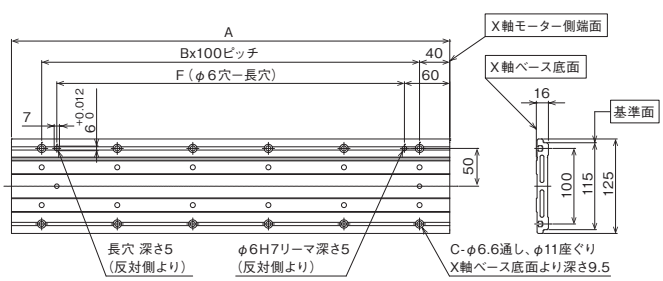
フートプレート取付け寸法

X軸ストローク	A	B	C	F
50	188	0	4	45
100	238	1	6	145
150	288	1	6	145
200	338	2	8	245
250	388	2	8	245
300	438	3	10	345
350	488	3	10	345
400	538	4	12	445
450	588	4	12	445
500	638	5	14	545
550	688	5	14	545
600	738	6	16	645
650	788	6	16	645
700	838	7	18	745
750	888	7	18	745
800	938	8	20	845

IK2-P6XBB2□□S
IK2-P6XBB3□□S
IK3-P6BBB2□□S
IK3-P6BBB3□□S
IK3-P6BBG2□□S
IK3-P6BBG3□□S
IK4-P6BBB2□□S
IK4-P6BBB3□□S



フートプレート
Tスロット詳細

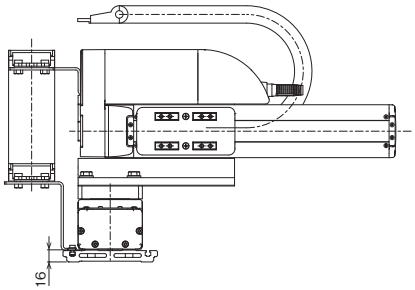


フートプレート取付け寸法

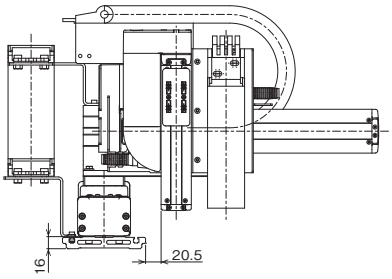
X軸ストローク	A	B	C	F
50	230	1	4	60
100	280	2	6	160
150	330	2	6	160
200	380	3	8	260
250	430	3	8	260
300	480	4	10	360
350	530	4	10	360
400	580	5	12	460
450	630	5	12	460
500	680	6	14	560
550	730	6	14	560
600	780	7	16	660
650	830	7	16	660
700	880	8	18	760
750	930	8	18	760
800	980	9	20	860
850	1030	9	20	860
900	1080	10	22	960
950	1130	10	22	960
1000	1180	11	24	1060
1050	1230	11	24	1060
1100	1280	12	26	1160

※取付け時は、下記寸法をご確認ください。

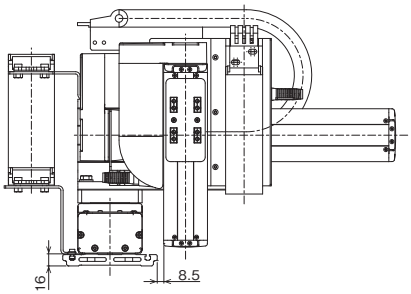
■IK2-P6XBD2□□S
IK2-P6XBD3□□S
IK2-P6XBC2□□S
IK2-P6XBC3□□S
IK2-P6XBB2□□S
IK2-P6XBB3□□S



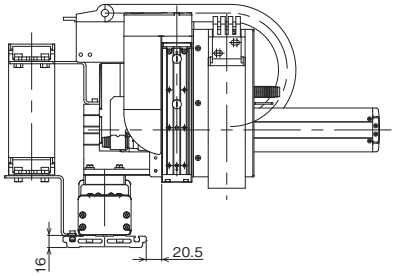
■IK3-P6BBC2□□S
IK3-P6BBC3□□S



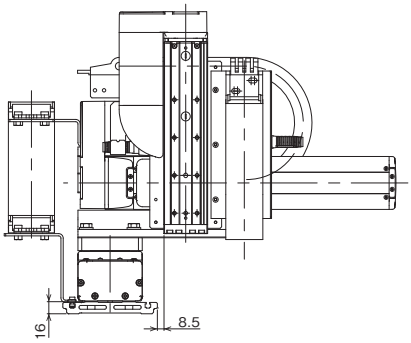
■IK3-P6BBB2□□S
IK3-P6BBB3□□S



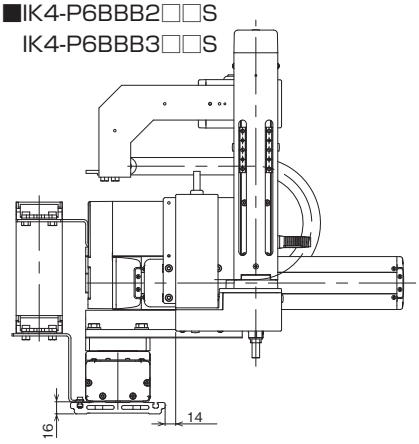
■IK3-P6BBH2□□S
IK3-P6BBH3□□S



■IK3-P6BBG2□□S
IK3-P6BBG3□□S



■IK4-P6BBB2□□S
IK4-P6BBB3□□S

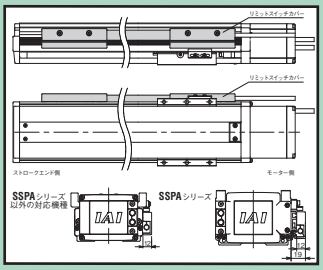


原点リミットスイッチ

型　式　**L / LL**

説　明　原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサーで行うためのオプションです。
原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用ください。
リミットスイッチおよびカバー取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準（L）、本体左側が勝手違い（LL）となります。
センサーの取付け位置は、軸組合わせ方向によって決まっています。
詳細は、5-575 ページをご確認ください。

※ IS(P)B-W タイプはリミットスイッチが本体内に内蔵されますので、本体側にカバーはつきません。



原点逆仕様

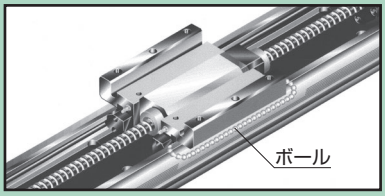
型　式　**NM**

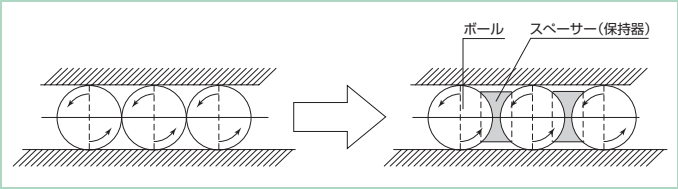
説　明　通常原点位置は、モーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。（原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は、弊社に返却していただき調整が必要となりますのでご注意ください）

ボール保持機構付きガイド

型　式 **RT**

説　明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサー（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉がなくなるため動きがスムースになり、スライダーの動作性が向上します。
※ IS(P)B-SXL/MXL/LXL ではご使用できません。





スライダー部ローラー仕様

型　式 **SR**

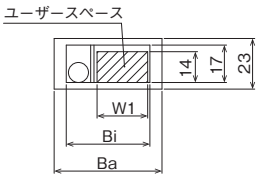
説　明 標準のスライダータイプのスライダー構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。
スライダー部ローラー仕様にすると、スライダーカバーの外観および寸法はクリーン対応タイプと同じになります。

資 料

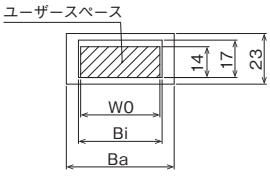
■IKシリーズ ケーブルベア

2軸組合わせ ケーブル収納 詳細図

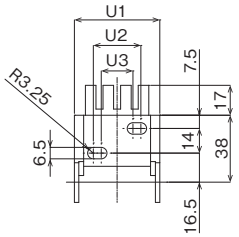
ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	75	–
U2	27	39.5	48	–
U3	18	30.5	–	–
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65



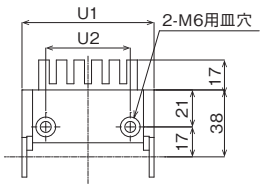
X-Y間、Y-Z間ケーブルベア 断面図



Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア 断面図



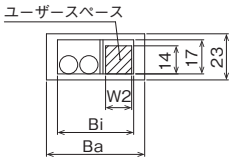
Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図（CT,CTM）



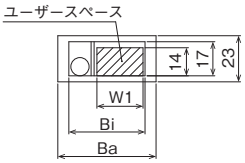
Y-Y間、Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図（CTL）

3軸組合わせ ケーブル収納 詳細図

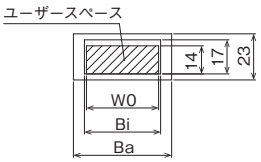
ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	–	–
U2	27	39.5	–	–
U3	18	30.5	–	–
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65
W2	13	25	38	55



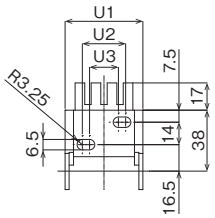
X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-Z間ケーブルベア 断面図



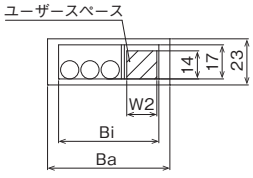
Z-Z間ケーブルベア 断面図



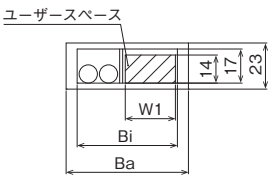
Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図

4軸組合わせ ケーブル収納 詳細図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W1	13	25	38	–
W2	–	15	28	45



X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-ZR間ケーブルベア 断面図

ユーザースペースが足りない場合は、特別仕様でサイズアップが可能です。詳細はお問合わせください。

■IKシリーズ ケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	長さ	RCP6 2軸 IK2-P6	RCP6 3軸 IK3-P6	RCP6 4軸 IK4-P6
		標準価格		
1L	1m	–	–	–
2L	2m	–	–	–
3L	3m	–	–	–
4L	4m	–	–	–
5L	5m	–	–	–
6L	6m	–	–	–
7L	7m	–	–	–
8L	8m	–	–	–
9L	9m	–	–	–
10L	10m	–	–	–
11L	11m	–	–	–
12L	12m	–	–	–
13L	13m	–	–	–
14L	14m	–	–	–
15L	15m	–	–	–

IKシリーズ　ストローク別最高速度表

ストロークにより最高速度が変化する機種、軸のみ記載しております。
以下に記載のない機種、軸については、ストロークによって最高速度は変化しません。各製品ページでご確認ください。
ただし、ストロークが短い場合や加速度が低い場合は、最高速度に達しない場合があります。

■IK2-P6XBD1□□S　X軸:SA6R
■IK2-P6XBD2□□S　X軸:SA6C
■IK2-P6XBD3□□S　X軸:SA6C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～750 (50mmごと)	800 (mm)
SS	640	575

■IK2-P6XBC1□□S　X軸:SA7R
■IK2-P6XBC2□□S　X軸:SA7C
■IK2-P6XBC3□□S　X軸:SA7C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～700 (50mmごと)	750 (mm)	800 (mm)
MM	280	275	245
HH	560		500
SS	640		

■IK2-P6XBB1□□S　X軸:SA8R
■IK2-P6XBB2□□S　X軸:SA8C
■IK2-P6XBB3□□S　X軸:SA8C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～900 (50mmごと)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
MM	300	285	260	235	220
HH	400				
SS	650				

■IK2-P6XBE1□□S　X軸:WSA16R
■IK2-P6XBE2□□S　X軸:WSA16C
■IK2-P6XBE3□□S　X軸:WSA16C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～1050 (50mmごと)	1100 (mm)
MH	210	205
HH	365	

■IK2-P6YBD1□□S　Y軸:SA6R
■IK2-P6YBD2□□S　Y軸:SA6C
■IK2-P6YBD3□□S　Y軸:SA6C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
SM	800	735	650	575
SH				

■IK2-P6YBI1□□S　Y軸:SA6R
■IK2-P6YBI2□□S　Y軸:SA6C
■IK2-P6YBI3□□S　Y軸:SA6C

(単位は mm/s)

速度タイプ ＼ ストローク	50～650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
SH	800	735	650	575

■IK3-P6BBE1□□S　X軸:WSA16R
■IK3-P6BBE2□□S　X軸:WSA16C
■IK3-P6BBE3□□S　X軸:WSA16C

(単位は mm/s)

ストローク / 速度タイプ	50～1050 (50mmごと)	1100 (mm)
MHL	210	205
MHM		
MHH		
MHS		

■IK4-P6BBB1□□S　X軸:SA8R
■IK4-P6BBB2□□S　X軸:SA8C
■IK4-P6BBB3□□S　X軸:SA8C

(単位は mm/s)

ストローク / 速度タイプ	50～900 (50mmごと)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
MM	300	285	260	235	220

R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度･角加減速度

R軸　許容負荷慣性モーメント	設定角速度	設定加減速度
0.010kg・m²	300度/s	0.10G (1,000度/s²)
0.008kg・m²	400度/s	0.18G (1,778度/s²)
0.006kg・m²	500度/s	0.28G (2,778度/s²)
0.005kg・m²	600度/s	0.30G (2,940度/s²)
0.004kg・m²	800度/s	
0.003kg・m² 以下	1,000度/s	

IKシリーズ　本体質量計算表（概算）

計算方法

①構成軸の本体質量を3巻または4巻から算出してください。（IK4の場合ZRユニットの質量は5.6kgです）
②下記一覧表からブラケット、ケーブル処理を選択して質量を算出してください。
③①+②でIKシリーズの概算質量を算出してください。

（注）下記一覧表は中継ボックスなどの小物を含みます。
（ケーブル処理による質量差は全体では小差のため最大長で算出しています。）

[kg]

シリーズ	タイプ	ブラケット	1軸目配線				2軸目配線			3軸目配線	
			CT	CTM	CTL	CTXL	CT	CTM	CTL	CT	CTM
IK2	P6XBD	1.6	2.6	2.8	3.1	3.4	1.0	1.1	1.1	–	–
	P6XBC	1.4	2.8	3.0	3.3	3.6	1.2	1.2	1.3	–	–
	P6XBB	2.5	3.7	4.0	4.4	4.8	1.4	1.4	1.5	–	–
	P6XBF	2.5	3.2	3.4	3.7	4.0	1.7	1.7	1.8	–	–
	P6XBE	3.9	4.6	4.7	4.8	5.2	1.8	1.8	1.9	–	–
	P6YBD	0.9	2.0	2.2	2.4	2.7	0.5	0.5	0.6	–	–
	P6YBC	1.3	2.1	2.2	2.5	2.7	0.6	0.6	0.7	–	–
	P6YBB	1.7	2.4	2.7	3.0	3.3	0.6	0.7	0.8	–	–
	P6YBI	0.9	2.0	2.2	2.4	2.7	0.5	0.5	0.6	–	–
	P6YBH	1.3	2.1	2.2	2.5	2.7	0.6	0.6	0.7	–	–
	P6YBG	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	0.6	0.7	0.8	–	–
IK3	P6BBC	2.2	2.8	3.0	3.3	3.6	1.9	1.9	2.0	0.5	0.5
	P6BBB	3.7	3.7	4.0	4.4	4.8	1.9	1.9	2.0	0.6	0.6
	P6BBF	3.7	3.2	3.4	3.7	4.0	2.1	2.2	2.3	0.6	0.6
	P6BBE	5.5	4.6	4.7	4.8	5.2	2.3	2.3	2.4	0.6	0.7
	P6BBH	2.2	2.8	3.0	3.3	3.6	1.7	1.7	1.8	0.5	0.5
	P6BBG	3.7	3.7	4.0	4.4	4.8	1.8	1.8	1.9	0.6	0.6
IK4	P6BBB	3.2	4.0	4.3	4.7	5.1	1.8	1.8	1.9	–	–
	P6BBF	3.2	3.5	3.7	4.0	4.3	2.1	2.2	2.3	–	–

ICSBシリーズ　本体質量計算表(概算)

計算方法

①構成軸の本体質量を3巻または4巻から算出してください。
②下記一覧表から組合わせ、ケーブル処理を選択して質量を算出してください。
ガントリータイプは駆動軸、従動軸型式からガイドモジュール質量を同様に算出してください。(Y軸-ガントリー軸間のブラケット質量を含む)
③①+②でICSBシリーズの概算質量を算出してください。

(注)下記一覧表はブラケット、ケーブル処理、中継ボックスなどの小物を含みます。
(ケーブル処理による質量差は全体では小差のため最大長で算出しています。)

各組合わせタイプの対象型式については、5-15～をご参照ください。

ICS(P)B2 [kg]

組合わせ	SC	CT
BA □	3.3	3.4
BB □	3.9	4.0
BC □	6.2	6.2
BD □	–	6.3
BE □	6.6	6.7
BF □	–	6.9
BG □	8.6	8.7
BH □	–	8.9
BP □	11.7	11.8
BQ □	–	12.1
BM □	9.7	9.9
B1N □	–	12.3
B2N □	–	14.2
GB □	5.5	5.5
GC □	9.1	9.1
GD □	–	9.2
GE □	9.7	9.7
GF □	–	10.0
GG □	12.0	12.2
GH □	–	12.4
SA □	2.9	–
SC □	5.9	–
SG □	5.7	–
ZA □	–	2.5
ZC □	–	4.8
ZD □	–	5.1
ZG □	–	5.8
ZH □	–	6.3
YSA □	2.0	–
YSC □	2.8	–
YSG □	3.1	–
YBA □	2.4	2.5
YBC □	3.3	3.5
YBG □	3.8	4.0
G □ J	–	7.9

ICS(P)B3 3軸目ベース固定 [kg]

組合わせ	Z軸	SC-SC	CT-CT
BA □	B1	5.6	6.8
BB □	B1	6.2	7.4
BC □	B1	8.5	9.6
	B2	9.3	10.4
	B3	9.3	10.4
BD □	B1	–	9.7
	B2	–	10.4
	B3	–	10.4
BE □	B1	8.9	10.1
	B2	9.6	10.8
	B3	9.6	10.8
BF □	B1	–	10.3
	B2	–	11.1
	B3	–	11.1
BP □	B3	14.8	16.0
	B4	15.1	16.3
BQ □	B3	–	16.2
	B4	–	16.5
BM □	B4	13.1	14.3
B □ N □	B1	–	14.9
	B2	–	16.8
GB □	B1	7.8	8.9
GC □	B1	11.4	12.5
	B2	12.2	13.2
	B3	12.2	13.2
GD □	B1	–	12.6
	B2	–	13.3
	B3	–	13.3
GE □	B1	12.0	13.1
	B2	12.7	13.9
	B3	12.7	13.9
GF □	B1	–	13.4
	B2	–	14.1
	B3	–	14.1

ICS(P)B3 3軸目スライダー固定 [kg]

組合わせ	Z軸	SC-SC	CT-SC
BA □	S1	5.3	–
BB □	S1	5.9	–
BC □	S1	8.2	–
	S3	8.8	–
BD □	S1	–	8.3
	S3	–	8.8
BE □	S1	8.6	–
	S3	9.2	–
BF □	S1	–	8.9
	S3	–	9.5
BP □	S4	14.6	–
BQ □	S4	–	15.0
BM □	S4	12.6	–
B □ N □	S1	–	14.9
	S2	–	16.8
GB □	S1	7.5	–
GC □	S1	11.1	–
	S3	11.7	–
GD □	S1	–	11.2
	S3	–	11.7
GE □	S1	11.7	–
	S3	12.2	–
GF □	S1	–	12.0
	S3	–	12.5
ZC □	S1	–	6.9
ZG □	S2	–	8.5

ICS(P)B3 ガントリー [kg]

組合わせ	Z軸	CT-CT	CT-CT-SC
G1J □ G2J □	B1	12.8	–
	B2	13.4	–
	B3	13.4	–
G1J □ G2J □	S1	–	14.1
	S2	–	14.6
	S3	–	14.6

ガイドモジュール質量

[kg]

タイプ	駆動軸	MXM	MXMX	LXM	LXMX	UWX
	従動軸	SXM01	SXM02	SXM03	SXM04	SXM05
ST	100	3.2	–	3.5	–	–
	150	3.6	–	3.8	–	–
	200	3.9	–	4.1	–	–
	250	4.2	–	4.4	–	–
	300	4.5	–	4.8	–	–
	350	4.9	–	5.1	–	–
	400	5.2	–	5.4	–	–
	450	5.5	–	5.7	–	–
	500	5.8	–	6.1	–	–
	550	6.2	–	6.4	–	–
	600	6.5	–	6.7	–	–
	650	6.8	–	7.0	–	–
	700	7.1	–	7.4	–	–

[kg]

タイプ	駆動軸	MXM	MXMX	LXM	LXMX	UWX
	従動軸	SXM01	SXM02	SXM03	SXM04	SXM05
ST	750	7.5	–	7.7	–	–
	800	7.8	8.4	8.0	–	–
	850	8.1	–	8.3	–	–
	900	8.4	9.1	8.7	–	–
	950	8.8	–	9.0	–	–
	1000	9.1	9.7	9.3	10.0	10.7
	1050	9.4	–	9.6	–	–
	1100	9.7	10.4	9.9	10.7	11.3
	1150	–	–	10.3	–	–
	1200	–	11.0	10.6	11.3	12.0
	1250	–	–	10.9	–	–
	1300	–	11.6	11.2	12.0	12.6
	1400	–	12.3	–	12.6	13.3

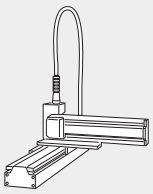
[kg]

タイプ	駆動軸	MXM	MXMX	LXM	LXMX	UWX
	従動軸	SXM01	SXM02	SXM03	SXM04	SXM05
ST	1500	–	12.9	–	13.3	13.9
	1600	–	13.6	–	13.9	14.6
	1700	–	14.2	–	14.6	15.2
	1800	–	14.9	–	15.2	15.9
	1900	–	15.5	–	15.9	16.5
	2000	–	16.2	–	16.5	17.2
	2100	–	–	–	17.2	17.8
	2200	–	–	–	17.8	18.5
	2300	–	–	–	18.5	19.1
	2400	–	–	–	19.1	19.8
	2500	–	–	–	19.8	20.4

直交ロボット　選定上の注意事項

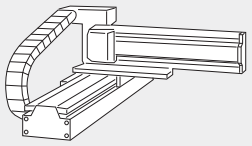
配線方法種類・特徴

直交ロボットタイプの2軸目・3軸目のモーター/エンコーダーケーブルの配線方法は、「自立ケーブル」と「ケーブルベア」の2種類から選択が可能です。
用途にあったタイプをご選択ください。



自立ケーブル
型式:SC

- 屈曲半径が大きいため、断線しにくい
- 高さ方向にスペースが必要
- 複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意（ICSBシリーズ限定）

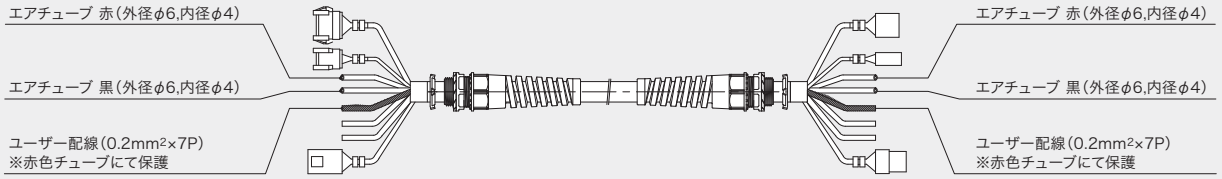


ケーブルベア
型式:CT□

- 高さが低く抑えられスペースが不要
- Y軸およびZ軸に装着する機器の配線をケーブルベア内に収納可能
- 収納するケーブルの量に応じて4種類のサイズから選択が可能（IKシリーズ限定）

自立ケーブル：お客様用サービス配線・配管図

ICSBシリーズ

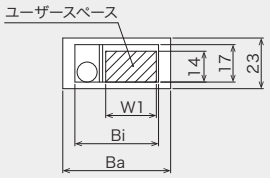


直交ロボット用ケーブルベア寸法

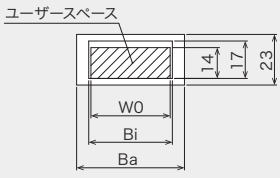
※ICSBシリーズは製品ページの寸法図をご参照ください。

IKシリーズ

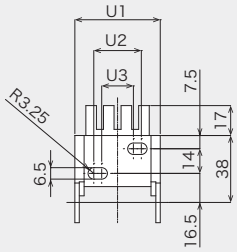
2軸組合わせ　ケーブル収納　詳細図



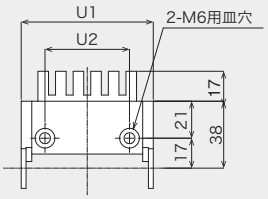
X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-Y間ケーブルベア 断面図



Y-Y間ケーブルベア移動端 詳細図
(CT,CTM)

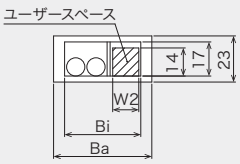


Y-Y間ケーブルベア移動端 詳細図
(CTL)

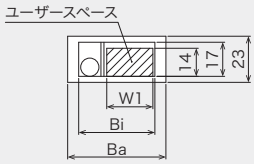
ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	75	–
U2	27	39.5	48	–
U3	18	30.5	–	–
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65

(単位:mm)

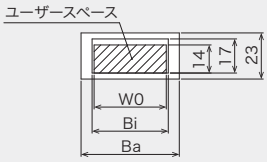
3軸組合わせ　ケーブル収納　詳細図



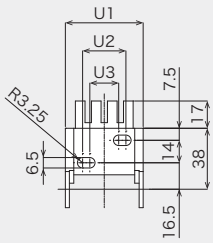
X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-Z間ケーブルベア 断面図



Z-Z間ケーブルベア 断面図

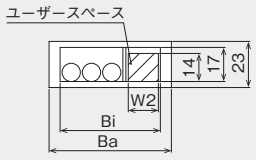


Z-Z間ケーブルベア移動端 詳細図

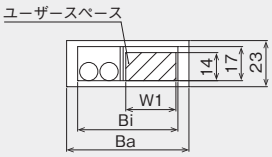
ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
U1	48.5	60.5	–	–
U2	27	39.5	–	–
U3	18	30.5	–	–
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W0	36	48	61	78
W1	23	35	48	65
W2	13	25	38	55

(単位:mm)

4軸組合わせ　ケーブル収納　詳細図



X-Y間ケーブルベア 断面図



Y-ZR間ケーブルベア 断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Ba	49	61	76	94
Bi	38	50	63	80
W1	13	25	38	–
W2	–	15	28	45

(単位:mm)

※ユーザースペースが足りない場合は、特別仕様でサイズアップが可能です。詳細はお問合わせください。

ICSBシリーズケーブル取出し方向オプション・Z軸用配線処理オプション

ケーブル取出し方向・センサー取付け方向

直交ロボット構成軸のケーブル取出し方向およびセンサー（クリープセンサー/原点リミットスイッチ）取付け方向は、組合わせタイプにより異なります。詳細は下記表をご参照ください。

①ケーブル取出し方向

ケーブル取出し方向は、構成軸がIS(P)B、SSPAの場合のみ設定されています。
また、第1軸のケーブル取出し方向のみ、オプションで変更が可能です。
通常設定以外の方向に変更する場合は、X軸オプションにケーブル取出し方向の記号を記入してください。

②センサー（クリープセンサー/原点リミットスイッチ）取付け方向

センサー取付け方向の変更はできません。
取付け方向が勝手違いの場合も、組合わせ型式中のオプション記号の表記は「C/L」となります。
また、構成軸がIS(P)B-Wの場合は、組合わせ方向に関わらずセンサー取付け位置は「L」となります。
構成軸により、センサーの取付けができない場合がありますので、各製品ページのオプション表をご確認ください。

各組合わせタイプの対象型式については、5-15～をご参照ください。

〈表の記号説明〉

●アクチュエーターケーブル取出し方向

構成軸	記号	記号説明
IS(P)B SSPA	A1E	取出し方向　左背面
	A1S	取出し方向　左側面
	A3E	取出し方向　右背面
	A3S	取出し方向　右側面
IS(P)B-W	A1	左側取出し
	A3	右側取出し

●センサー（クリープセンサー/原点リミットスイッチ）取付け方向

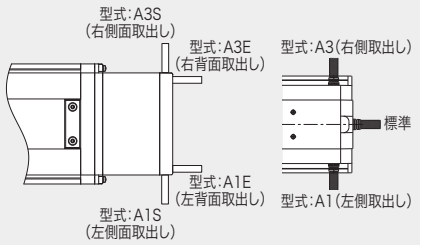
構成軸	記号説明
C/L	取付け方向　本体右側（標準）
CL/LL ※	取付け方向　本体左側（勝手違い）右側取出し

※組合わせ型式のオプション記号の表記は［C/L］となります。

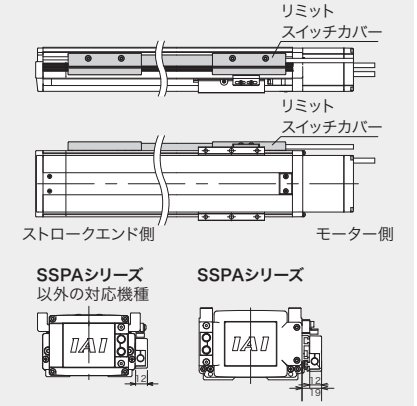
●配線処理

構成軸	記号説明
SC	自立ケーブル
CT	ケーブルベア

ケーブル取出し方向



リミットスイッチ位置



※IS(P)B-Wタイプはリミットスイッチが標準装備となります。
また、リミットスイッチは本体内に内蔵されますので、
本体側にカバーはつきません。

2軸組合わせ

タイプ	組合わせ方向	第1軸 ケーブル取出し方向※1	第1軸 センサー取付け方向※2	第2軸 ケーブル取出し方向	第2軸 センサー取付け方向※2	2軸目 配線処理
Y軸ベース固定（XYB） Y軸横立てガントリー（XYBG）	1	A3S	CL/LL[L]	A1S	C/L	SC CT
	2	A1S	C/L[L]	A3S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL[L]	A3S	CL/LL	
	4	A1S	C/L[L]	A1S	C/L	
Y軸スライダー固定（XYS）	1	A3S	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1S	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A1S	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A3S	C/L	
Z軸直立固定（XZ）	1	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	2	A1S	C/L	A1S	C/L	
	3	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	5	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	6	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
Z軸スライダー固定（YZS）	1	A1E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	
Z軸ベース固定（YZB）	1	A1E	C/L	A3S	CL/LL	CT
				A1E	C/L	SC
	2	A3E	CL/LL	A1S	C/L	CT
				A3E	CL/LL	SC
Y軸水平ガントリー（XYG）	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	

※1　オプションでケーブル取出し方向の変更が可能です。
※2　［　］内は構成軸がIS(P)B-W の場合です。

3軸組合わせ

タイプ	組合わせ方向	第1軸 ケーブル取出し方向※1	第1軸 センサー取付け方向※2	第2軸 ケーブル取出し方向	第2軸 センサー取付け方向※2	第3軸 ケーブル取出し方向	第3軸 センサー取付け方向※2	3軸目配線処理
XYB＋Z軸ベース固定(ZB)	1	A3S	CL/LL[L]	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E		SC
	2	A1S	C/L[L]	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E		SC
	3	A3S	CL/LL[L]	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E		SC
	4	A1S	C/L[L]	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E		SC
XYB＋Z軸スライダー固定(ZS)	1	A3S	CL/LL[L]	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S	C/L[L]	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL[L]	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L[L]	A1S	C/L	A1E	C/L	
XZ+Y軸スライダー固定(YS)	1	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	A3S	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A1E	C/L	A1S	CL/LL	
XYG+Z軸ベース固定(ZB)	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A1S	C/L	CT
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	
XYG+Z軸スライダー固定(ZS)	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1E	C/L	
XYBG＋Z軸ベース固定(ZB)	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E		SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E		SC
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
						A1E		SC
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E		SC
XYBG＋Z軸スライダー固定(ZS)	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	C/L	SC
	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	

※1　オプションでケーブル取出し方向の変更が可能です。
※2　[　]内は構成軸がIS(P)B-W の場合です。

4軸組合わせ

タイプ	組合わせ方向	第1軸 ケーブル取出し方向※1	第2軸 ケーブル取出し方向	3/4軸目配線処理
XYB+ZRB (B□HZR□)	1	A3S	A1S	CT
	2	A1S	A3S	
	3	A3S	A3S	
	4	A1S	A1S	

※1　オプションでケーブル取出し方向の変更が可能です。

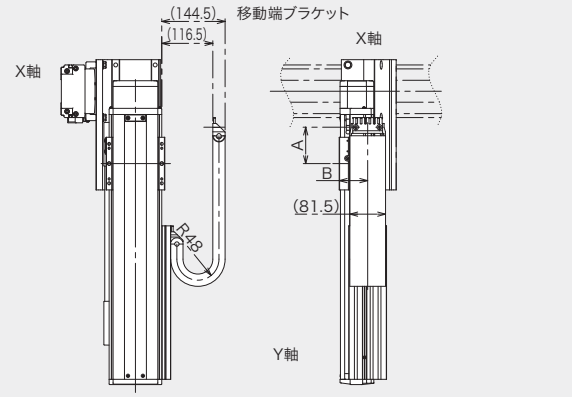
次ページへ続く »

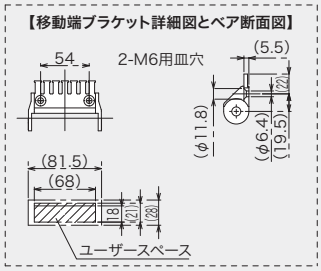
各組合わせタイプの対象型式については、5-15～をご参照ください。

Z軸用配線処理オプション ※ICS(P)B2およびICS(P)B-B□Nのみ選択可

XYB、XYBG、XYGのY軸スライダーに、お客様が機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

《組合わせタイプ：XYB、XYBG》

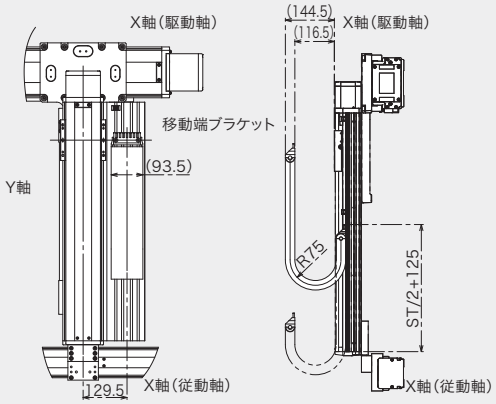


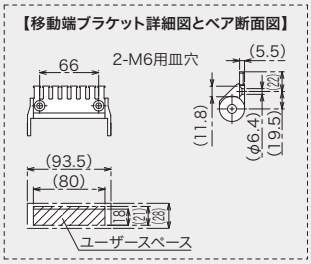


組合わせタイプ	A寸法	B寸法
BA□/BB□	73	54
BC□/BD□/BE□/BF□	83	65
BG□/BH□/BP□/BQ□/BM□	83	80
B□N□	66	65
GB□	73	54
GC□/GD□/GE□/GF□	83	65
GG□/GH□	83	80

[mm]

《組合わせタイプ：XYG-G1J/G2J》

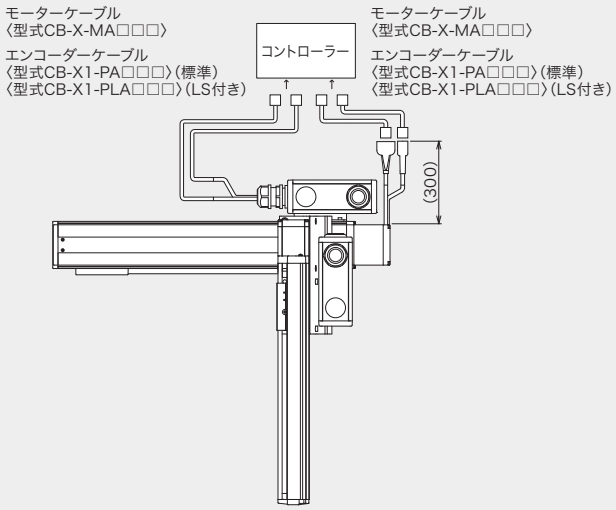




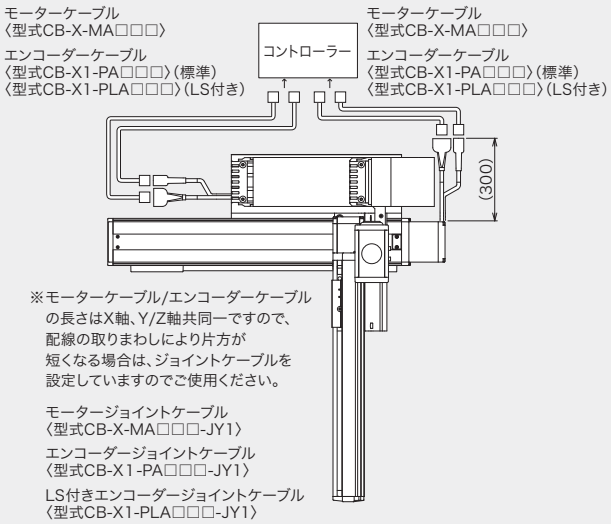
直交ロボット–コントローラー間ケーブル ※ICS(P)Bのみ選択可

直交ロボット–コントローラー間のケーブルは、各構成軸ごとに単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

《自立ケーブル仕様》 Y軸およびZ軸のモーターケーブル、エンコーダーケーブルは、X軸のコネクターボックスの中で接続されます。



《ケーブルベア仕様》



※モーターケーブル/エンコーダーケーブルの長さはX軸、Y/Z軸共同一ですので、配線の取りまわしにより片方が短くなる場合は、ジョイントケーブルを設定していますのでご使用ください。

モータージョイントケーブル
〈型式CB-X-MA□□□-JY1〉
エンコーダージョイントケーブル
〈型式CB-X1-PA□□□-JY1〉
LS付きエンコーダージョイントケーブル
〈型式CB-X1-PLA□□□-JY1〉
設定長さ 0.5m/1m/1.5m/2m

テーブルトップロボット

TTA

ワーク移動タイプ



TTA-A2



TTA-A3



TTA-A4

ワーク固定タイプ



TTA-C2



TTA-C3



TTA-C4

タイプ説明

（例）TTA — A 4 S L G

軸構成	
A	ワーク移動タイプ
C	ワーク固定タイプ

軸数	
2	2軸[XY軸]
3	3軸[XYZ軸]
4	4軸[XY+ZR(回転)軸]

モーター種類	
（無記入）	パルスモーター
S	サーボモーター

リード　※	
L	低リード
H	高リード

※サーボモーター搭載タイプのみ選択

安全カテゴリ対応	
（無記入）	非対応
G	安全カテゴリ対応

型式項目説明				5-581
TTA パルスモーター ACサーボモーター	ワーク移動タイプ	2軸仕様	TTA-A2S□(G)/TTA-A2(G)-20-20	5-583
			TTA-A2S□(G)/TTA-A2(G)-30-30	5-587
			TTA-A2S□(G)/TTA-A2(G)-40-40	5-591
			TTA-A2S□(G)/TTA-A2(G)-50-50	5-595
		3軸仕様	TTA-A3S□(G)/TTA-A3(G)-20-20	5-599
			TTA-A3S□(G)/TTA-A3(G)-30-30	5-603
			TTA-A3S□(G)/TTA-A3(G)-40-40	5-607
			TTA-A3S□(G)/TTA-A3(G)-50-50	5-611
		ZR仕様	TTA-A4S□(G)/TTA-A4(G)-20-20	5-615
			TTA-A4S□(G)/TTA-A4(G)-30-30	5-619
			TTA-A4S□(G)/TTA-A4(G)-40-40	5-623
			TTA-A4S□(G)/TTA-A4(G)-50-50	5-627
	ワーク固定タイプ	2軸仕様	TTA-C2S□(G)/TTA-C2(G)-20-15	5-631
			TTA-C2S□(G)/TTA-C2(G)-30-25	5-635
			TTA-C2S□(G)/TTA-C2(G)-40-35	5-639
			TTA-C2S□(G)/TTA-C2(G)-50-45	5-643
		3軸仕様	TTA-C3S□(G)/TTA-C3(G)-20-15	5-647
			TTA-C3S□(G)/TTA-C3(G)-30-25	5-651
			TTA-C3S□(G)/TTA-C3(G)-40-35	5-655
			TTA-C3S□(G)/TTA-C3(G)-50-45	5-659
		ZR仕様	TTA-C4S□(G)/TTA-C4(G)-20-15	5-663
			TTA-C4S□(G)/TTA-C4(G)-30-25	5-667
			TTA-C4S□(G)/TTA-C4(G)-40-35	5-671
			TTA-C4S□(G)/TTA-C4(G)-50-45	5-675
各部名称				5-679
システム構成				5-681
PIO信号表				5-682
I/O配線図				5-683
コントローラー仕様				5-684
オプション				5-685
注意事項				5-692

ACサーボモータータイプ 型式項目説明

シリーズ TTA – タイプ ① – エンコーダー種類 ② WA – X軸内容 ③④ – Y軸内容 ⑤⑥ – Z軸内容 ⑦⑧ – R軸内容 ⑨⑩ – 標準I/Oスロット ⑪ – 拡張I/Oスロット1 ⑫ – 拡張I/Oスロット2 ⑬ – I/Oケーブル長 ⑭ – 電源ケーブル仕様 ⑮ – オプション ⑯

WA	バッテリーレスアブソ

	標準仕様	安全カテゴリー対応仕様	
Aタイプ ※1	A2SL	A2SLG	2軸低リード仕様
	A2SH	A2SHG	2軸高リード仕様
	A3SL	A3SLG	3軸低リード仕様
	A3SH	A3SHG	3軸高リード仕様
	A4SL	A4SLG	4軸低リード仕様 (R180度仕様・R360度仕様)
	A4SH	A4SHG	4軸高リード仕様 (R180度仕様・R360度仕様)
Cタイプ ※2	C2SL	C2SLG	2軸低リード仕様
	C2SH	C2SHG	2軸高リード仕様
	C3SL	C3SLG	3軸低リード仕様
	C3SH	C3SHG	3軸高リード仕様
	C4SL	C4SLG	4軸低リード仕様 (R180度仕様・R360度仕様)
	C4SH	C4SHG	4軸高リード仕様 (R180度仕様・R360度仕様)

注意）安全カテゴリー対応仕様は、CE対応または、安全カテゴリーB～3への対応を希望される場合にご選択ください。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
PN	拡張PIOボード (PNP仕様)
DV	DeviceNet接続ボード
CC	CC-Link接続ボード
PR	PROFIBUS-DP接続ボード
EP	EtherNet/IP接続ボード
EC	EtherCAT接続ボード
IA	IAネット接続ボード
SE1	RS232C接続ボード
SE2	RS485接続ボード

※3 拡張I/Oスロット1, 2に設定できる組合わせは、5-582ページ下の表をご参照ください。

0	なし
2	2m
3	3m
5	5m

PU	本体側装着プラグのみ
1	AC100V用 電源ケーブル(2m) 〔先端プラグ〕
2	AC200V用 電源ケーブル(2m) 〔先端丸端子〕

R軸ストローク

18	±180度
36L	±360度

※原点リミットスイッチ付き

R軸オプション

ML	モーター左折返し
MR	モーター右折返し

※A4の場合はどちらかを必ずご記入ください。C4の場合はMRのみ選択可能です。

X軸ストローク

20	200mm
30	300mm
40	400mm
50	500mm

X軸オプション

NM	原点逆仕様

Y軸ストローク

TTA-Aシリーズ		TTA-Cシリーズ	
20	200mm	15	150mm
30	300mm	25	250mm
40	400mm	35	350mm
50	500mm	45	450mm

Y軸オプション

NM	原点逆仕様

Z軸ストローク

10	100mm
15	150mm

Z軸オプション

B	ブレーキ(標準装備)	→5-685
CO	カバー付き (4軸仕様専用)	→5-685
NM	原点逆仕様	→5-686

支柱高さ・位置変更 支柱追加オプション	H1	Y軸取付け高さ50mmアップ	→5-686
	H2	Y軸取付け高さ100mmアップ	
	F1	Y軸取付け位置90mm前方	→5-685
	F2	Y軸取付け位置180mm前方	
	AP	20-15・20-20タイプ用支柱追加	
本体取付け金具 オプション	FT4	本体金具付き仕様(金具4個付き)	→5-685
	FT6	本体金具付き仕様(金具6個付き)	
サイドスロット オプション	SLT0	サイドスロット180mm取付け仕様	→5-686
	SLT	ストローク別サイドスロット取付け仕様	
サイドプレート オプション	PTH	機器取付け用サイドプレート(穴あり)	→5-686
	PTN	機器取付け用サイドプレート(穴なし)	
操作部オプション	OS	操作部脱着可能仕様	→5-686
	※	追加スイッチ	→5-687
ZR軸位置変更オプション	FZ	ZR軸取付け位置64.5mm前方	→5-685

※追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

※1 Aタイプ：ワーク移動タイプ
ワークをX軸に積載して使用するタイプ



※2 Cタイプ：ワーク固定タイプ
ワークをベースに積載して使用するタイプ



パルスモータータイプ 型式項目説明

シリーズ TTA – タイプ ② – エンコーダー種類 ③ WA – X軸内容 ④⑤ – Y軸内容 ⑥⑦ – Z軸内容 ⑧⑨ – R軸内容 ⑩⑪ – 標準I/Oスロット ⑫ – 拡張I/Oスロット1 ⑬ – 拡張I/Oスロット2 ⑭ – I/Oケーブル長 ⑮ – 電源ケーブル仕様 ⑯ – オプション ⑰

WA	バッテリーレスアブソ

	標準仕様	安全カテゴリー対応仕様	
Aタイプ ※1	A2	A2G	2軸標準仕様
	A3	A3G	3軸標準仕様
	A4	A4G	4軸標準仕様 (R180度仕様・R360度仕様)
Cタイプ ※2	C2	C2G	2軸標準仕様
	C3	C3G	3軸標準仕様
	C4	C4G	4軸標準仕様 (R180度仕様・R360度仕様)

注意）安全カテゴリー対応仕様は、CE対応または、安全カテゴリーB～3への対応を希望される場合にご選択ください。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
PN	拡張PIOボード (PNP仕様)
DV	DeviceNet接続ボード
CC	CC-Link接続ボード
PR	PROFIBUS-DP接続ボード
EP	EtherNet/IP接続ボード
EC	EtherCAT接続ボード
IA	IAネット接続ボード
SE1	RS232C接続ボード
SE2	RS485接続ボード

※3 拡張I/Oスロット1, 2に設定できる組合わせは、5-582ページ下の表をご参照ください。

0	なし
2	2m
3	3m
5	5m

PU	本体側装着プラグのみ
1	AC100V用 電源ケーブル(2m) 〔先端プラグ〕
2	AC200V用 電源ケーブル(2m) 〔先端丸端子〕

R軸ストローク

18	±180度
36L	±360度

※原点リミットスイッチ付き

R軸オプション

ML	モーター左折返し
MR	モーター右折返し

※A4の場合はどちらかを必ずご記入ください。C4の場合はMRのみ選択可能です。

X軸ストローク

20	200mm
30	300mm
40	400mm
50	500mm

X軸オプション

NM	原点逆仕様

Y軸ストローク

TTA-Aシリーズ		TTA-Cシリーズ	
20	200mm	15	150mm
30	300mm	25	250mm
40	400mm	35	350mm
50	500mm	45	450mm

Y軸オプション

NM	原点逆仕様

Z軸ストローク

10	100mm
15	150mm

Z軸オプション

B	ブレーキ(標準装備)	→5-685
CO	カバー付き (4軸仕様専用)	→5-685
NM	原点逆仕様	→5-686

支柱高さ・位置変更 支柱追加オプション	H1	Y軸取付け高さ50mmアップ	→5-686
	H2	Y軸取付け高さ100mmアップ	
	F1	Y軸取付け位置90mm前方	→5-685
	F2	Y軸取付け位置180mm前方	
	AP	20-15・20-20タイプ用支柱追加	
本体取付け金具 オプション	FT4	本体金具付き仕様(金具4個付き)	→5-685
	FT6	本体金具付き仕様(金具6個付き)	
サイドスロット オプション	SLT0	サイドスロット180mm取付け仕様	→5-686
	SLT	ストローク別サイドスロット取付け仕様	
サイドプレート オプション	PTH	機器取付け用サイドプレート(穴あり)	→5-686
	PTN	機器取付け用サイドプレート(穴なし)	
操作部オプション	OS	操作部脱着可能仕様	→5-686
	※	追加スイッチ	→5-687
ZR軸位置変更オプション	FZ	ZR軸取付け位置64.5mm前方	→5-685

※追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

※3 拡張I/Oスロット 組合わせ一覧

拡張I/Oスロット1, 2に設定できる組合わせは、下表の通りです。
(EtherNet/IPを拡張I/Oスロット1に選択した場合、拡張I/Oスロット2は選択できません。
拡張I/Oスロットを2つ選択したい場合には、EtherNet/IPを拡張I/Oスロット2に選択してください。)

○:選択可 ×:選択不可

		I/Oスロット2										
		E	DV	CC	PR	EP	EC	IA	SE1	SE2	NP	PN
I/Oスロット1	E	○	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
	DV	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	CC	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	PR	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	EP	○	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
	EC	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	IA	○	×	×	×	○	×	×	×	×	×	×
	SE1	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	SE2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	NP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	PN	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○

TTA-A2S□(G)-20-20
TTA-A2(G)-20-20

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 20 [ ] - 20 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2SL A2SLG A2SH A2SHG A2 A2G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	20 200mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2SL(G)-20-20	—
TTA-A2SH(G)-20-20	—
TTA-A2(G)-20-20	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-20タイプ用支柱追加	AP	5-685	—
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

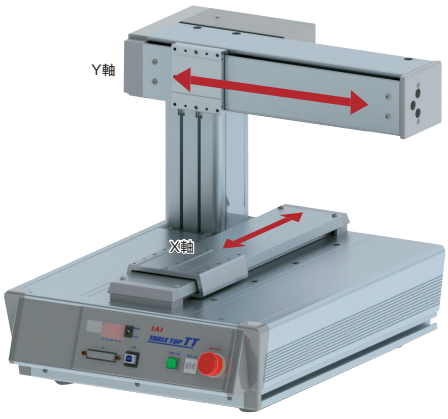
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

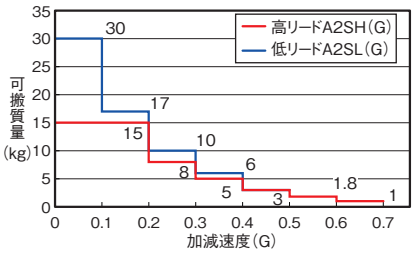
項目			内容		
			A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	20	11	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1000	800
		Y軸	600	1000	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	200		
		Y軸	200		

項目		内容		
		A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
駆動方式	X軸 Y軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5：1増速
繰返し位置決め精度	X軸 Y軸	±0.005mm		±0.01mm
ロストモーション	X軸 Y軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

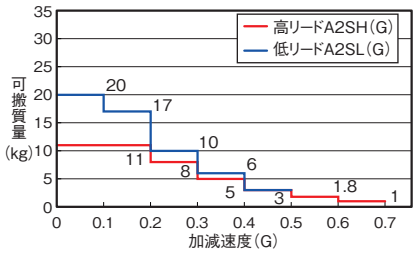
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A2SL(G)/A2SH(G)

X軸



Y軸

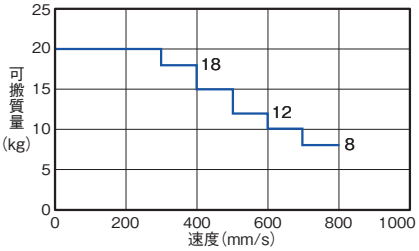


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A2(G)

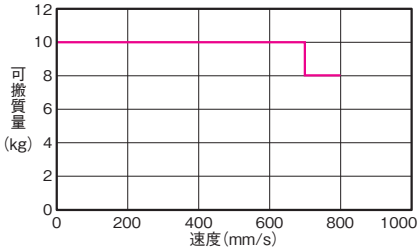
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



設定加減速度は右表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

可搬質量と加減速度

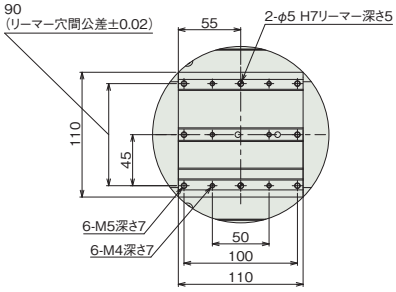
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

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。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

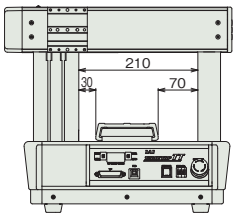
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

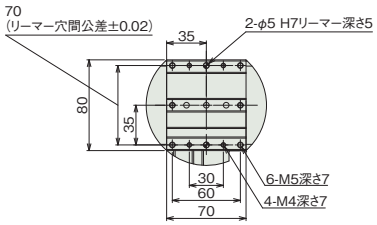
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



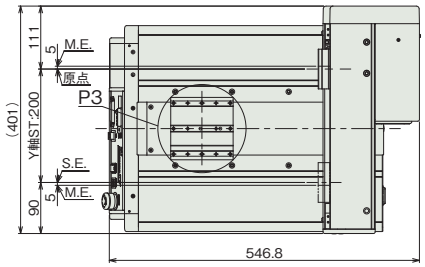
詳細図 P3
X軸スライダー詳細

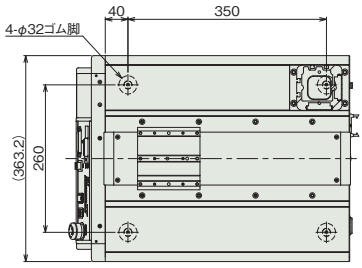
■AP(支柱追加オプション)
寸法図



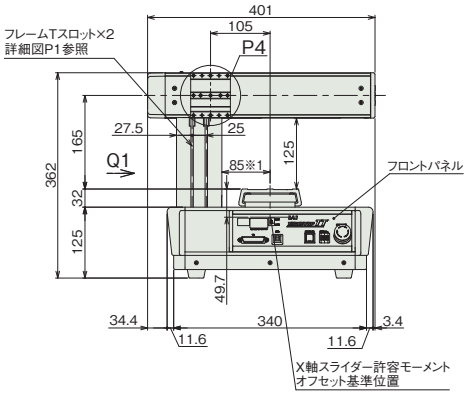


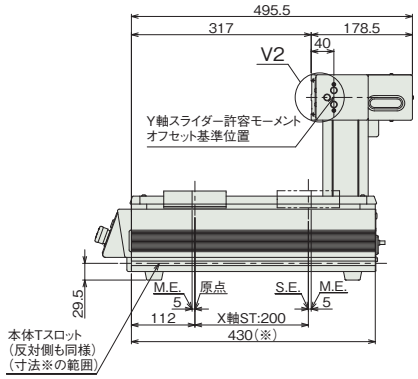
詳細図 P4
Y軸スライダー詳細

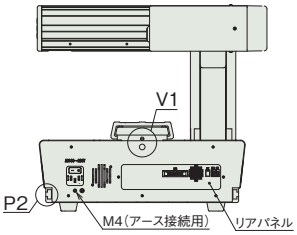


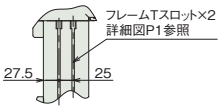


本体下面ゴム脚配置図





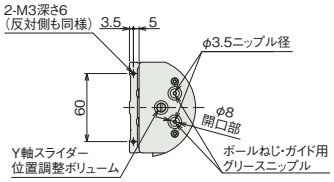




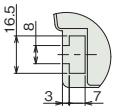
矢視 Q1



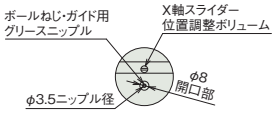
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細



詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口

■質量

項目	質量
本体質量	24kg
テーブル部積載重量(注2)	20kg

(注2) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A2S□(G)-30-30
TTA-A2(G)-30-30

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 30 □ - 30 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2SL A2SLG A2SH A2SHG A2 A2G 5-579ページ タイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	30 300mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2SL(G)-30-30	—
TTA-A2SH(G)-30-30	—
TTA-A2(G)-30-30	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

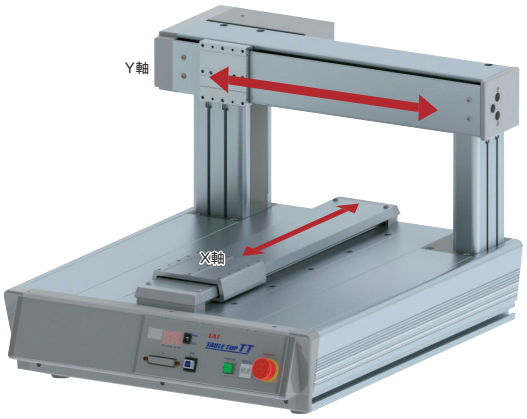
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

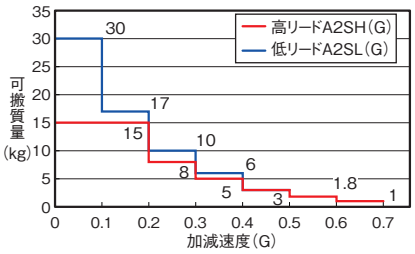
項目			内容		
			A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	20	11	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1200	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	300		
		Y軸	300		

項目		内容		
		A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
駆動方式	X軸 Y軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5：1増速
繰返し位置決め精度	X軸 Y軸	±0.005mm		±0.01mm
ロストモーション	X軸 Y軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

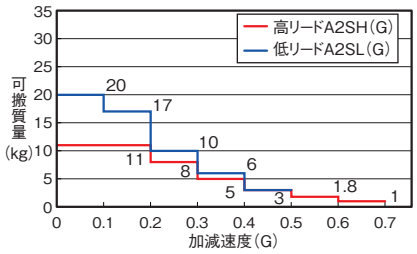
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A2SL(G)/A2SH(G)

X軸



Y軸

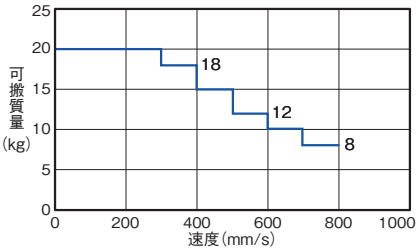


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A2(G)

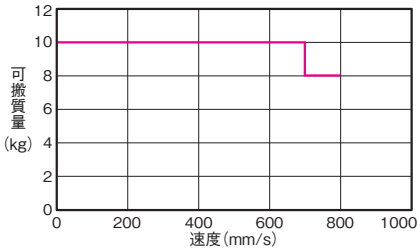
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



設定加減速度は右表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

可搬質量と加減速度

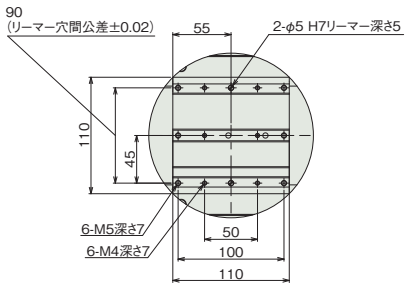
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

寸法図

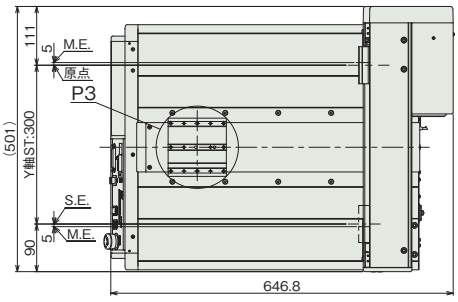
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

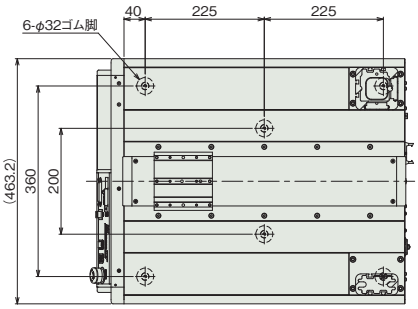
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

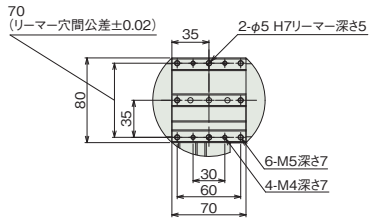


詳細図 P3
X軸スライダー詳細

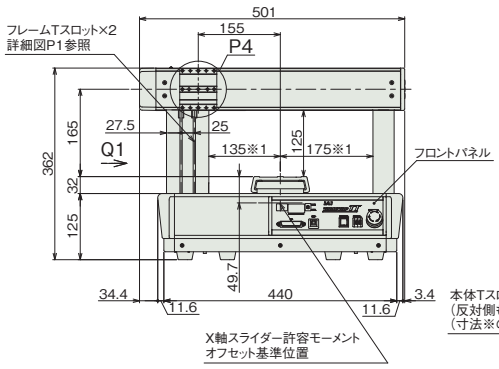


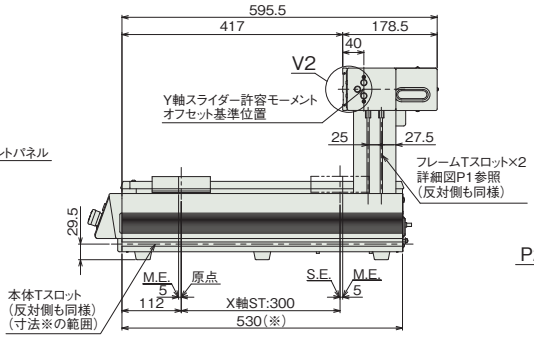


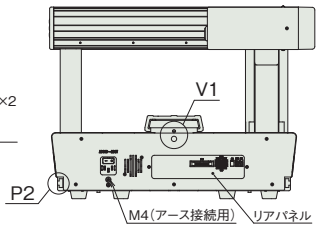
本体下面ゴム脚配置図

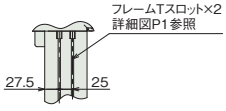


詳細図 P4
Y軸スライダー詳細

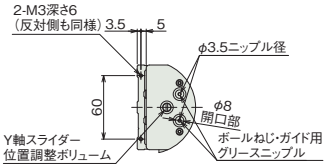








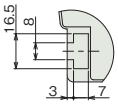
矢視 Q1



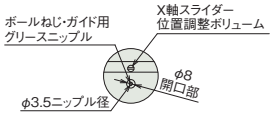
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細



詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口

■質量

項目	質量
本体質量	31kg
テーブル部積載重量(注2)	30kg

(注2) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A2S□(G)-40-40
TTA-A2(G)-40-40

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [シリーズ] - [タイプ] - WA - 40 [X軸ストローク] [X軸オプション] - 40 [Y軸ストローク] [Y軸オプション] - [標準I/Oスロット] - [拡張I/Oスロット1] - [拡張I/Oスロット2] - [I/Oケーブル長] - [電源ケーブル仕様] - [オプション]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2SL A2SLG A2SH A2SHG A2 A2G 5-579ページタイプ説明参照	WA：バッテリーレスアブソ	40：400mm	NM	40：400mm	NM	NP：NPN仕様 PN：PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0：無し 2：2m 3：3m 5：5m	PU：本体側装着プラグのみ 1：AC100V用電源ケーブル(2m) 2：AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2SL(G)-40-40	—
TTA-A2SH(G)-40-40	—
TTA-A2(G)-40-40	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

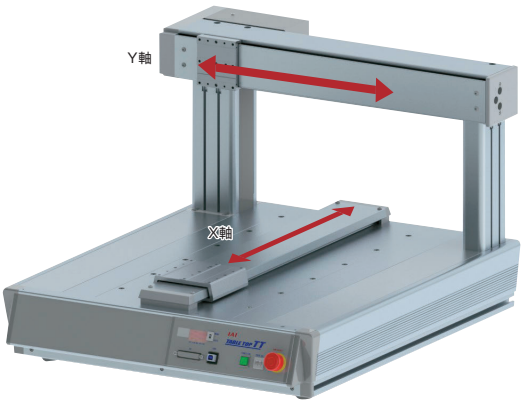
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

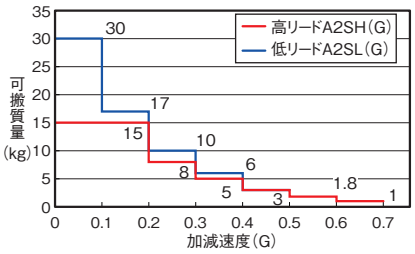
項目			内容		
			A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	20	11	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1200	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	400		
		Y軸	400		

項目		内容		
		A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
駆動方式	X軸 Y軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5：1増速
繰返し位置決め精度	X軸 Y軸	±0.005mm		±0.01mm
ロストモーション	X軸 Y軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

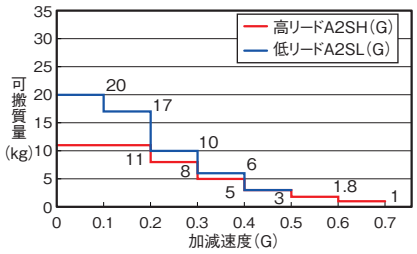
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A2SL(G)/A2SH(G)

X軸



Y軸

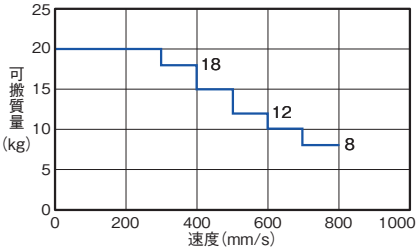


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A2(G)

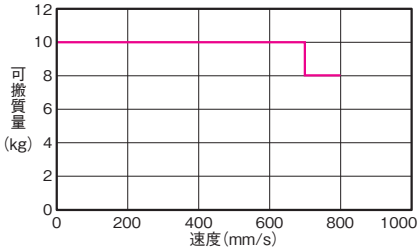
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



設定加減速度は右表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

可搬質量と加減速度

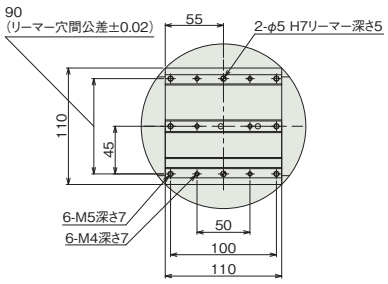
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

寸法図

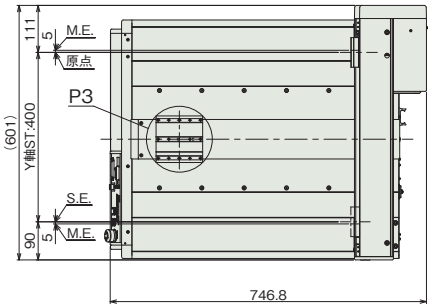
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

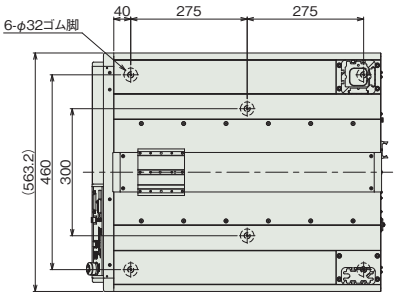
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

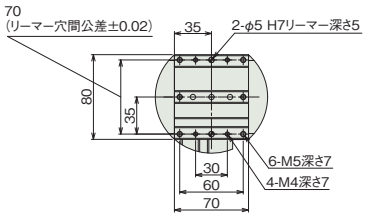


詳細図 P3
X軸スライダー詳細

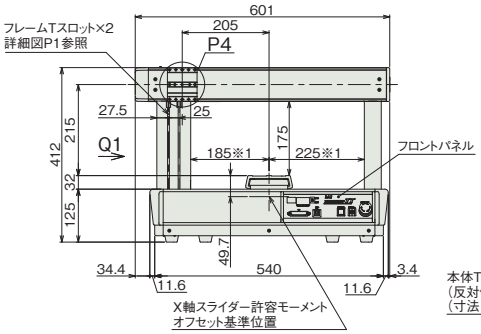


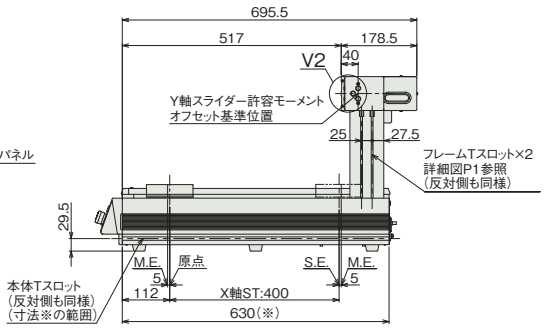


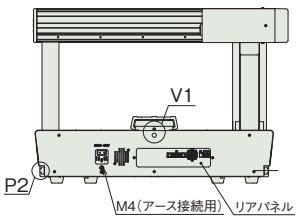
本体下面ゴム脚配置図

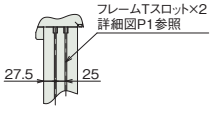


詳細図 P4
Y軸スライダー詳細

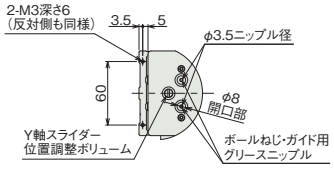








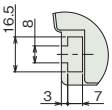
矢視 Q1



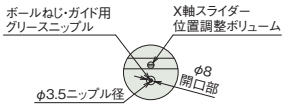
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細



詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口

■質量

項目	質量
本体質量	37kg
テーブル部積載重量(注2)	40kg

(注2) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A2S□(G)-50-50
TTA-A2(G)-50-50

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 50 [ ] - 50 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A2SL A2SLG A2SH A2SHG A2 A2G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	50 500mm	NM	50 500mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-A2SL(G)-50-50	—
TTA-A2SH(G)-50-50	—
TTA-A2(G)-50-50	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	—
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	—
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	—
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

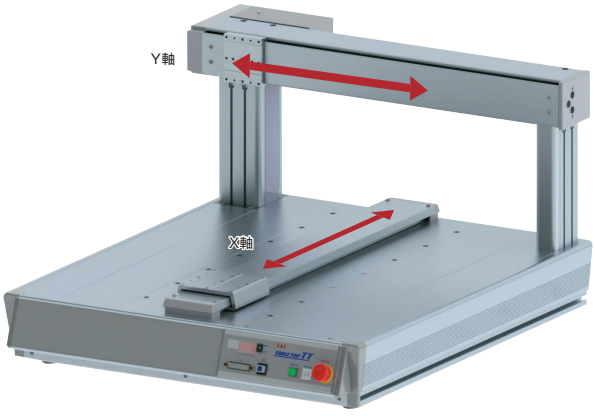
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

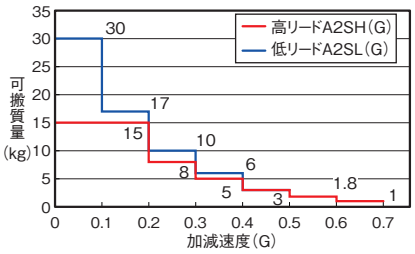
項目			内容		
			A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	20	11	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1200	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	400		
		Y軸	400		

項目		内容		
		A2SL(G)	A2SH(G)	A2(G)
駆動方式	X軸 Y軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5：1増速
繰返し位置決め精度	X軸 Y軸	±0.005mm		±0.01mm
ロストモーション	X軸 Y軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

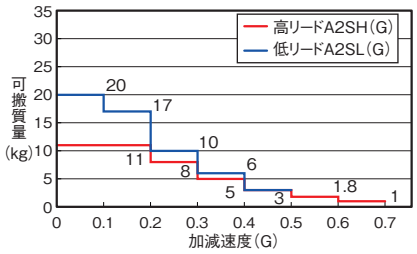
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A2SL(G)/A2SH(G)

X軸



Y軸

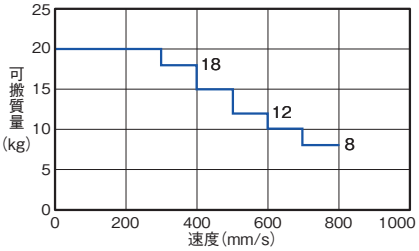


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A2(G)

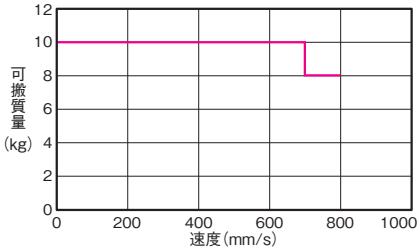
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



設定加減速度は右表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

可搬質量と加減速度

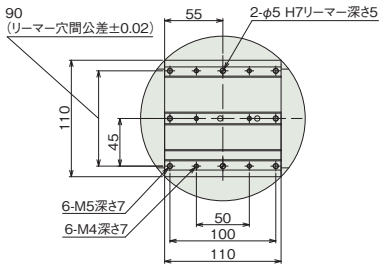
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

寸法図

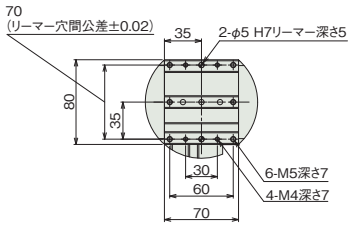
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

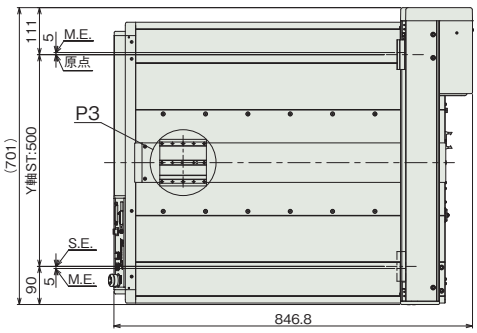
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

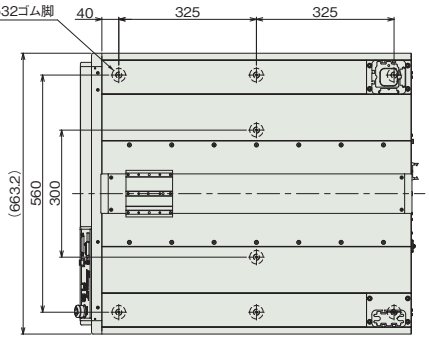


詳細図 P3
X軸スライダー詳細

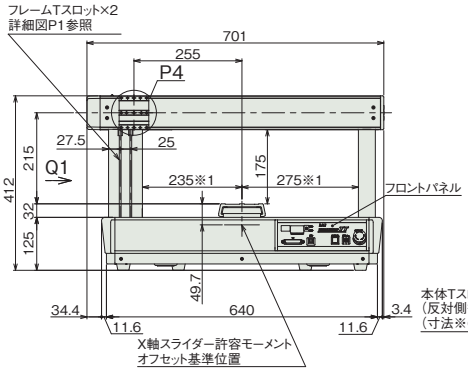


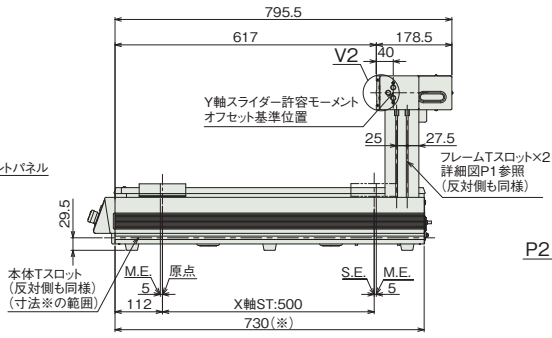
詳細図 P4
Y軸スライダー詳細

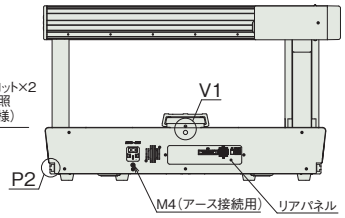


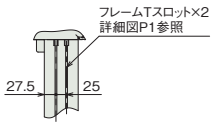


本体下面ゴム脚配置図

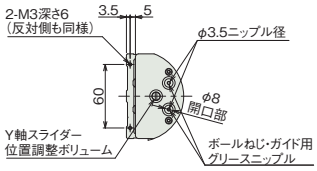








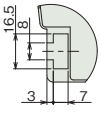
矢視 Q1



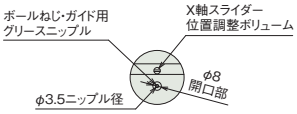
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細



詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口

■質量

項目	質量
本体質量	44kg
テーブル部積載重量(注2)	50kg

(注2) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A3S□(G)-20-20
TTA-A3(G)-20-20

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 20 [ ] - 20 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A3SL A3SLG A3SH A3SHG A3 A3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	20 200mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照

CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3SL(G)-20-20	–	–
TTA-A3SH(G)-20-20	–	–
TTA-A3(G)-20-20	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-20タイプ用支柱追加	AP	5-685	–
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

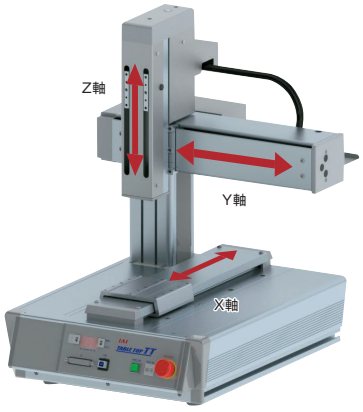
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出せません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1000	800
		Y軸	600	800	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け(注2)		押付け時最大推力(N)	140	60	103
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	200		
		Y軸	200		
		Z軸	100/150		

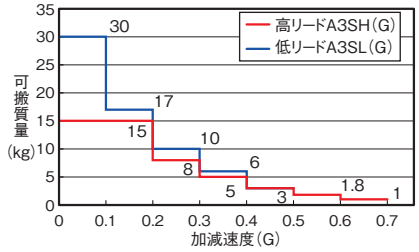
(注2) Z軸のみ押付け動作可能です。

項目		内容		
		A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

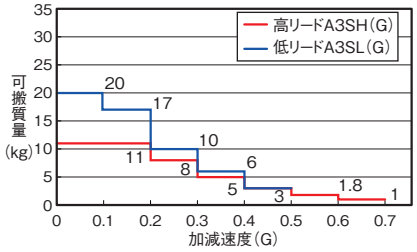
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

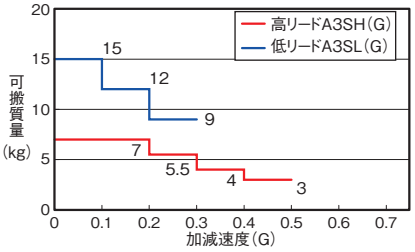
X軸



Y軸



Z軸

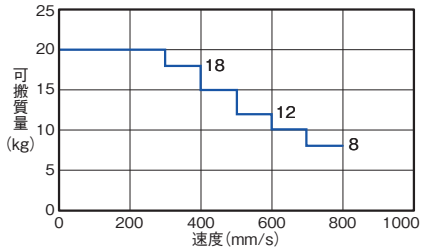


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

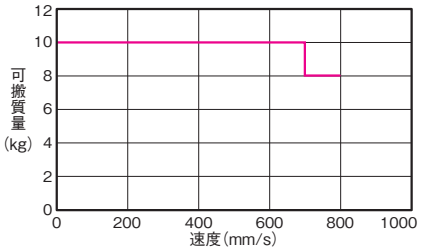
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



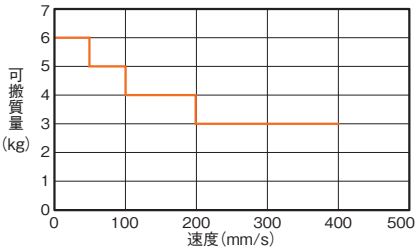
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

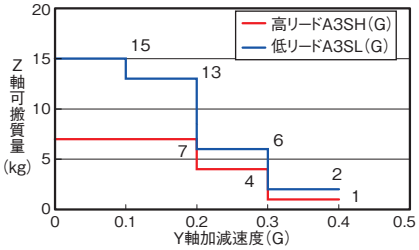
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

Z軸

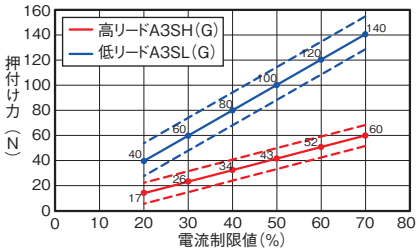
Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変わります。



押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

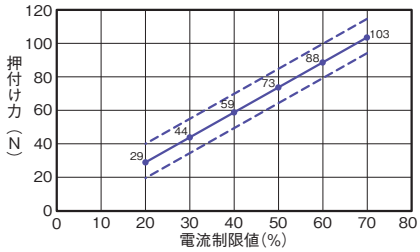
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

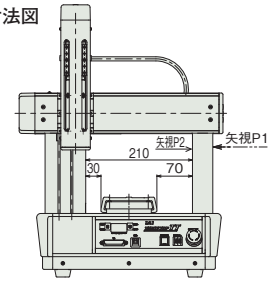
寸法図

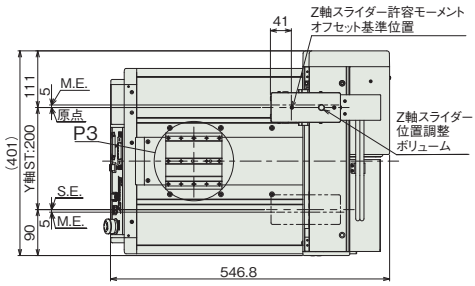
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

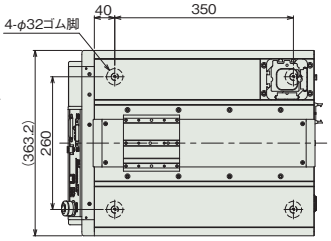
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

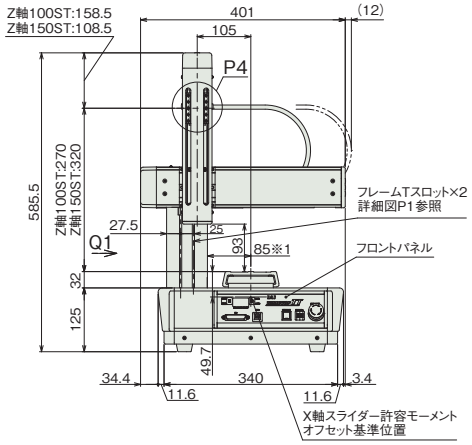
■AP（支柱追加オプション）
寸法図

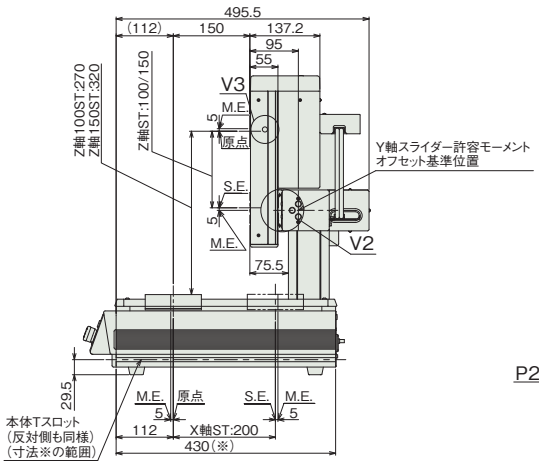


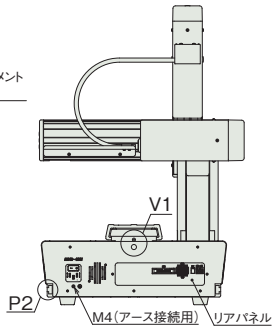


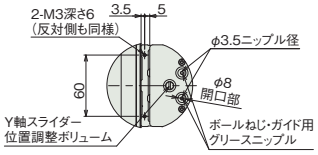


本体下面ゴム脚配置図

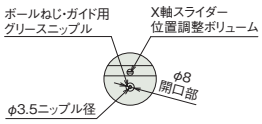




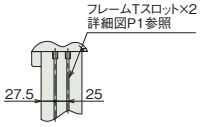




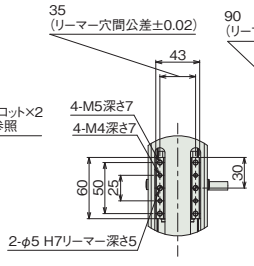
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



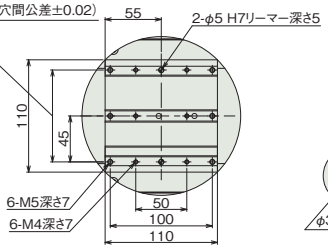
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



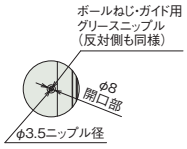
矢視 Q1



詳細図 P4
Z軸スライダー詳細



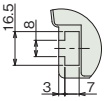
詳細図 P3
X軸スライダー詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	27.3kg
テーブル部積載重量(注3)	20kg

(注3) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A3S□(G)-30-30
TTA-A3(G)-30-30

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

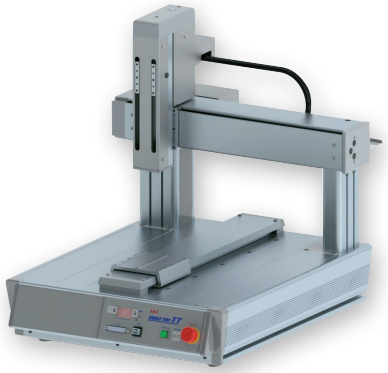
TTA - □ - WA - 30 □ - 30 □ - □ B □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A3SL A3SLG A3SH A3SHG A3 A3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	30 300mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照

CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3SL(G)-30-30	–	–
TTA-A3SH(G)-30-30	–	–
TTA-A3(G)-30-30	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

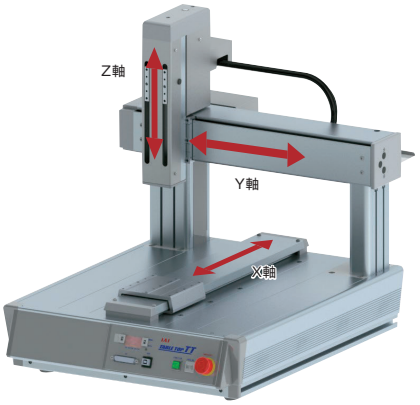
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1000	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け(注2)		押付け時最大推力(N)	140	60	103
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	300		
		Y軸	300		
		Z軸	100/150		

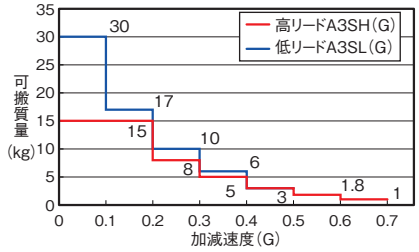
(注2) Z軸のみ押付け動作可能です。

項目		内容		
		A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

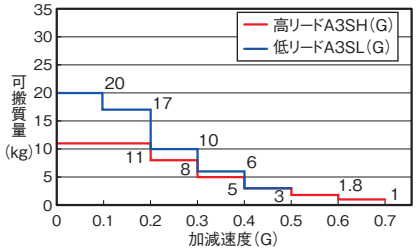
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

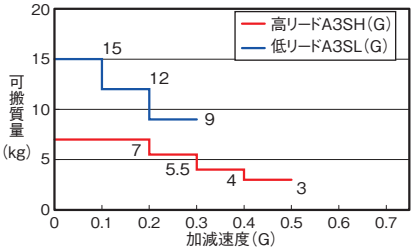
X軸



Y軸



Z軸

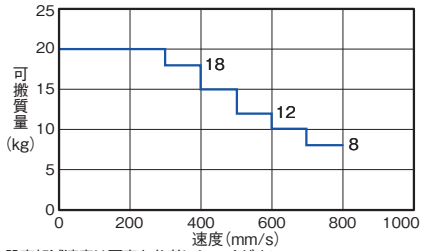


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

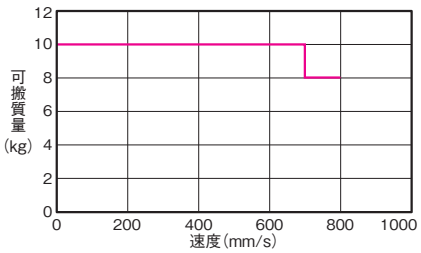
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



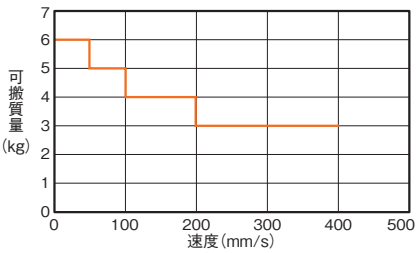
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

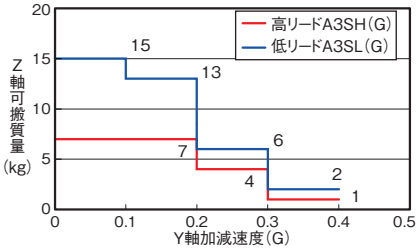
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

Z軸

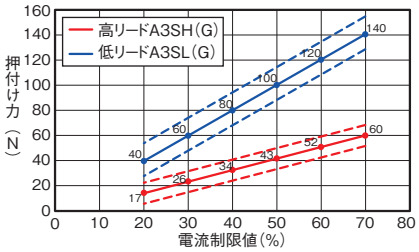
Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変わります。



押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

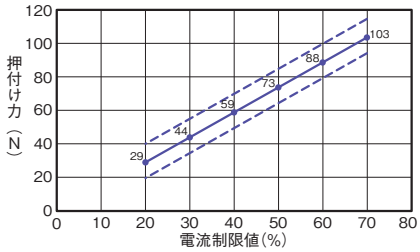
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

Z軸



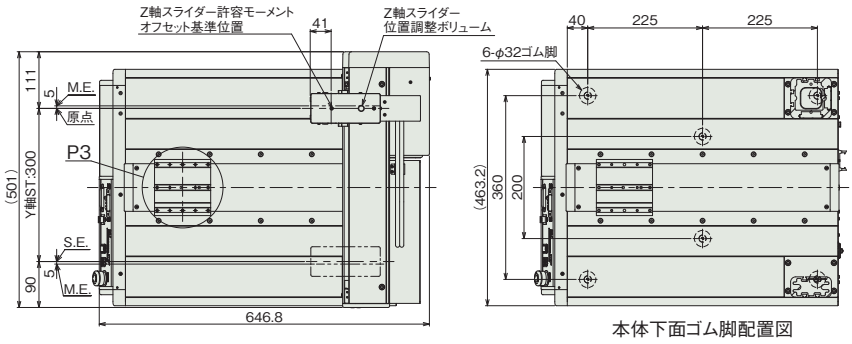
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

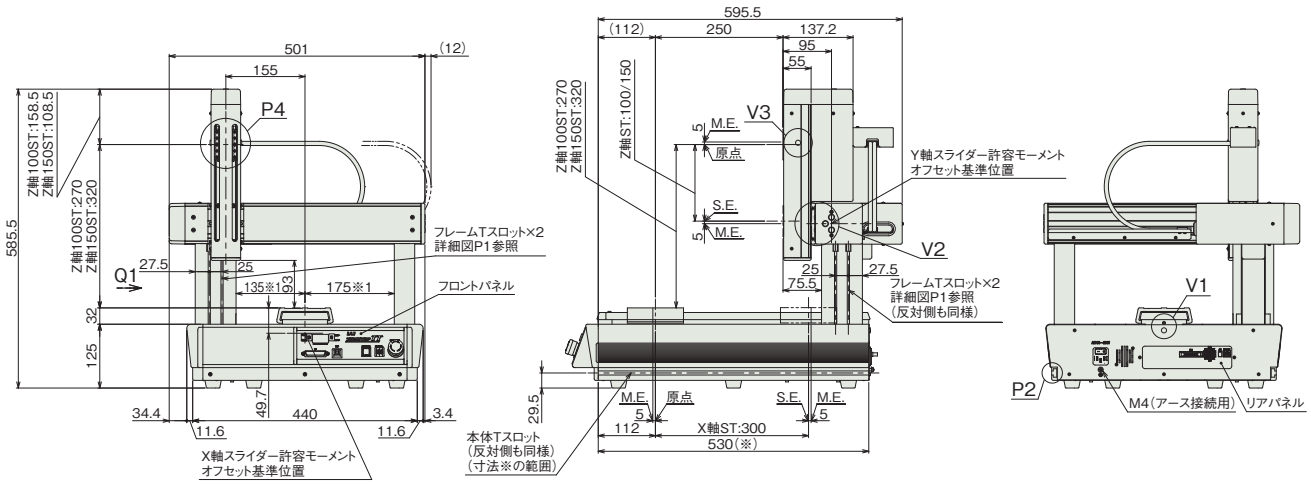
寸法図

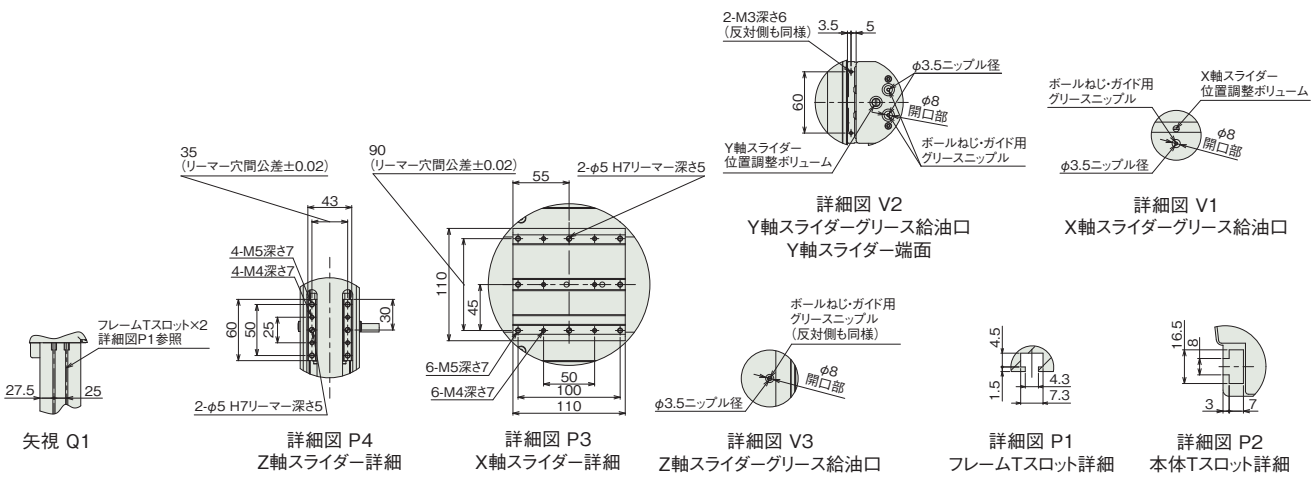
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







■質量

項目	質量
本体質量	34.3kg
テーブル部積載重量(注3)	30kg

(注3) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

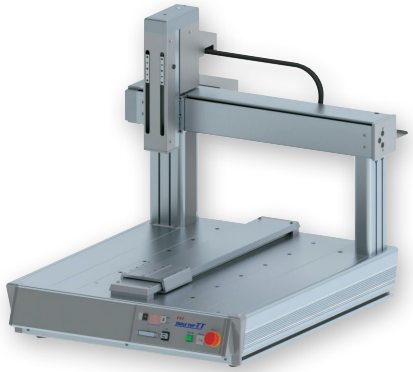
TTA-A3S□(G)-40-40
TTA-A3(G)-40-40

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 40 [ ] - 40 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A3SL A3SLG A3SH A3SHG A3 A3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	40 400mm	NM	40 400mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3SL(G)-40-40	–	–
TTA-A3SH(G)-40-40	–	–
TTA-A3(G)-40-40	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

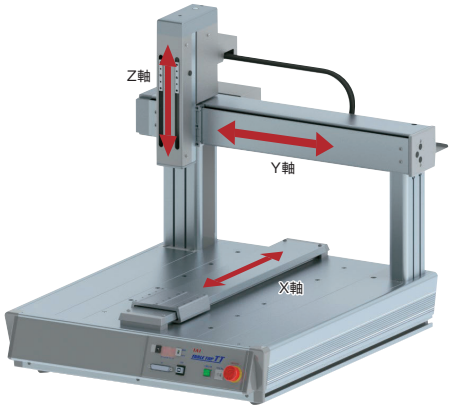
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1200	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け(注2)		押付け時最大推力(N)	140	60	103
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	400		
		Y軸	400		
		Z軸	100/150		

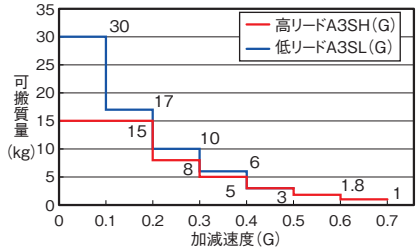
(注2) Z軸のみ押付け動作可能です。

項目		内容		
		A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

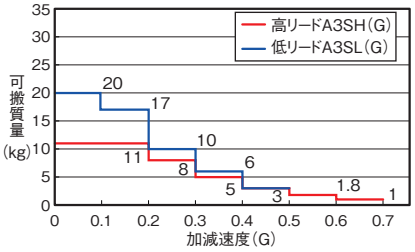
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

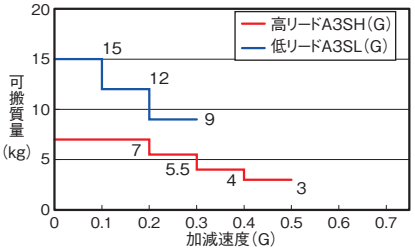
X軸



Y軸



Z軸

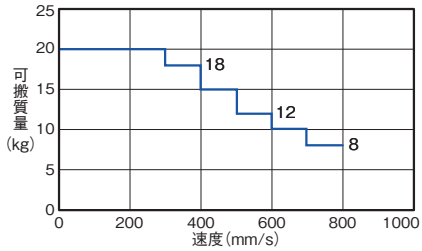


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

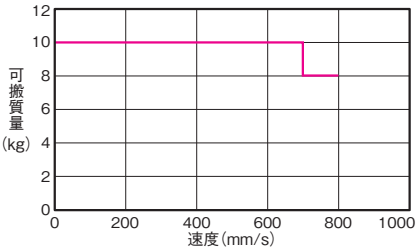
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



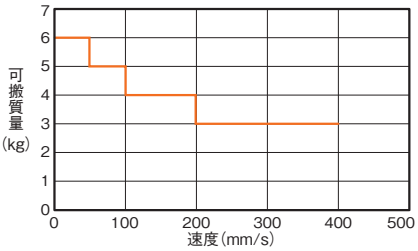
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

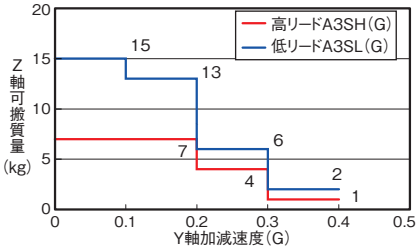
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

Z軸

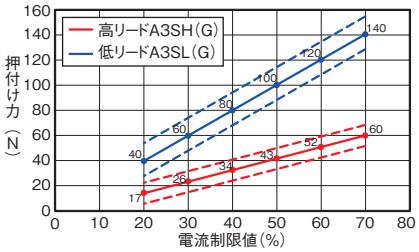
Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変わります。



押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

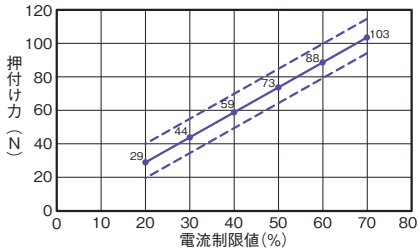
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

Z軸



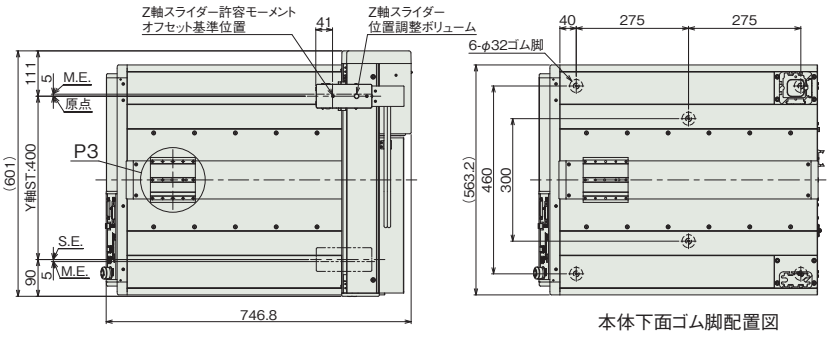
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

寸法図

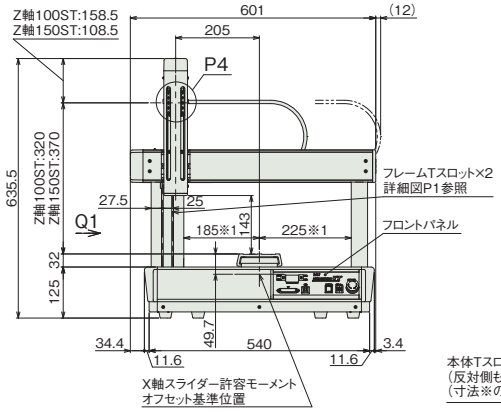
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

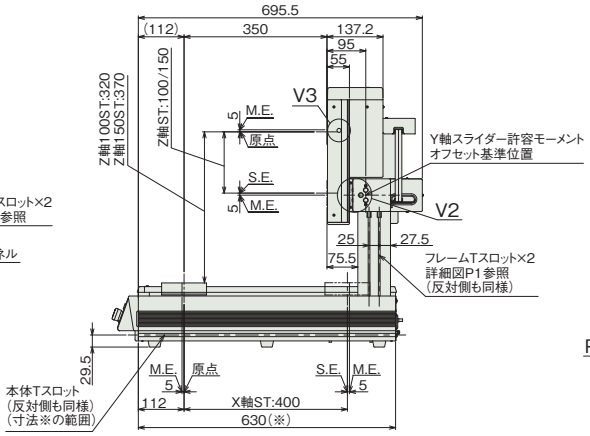
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

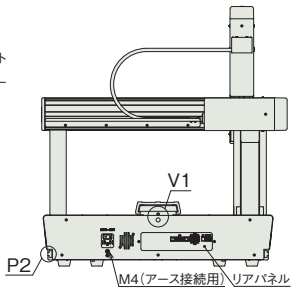
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

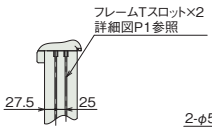


本体下面ゴム脚配置図

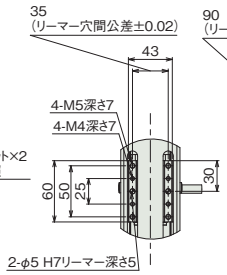




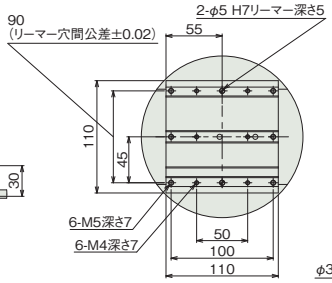




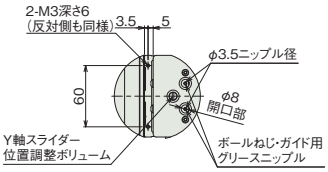
矢視 Q1



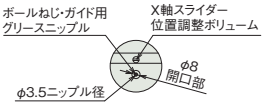
詳細図 P4
Z軸スライダー詳細



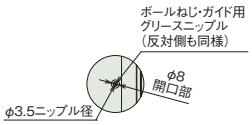
詳細図 P3
X軸スライダー詳細



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



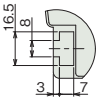
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	40.3kg
テーブル部積載重量 (注3)	40kg

(注3) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

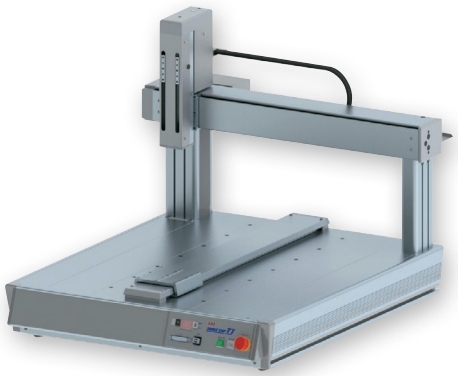
TTA-A3S□(G)-50-50
TTA-A3(G)-50-50

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 50 [ ] - 50 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A3SL A3SLG A3SH A3SHG A3 A3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	50 500mm	NM	50 500mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A3SL(G)-50-50	–	–
TTA-A3SH(G)-50-50	–	–
TTA-A3(G)-50-50	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

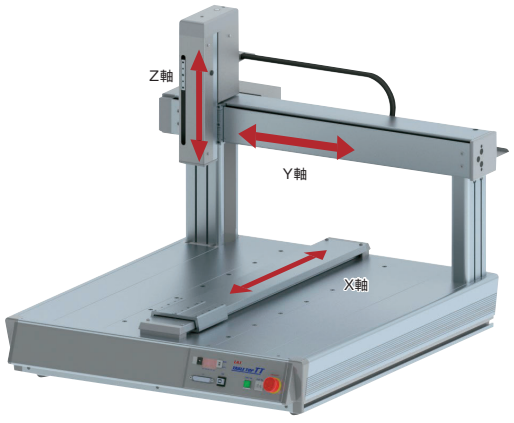
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1200	800
		Y軸	600	1200	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け(注2)		押付け時最大推力(N)	140	60	103
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	500		
		Y軸	500		
		Z軸	100/150		

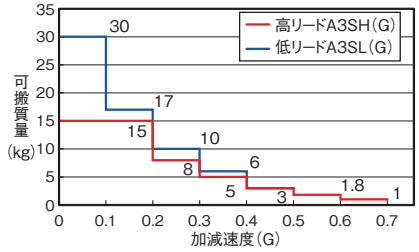
(注2) Z軸のみ押付け動作可能です。

項目		内容		
		A3SL(G)	A3SH(G)	A3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

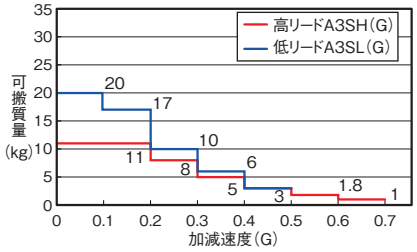
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

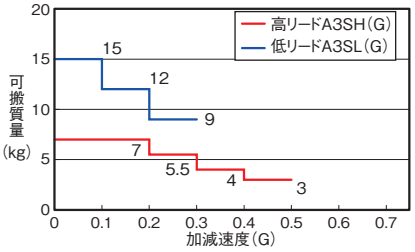
X軸



Y軸



Z軸

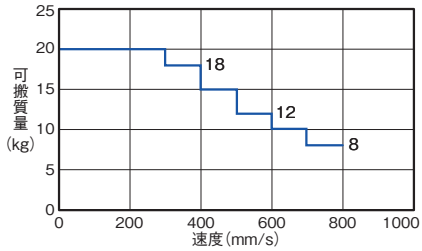


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

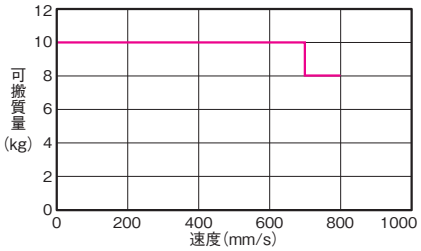
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



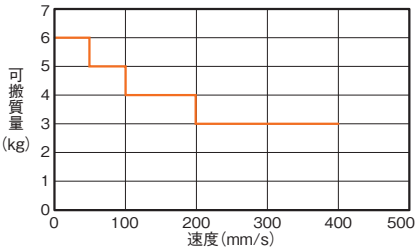
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

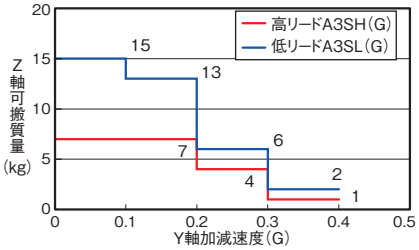
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

Z軸

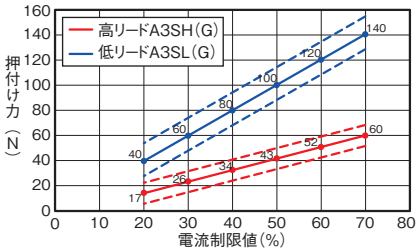
Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変わります。



押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A3SL(G)/A3SH(G)

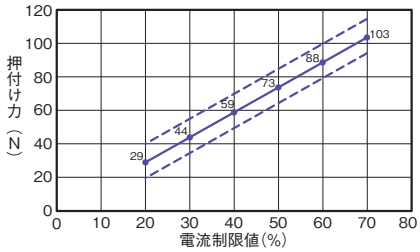
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A3(G)

Z軸



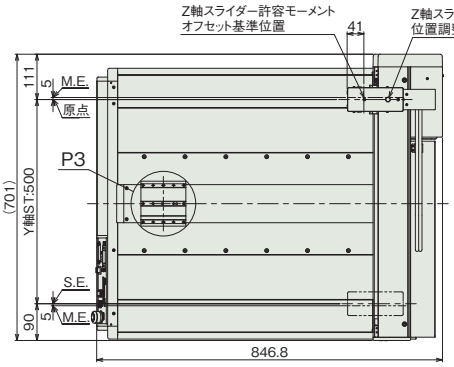
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

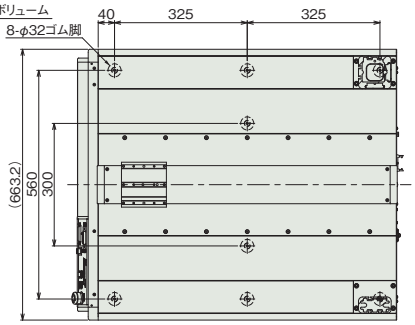
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

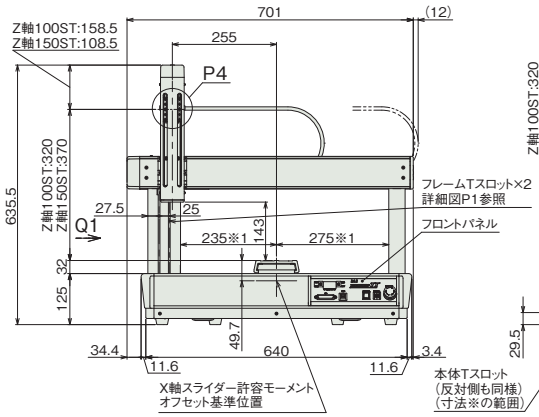
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

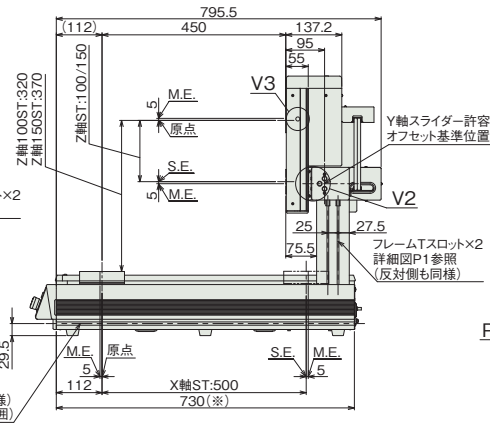
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

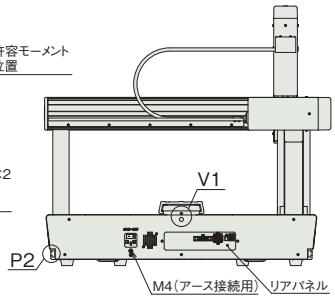


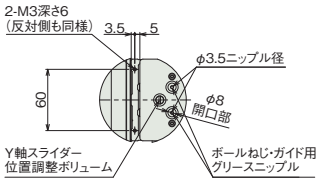


本体下面ゴム脚配置図

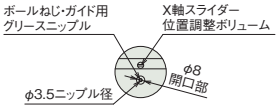




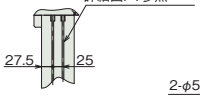




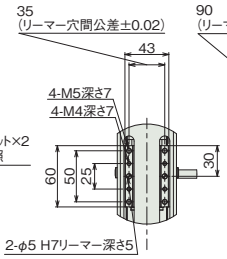
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



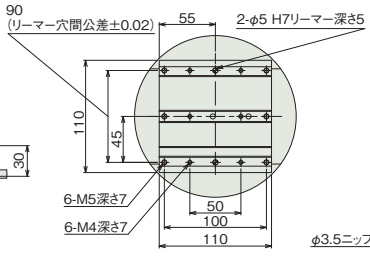
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



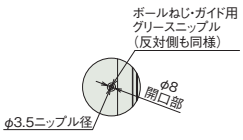
矢視 Q1



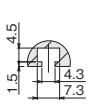
詳細図 P4
Z軸スライダー詳細



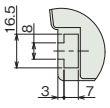
詳細図 P3
X軸スライダー詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	47.3kg
テーブル部積載重量(注3)	50kg

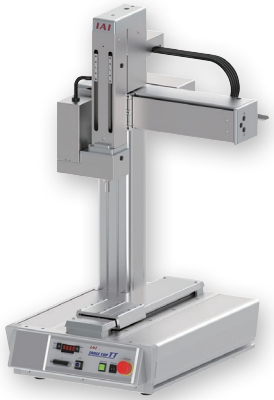
(注3) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A4S□(G)-20-20
TTA-A4(G)-20-20

■型式項目

TTA - □ - WA - 20 □ - 20 □ □ B □ - □ □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	A4SL A4SLG A4SH A4SHG A4 A4G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	20 200mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度(原点リミットスイッチ付き)	ML MR	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平 垂直 横立て 天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4SL(G)-20-20	–	–	–	–
TTA-A4SH(G)-20-20	–	–	–	–
TTA-A4(G)-20-20	–	–	–	–

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R 軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-20タイプ用支柱追加	AP	5-685	–
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター左折返し(注1)	ML	5-686	–
モーター右折返し(注1)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

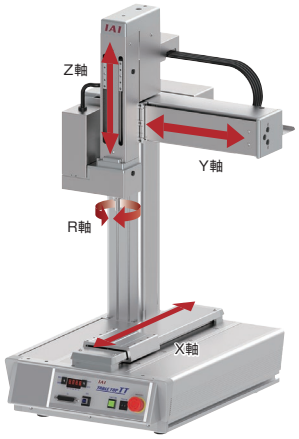
(注1) 型式項目のR軸オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	ー	ー	ー
		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	1000	800
		Y軸(mm/s)	600	700	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け(注3)	押付け時最大推力	Z軸(N)	140	60	103
		R軸(N·m)	0.53	0.53	0.85
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	200		
		Y軸(mm)	200		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

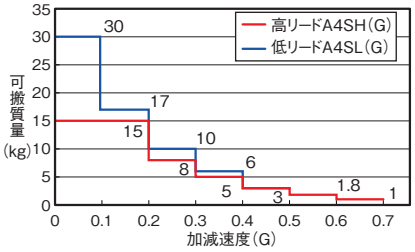
(注3) Z軸、R軸のみ押付け動作可能です。
(注) 張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10
	Y軸			タイミングベルトで1.5:1増速
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当		ボールねじ φ10mm 転造C10
		タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m²		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

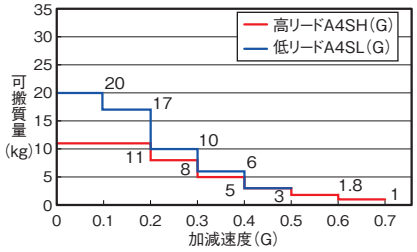
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

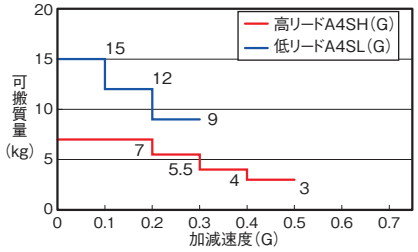
X軸



Y軸



Z軸

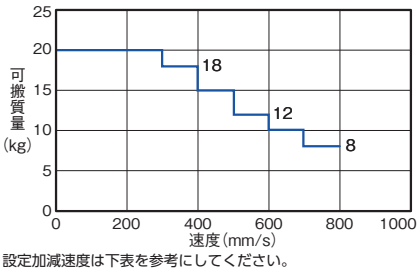


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

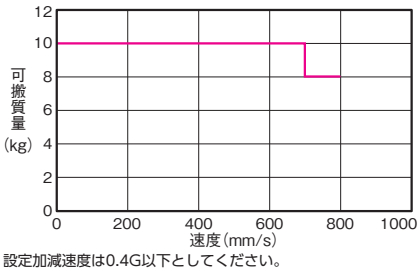
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



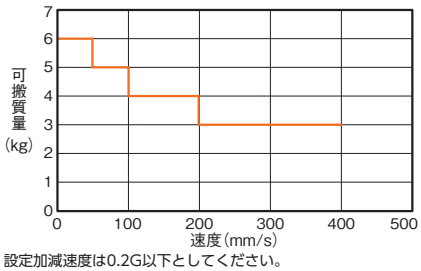
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

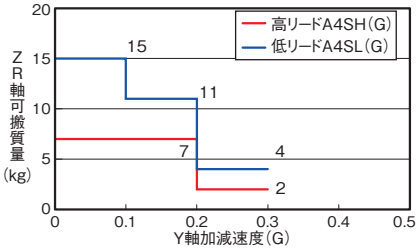
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

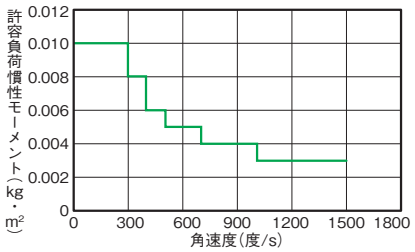
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。



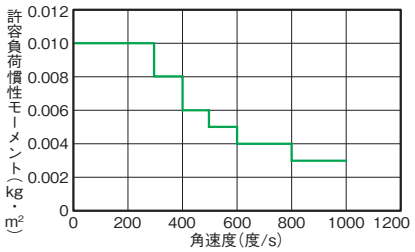
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

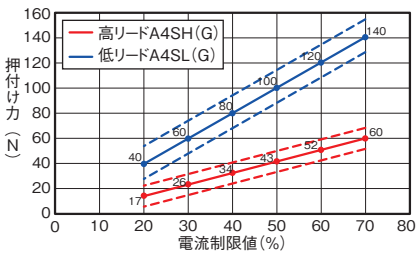


許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

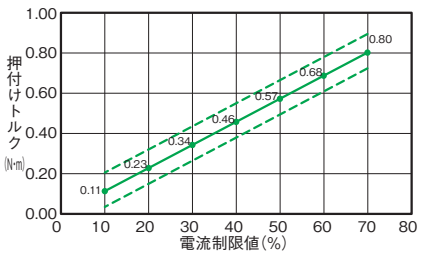
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

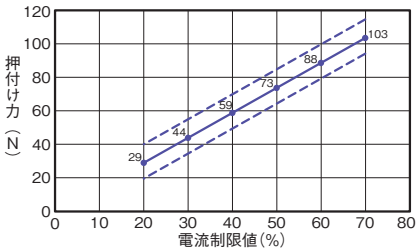
回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

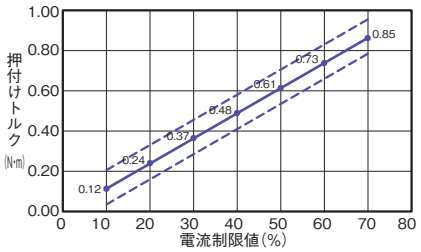
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

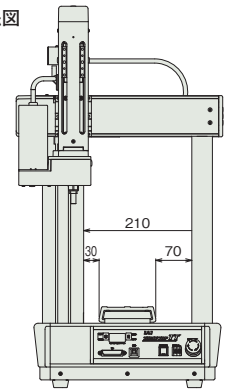
寸法図

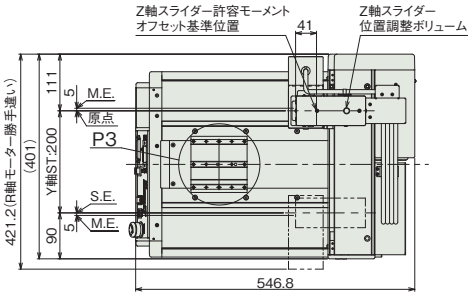
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

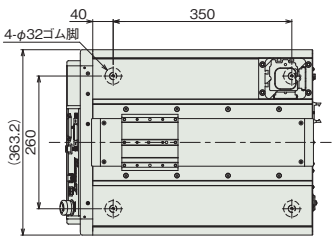
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
※2 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

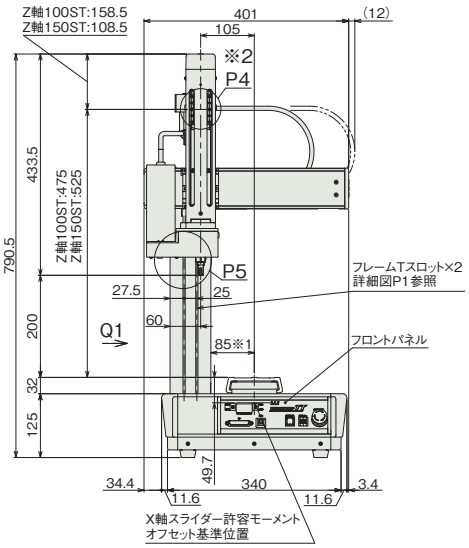
■AP(支柱追加オプション)
寸法図

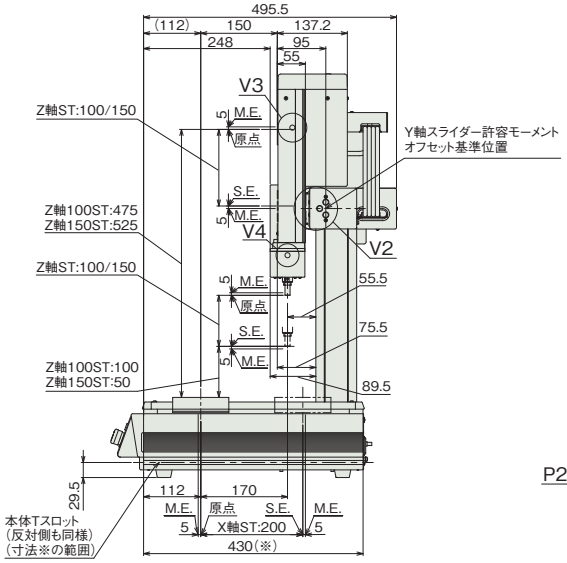


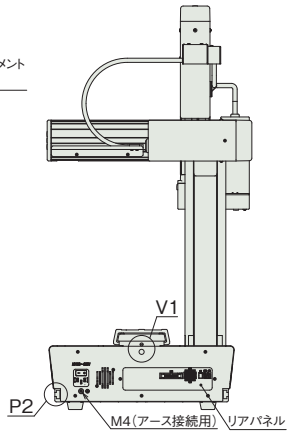


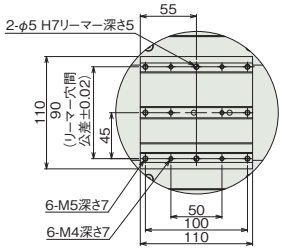


本体下面ゴム脚配置図

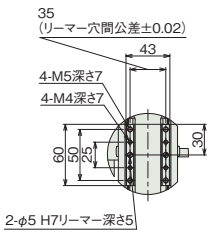








詳細図 P3
X軸スライダー詳細



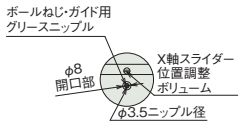
詳細図 P4※2
Z軸スライダー詳細



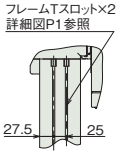
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



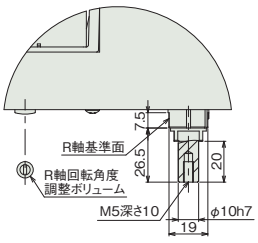
詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



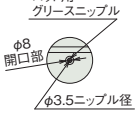
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



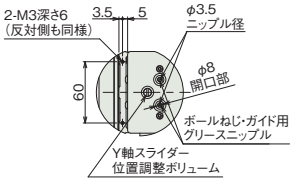
矢視 Q1



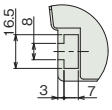
詳細図 P5
ロッド先端部詳細



詳細図 V4
ロッドグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	29.3kg	28.3kg
テーブル部積載重量(注4)	20kg	

(注4) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A4S□(G)-30-30
TTA-A4(G)-30-30

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 30 [ ] - 30 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	A4SL A4SLG A4SH A4SHG A4 A4G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	30 300mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度(原点リミットスイッチ付き)	ML MR	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平 垂直 横立て 天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4SL(G)-30-30	–	–	–	–
TTA-A4SH(G)-30-30	–	–	–	–
TTA-A4(G)-30-30	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター左折返し(注1)	ML	5-686	–
モーター右折返し(注1)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

(注1) 型式項目のR軸オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

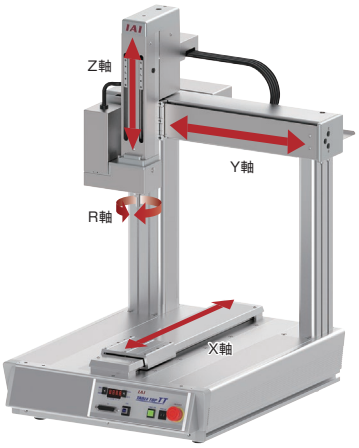
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	ー	ー	ー
		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	1200	800
		Y軸(mm/s)	600	900	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け(注3)	押付け時最大推力	Z軸(N)	140	60	103
		R軸(N·m)	0.53	0.53	0.85
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	300		
		Y軸(mm)	300		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

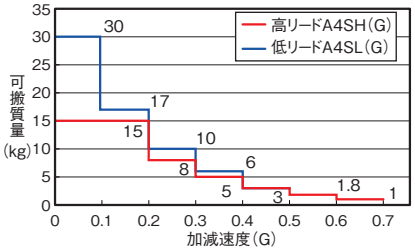
(注3) Z軸、R軸のみ押付け動作可能です。
(注) 張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m²		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

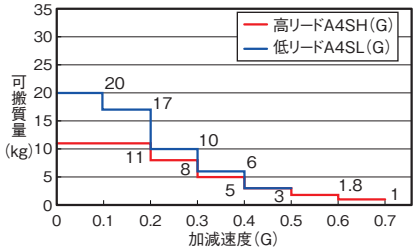
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

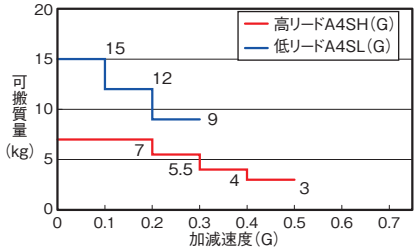
X軸



Y軸



Z軸

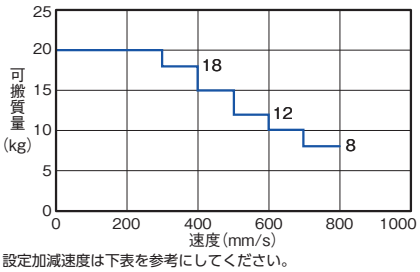


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

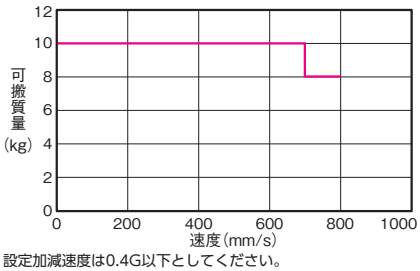
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



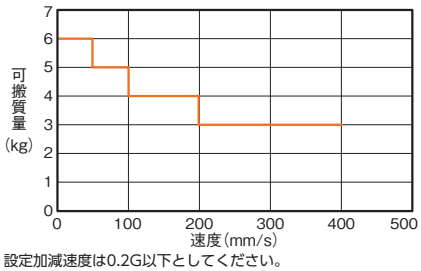
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

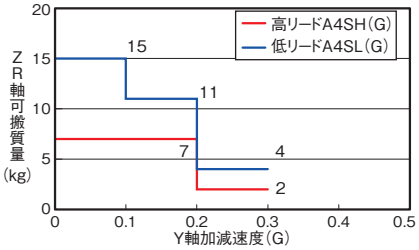
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

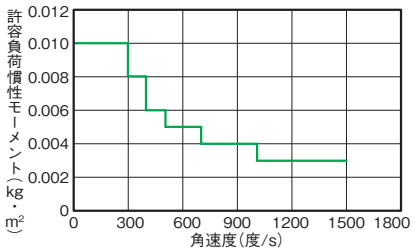
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。



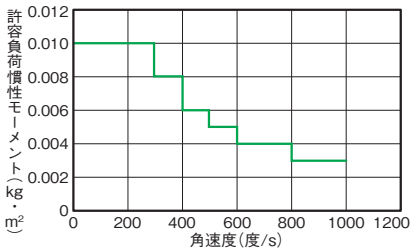
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

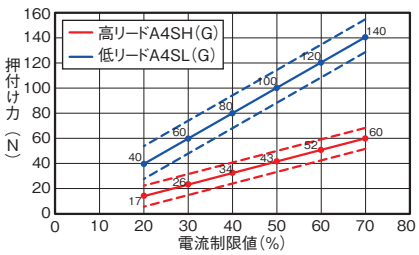


許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

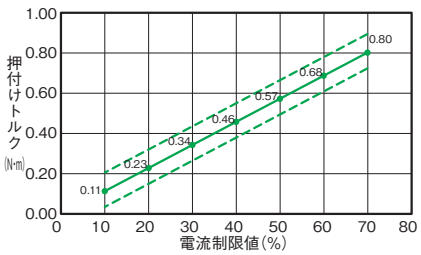
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

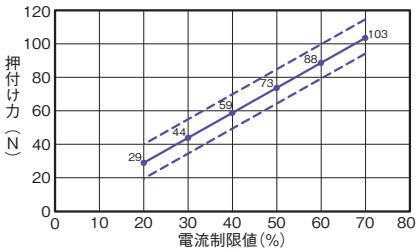
回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

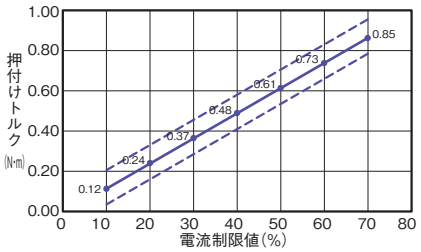
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



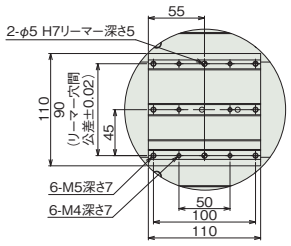
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

寸法図

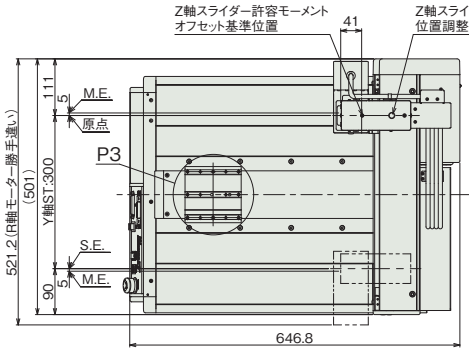
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

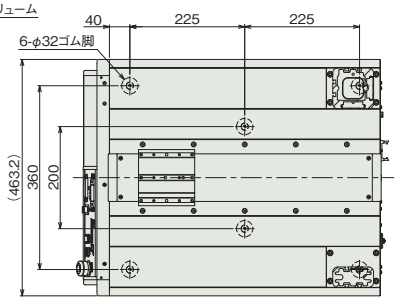
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
※2 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

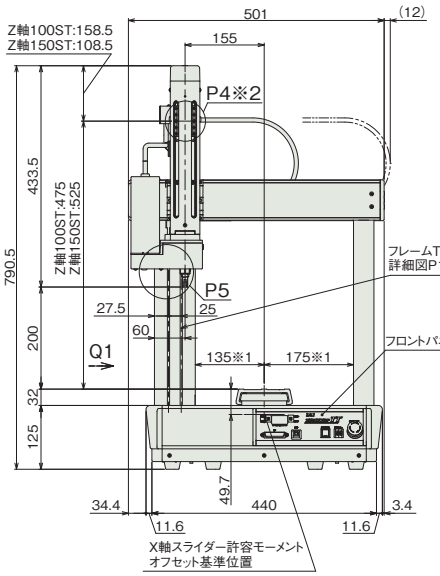


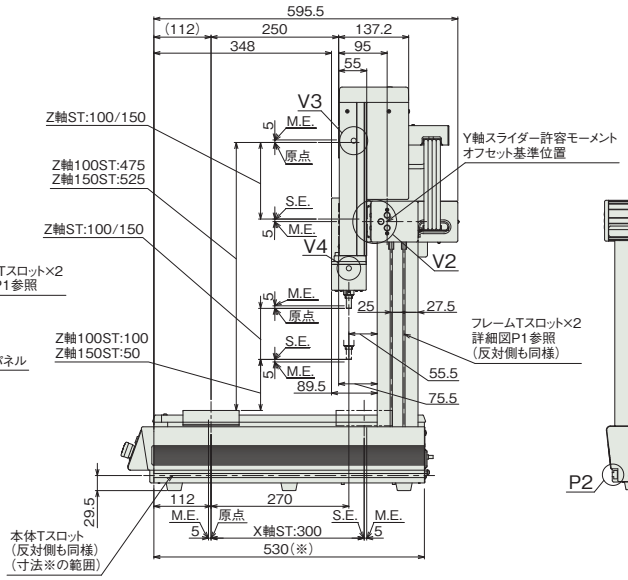
詳細図 P3
X軸スライダー詳細

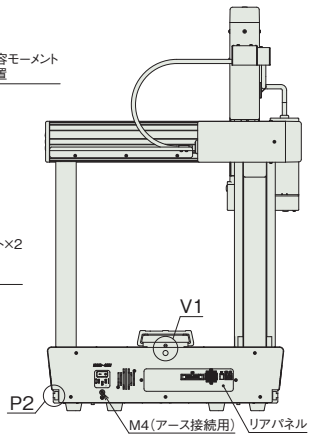


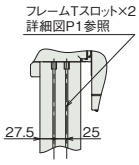


本体下面ゴム脚配置図

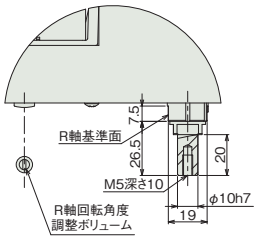




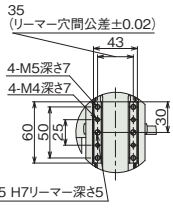




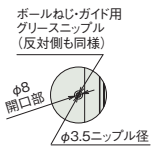
矢視 Q1



詳細図 P5
ロッド先端部詳細



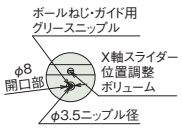
詳細図 P4※2
Z軸スライダー詳細



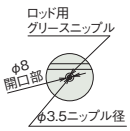
詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



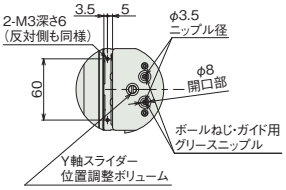
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



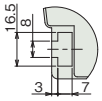
詳細図 V1
X軸スライダー
グリース給油口



詳細図 V4
ロッドグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	36.3kg	35.3kg
テーブル部積載重量(注4)	30kg	

(注4) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A4S□(G)-40-40
TTA-A4(G)-40-40

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 40 [ ] - 40 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
	A4SL A4SLG A4SH A4SHG A4 A4G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	40 400mm	NM	40 400mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度(原点リミットスイッチ付き)	ML MR	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平 垂直 横立て 天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4SL(G)-40-40	–	–	–	–
TTA-A4SH(G)-40-40	–	–	–	–
TTA-A4(G)-40-40	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター左折返し(注1)	ML	5-686	–
モーター右折返し(注1)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

(注1) 型式項目のR軸オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

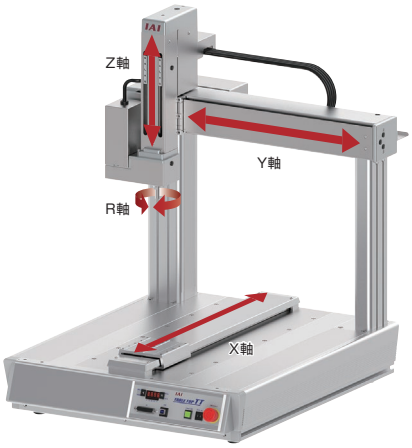
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	ー	ー	ー
		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	1200	800
		Y軸(mm/s)	600	1050	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け(注3)	押付け時最大推力	Z軸(N)	140	60	103
		R軸(N·m)	0.53	0.53	0.85
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	400		
		Y軸(mm)	400		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

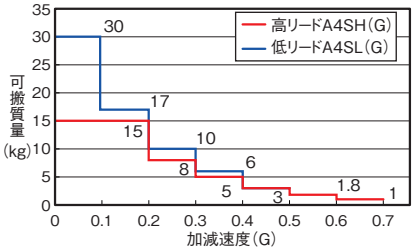
(注3) Z軸、R軸のみ押付け動作可能です。
(注) 張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m²		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

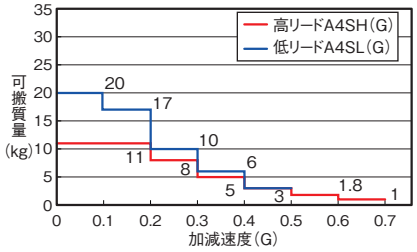
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

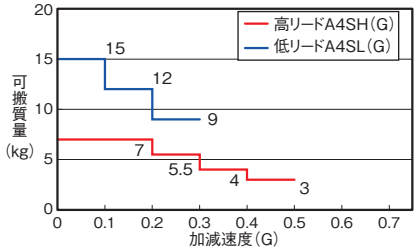
X軸



Y軸



Z軸

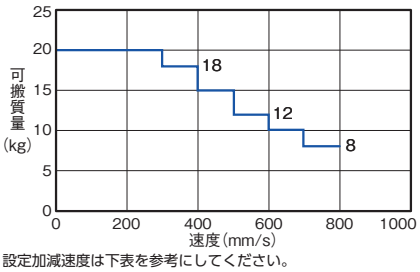


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

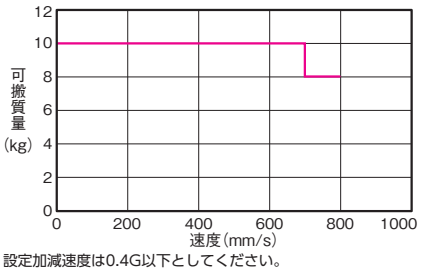
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



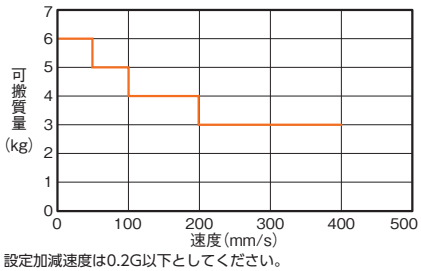
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

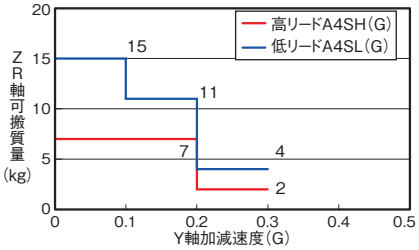
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

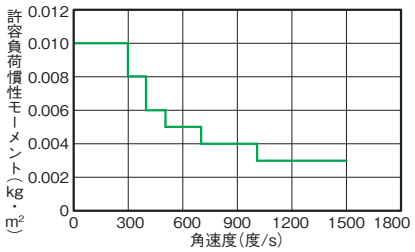
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。



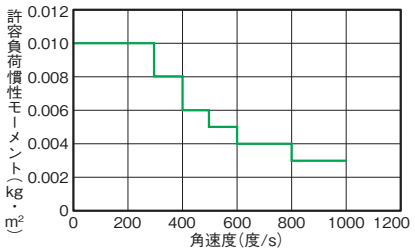
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

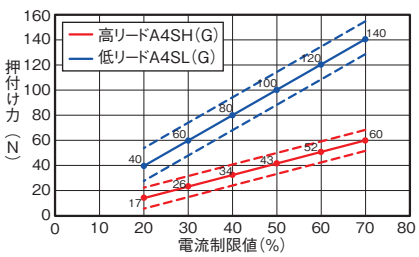


許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

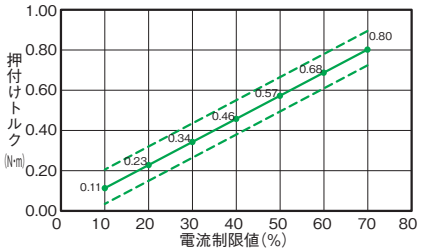
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

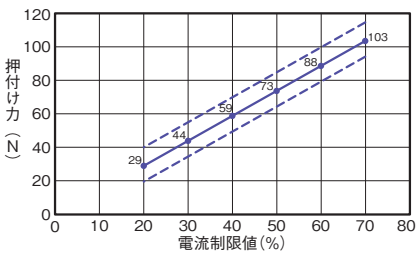
回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

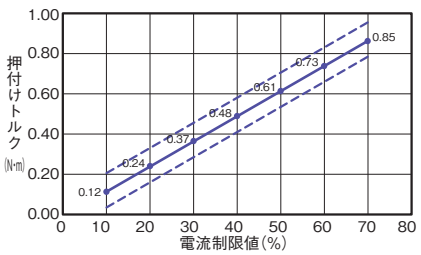
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



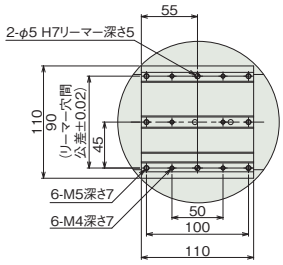
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

寸法図

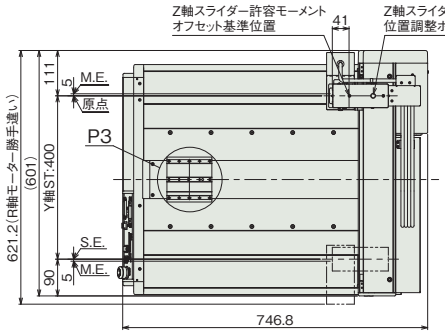
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

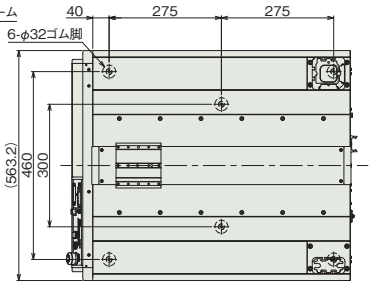
※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
※2 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

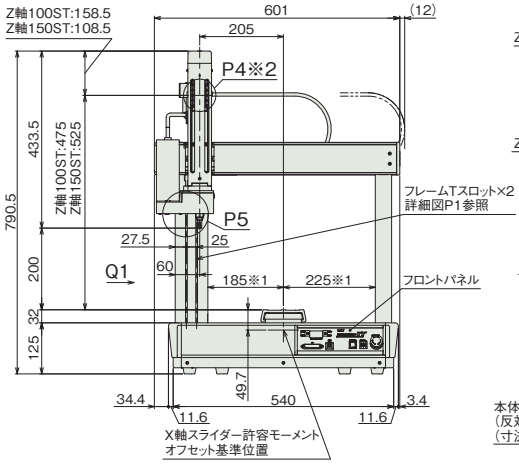


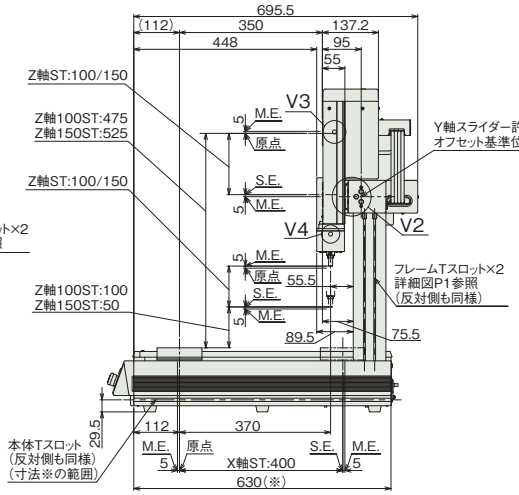
詳細図 P3
X軸スライダー詳細

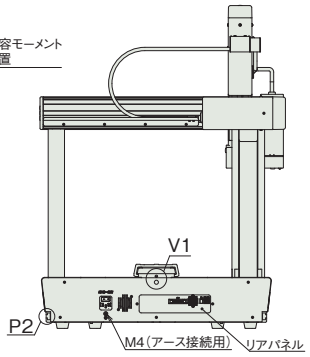


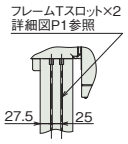


本体下面ゴム脚配置図

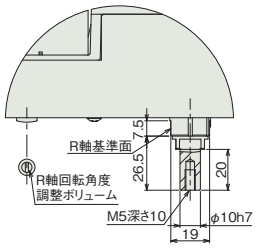




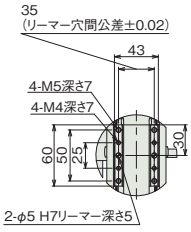




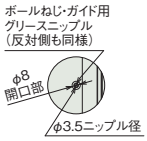
矢視 Q1



詳細図 P5
ロッド先端部詳細



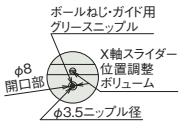
詳細図 P4※2
Z軸スライダー詳細



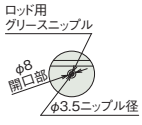
詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



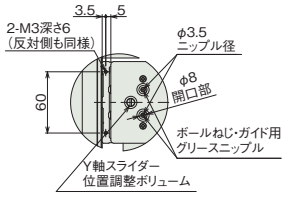
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



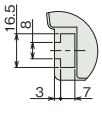
詳細図 V1
X軸スライダー
グリース給油口



詳細図 V4
ロッドグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	42.3kg	41.3kg
テーブル部積載重量(注4)	40kg	

(注4) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-A4S□(G)-50-50
TTA-A4(G)-50-50

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 50 □ - 50 □ □ B □ - □ □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	A4SL A4SLG A4SH A4SHG A4 A4G 5-579ページ タイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	50 500mm	NM	50 500mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)	ML MR	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4SL(G)-50-50	–	–	–	–
TTA-A4SH(G)-50-50	–	–	–	–
TTA-A4(G)-50-50	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	–
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター左折返し(注1)	ML	5-686	–
モーター右折返し(注1)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴あり)	PTH	5-686	–
機器取付け用サイドプレート(穴なし)	PTN	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

(注1) 型式項目のR軸オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

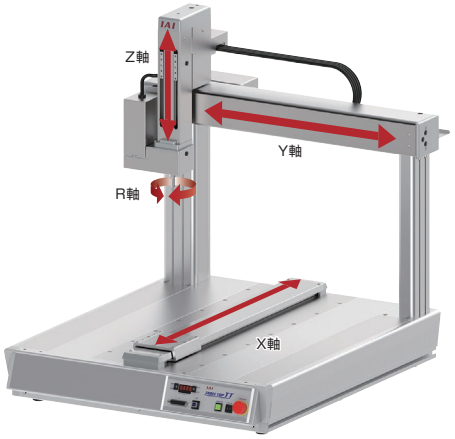
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		X軸	30	15	20
		Y軸	ー	ー	ー
		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	1200	800
		Y軸(mm/s)	600	1200	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け(注3)	押付け時最大推力	Z軸(N)	140	60	103
		R軸(N·m)	0.53	0.53	0.85
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	500		
		Y軸(mm)	500		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

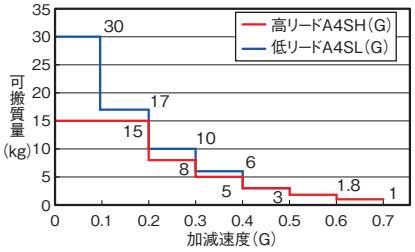
(注3) Z軸、R軸のみ押付け動作可能です。
(注) 張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当		ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	X軸	Ma:62.7N·m Mb:62.7N·m Mc:126.5N·m		
	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	X軸	Ma:18.8N·m Mb:18.8N·m Mc:37.8N·m		
	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m²		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

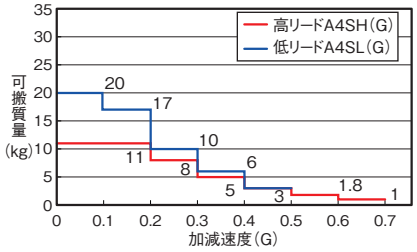
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

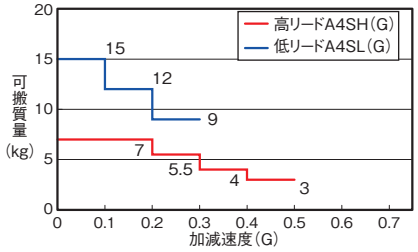
X軸



Y軸



Z軸

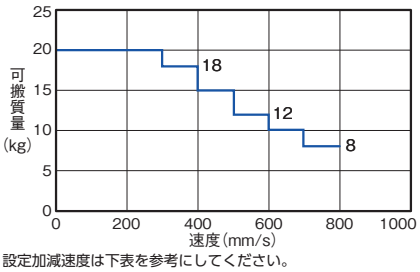


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

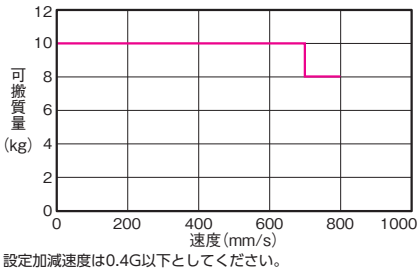
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

X軸



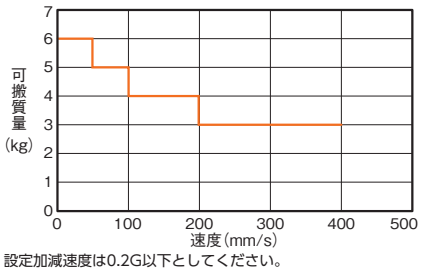
設定加減速度は下表を参考にしてください。

Y軸



設定加減速度は0.4G以下としてください。

Z軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

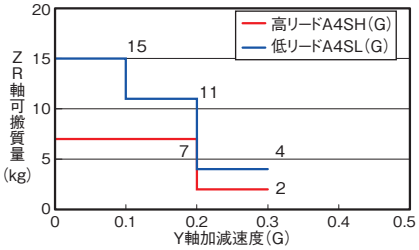
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

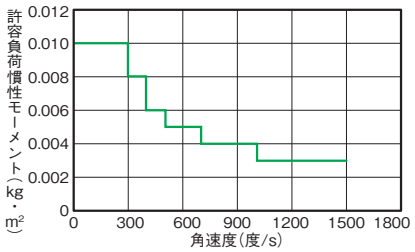
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。



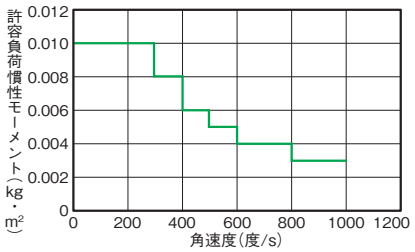
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

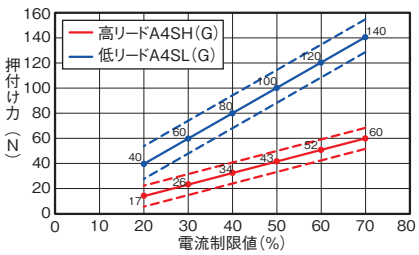


許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種　A4SL(G)/A4SH(G)

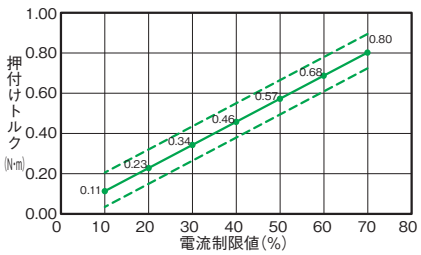
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

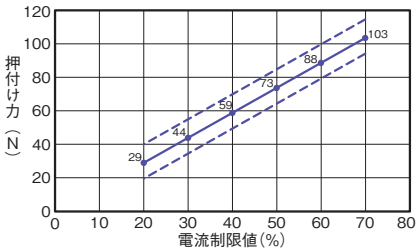
回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種　A4(G)

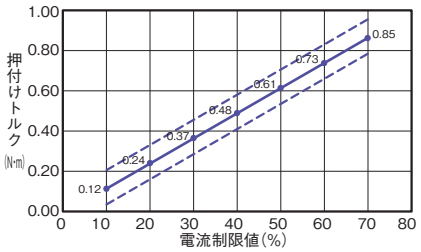
Z軸



(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



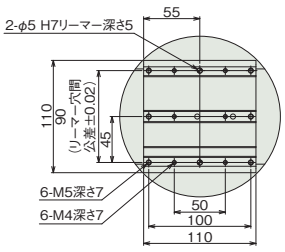
(注)　押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

寸法図

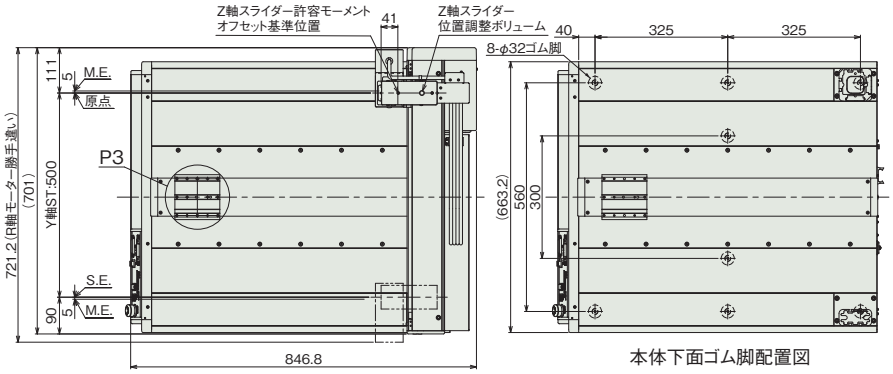
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
※2 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

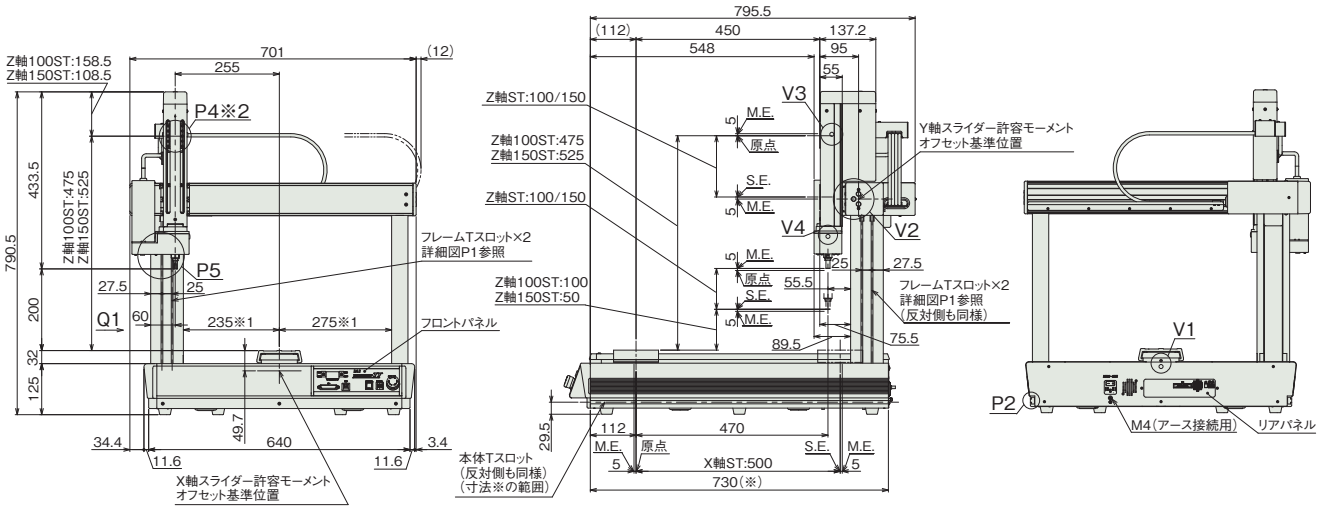
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



詳細図 P3
X軸スライダー詳細

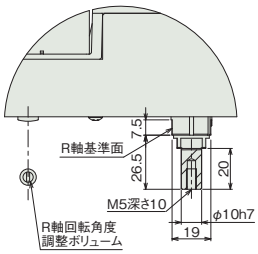


本体下面ゴム脚配置図

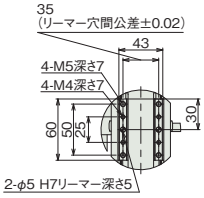




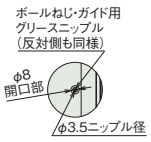
矢視Q1



詳細図 P5
ロッド先端部詳細



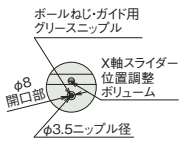
詳細図 P4※2
Z軸スライダー詳細



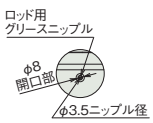
詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



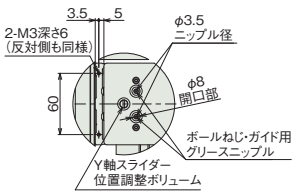
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



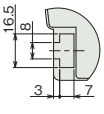
詳細図 V1
X軸スライダー
グリース給油口



詳細図 V4
ロッドグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	49.3kg	48.3kg
テーブル部積載重量(注4)	50kg	

(注4) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C2S□(G)-20-15
TTA-C2(G)-20-15

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 20 [ ] - 15 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2SL C2SLG C2SH C2SHG C2 C2G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2SL(G)-20-15	—
TTA-C2SH(G)-20-15	—
TTA-C2(G)-20-15	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-15タイプ用支柱追加(注1)	AP	5-685	—
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注2)	5-687	—

(注1) 20-15タイプ用支柱追加(AP)は、パルスモーター仕様の場合のみ選択できます。ACサーボモーター仕様はオプションなしで支柱が標準装備となります。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

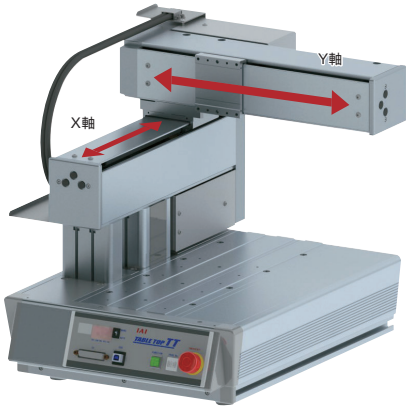
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

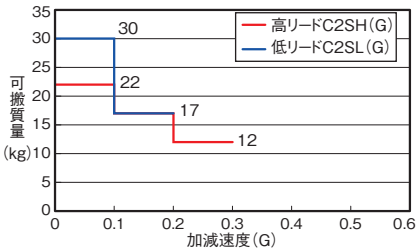
項目			内容		
			C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	20	12	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	700	600
		Y軸	600	600	540
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	200		
		Y軸	150		

項目		内容		
		C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
静的許容モーメント	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

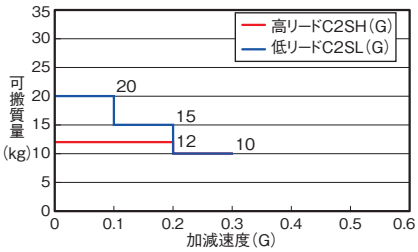
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

X軸



Y軸

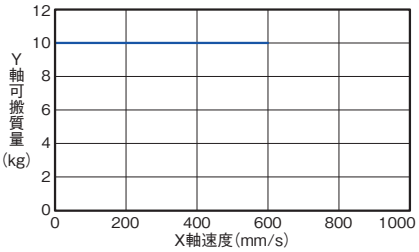


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C2(G)

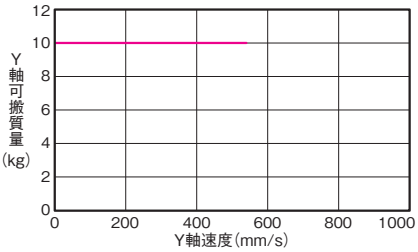
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
TTA-C2はY軸の可搬質量により、X軸の最高速度が変わります。

X軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



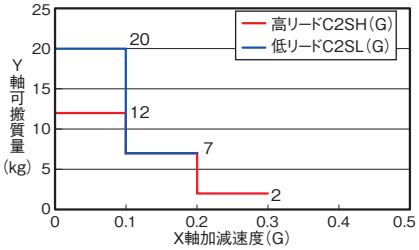
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸の可搬質量が変わります。



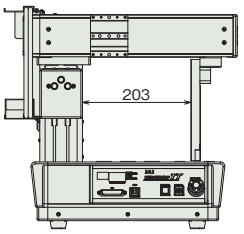
寸法図

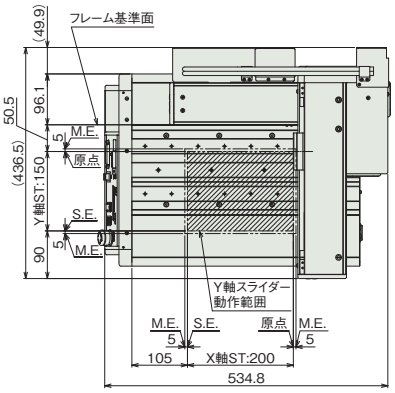
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

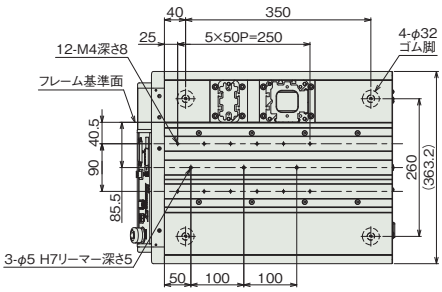
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

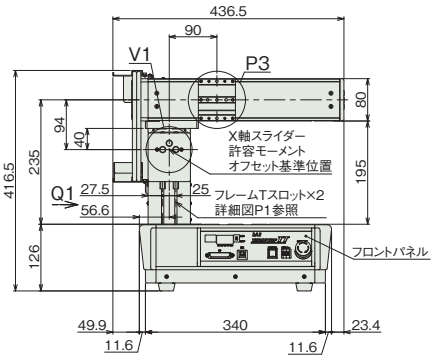
■ACサーボモーータイプ
もしくはパルスモーータイプで
支柱追加(AP)の寸法図

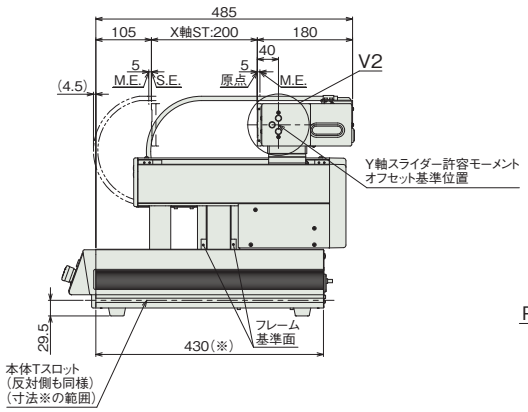


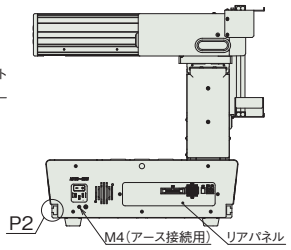


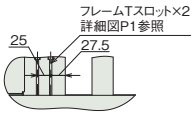


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

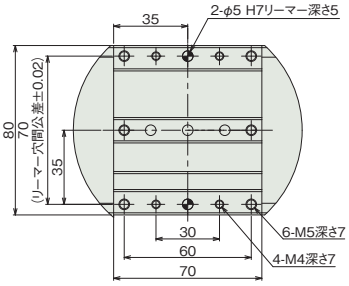




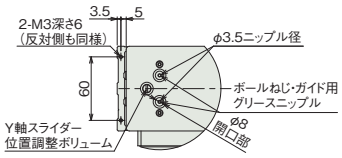




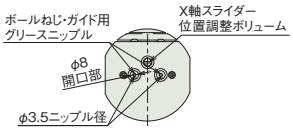
矢視 Q1



詳細図 P3
Y軸スライダー詳細



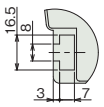
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	25kg
テーブル部積載重量(注3)	40kg

(注3) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

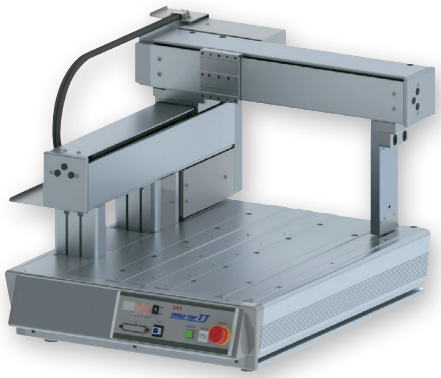
TTA-C2S□(G)-30-25
TTA-C2(G)-30-25

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 30 [ ] - 25 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2SL C2SLG C2SH C2SHG C2 C2G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	25 250mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2SL(G)-30-25	—
TTA-C2SH(G)-30-25	—
TTA-C2(G)-30-25	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

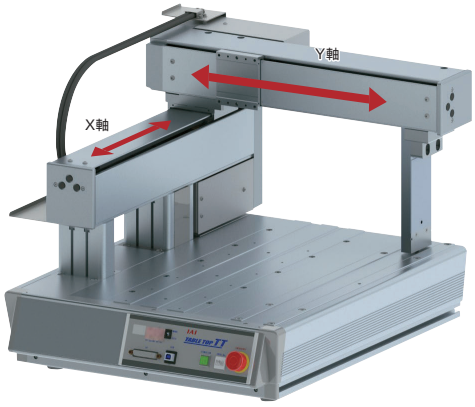
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

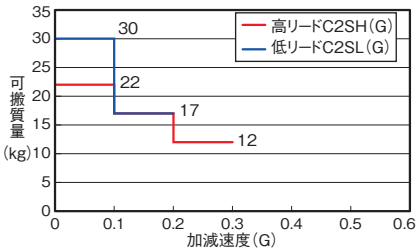
項目			内容		
			C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	20	12	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	900	700
		Y軸	600	800	640
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	300		
		Y軸	250		

項目		内容		
		C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
静的許容モーメント	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

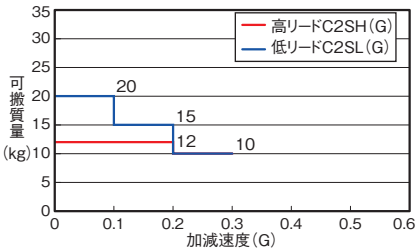
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

X軸



Y軸

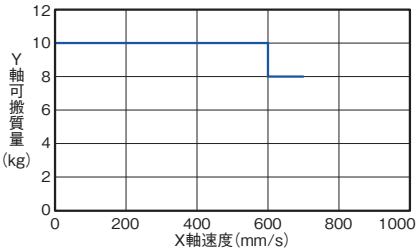


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C2(G)

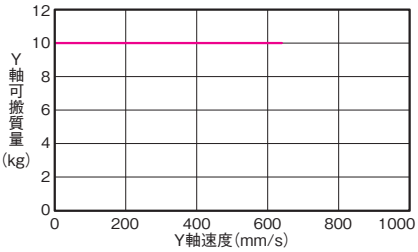
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
TTA-C2はY軸の可搬質量により、X軸の最高速度が変わります。

X軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



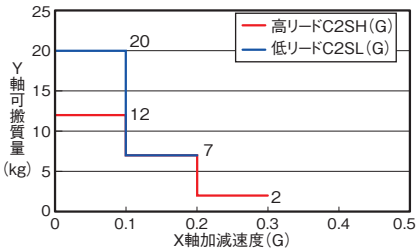
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸の可搬質量が変わります。

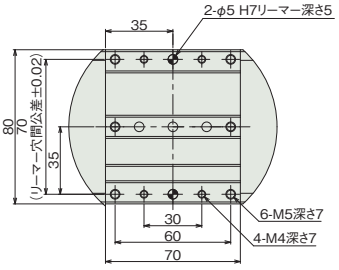


寸法図

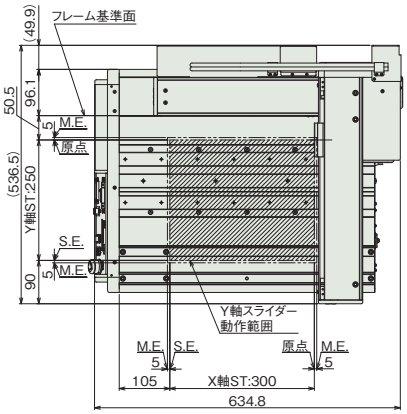
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

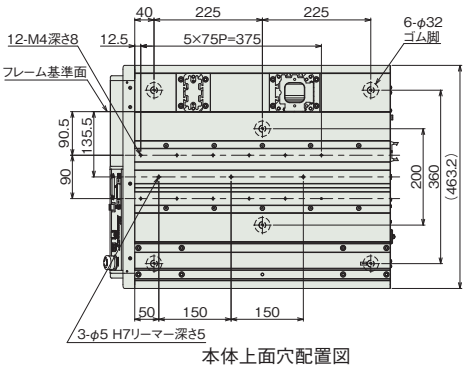
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

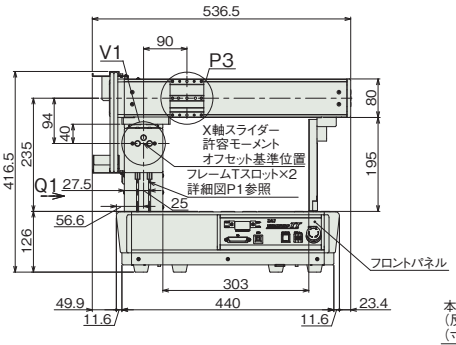


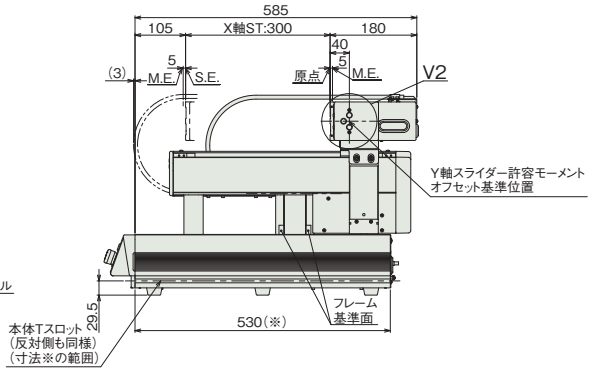
詳細図 P3
Y軸スライダー詳細

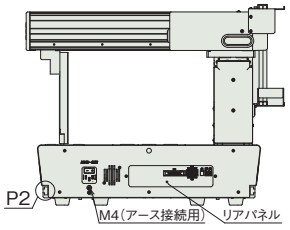


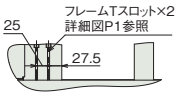


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

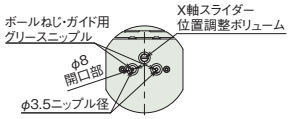








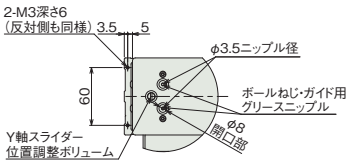
矢視 Q1



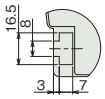
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	33kg
テーブル部積載重量(注2)	60kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

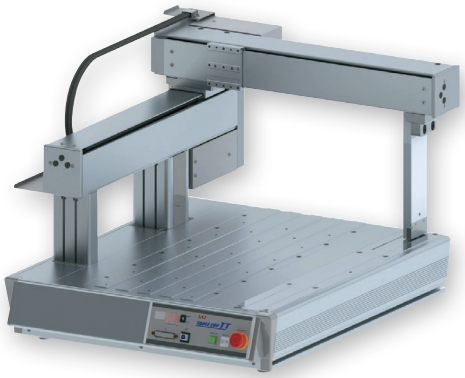
TTA-C2S□(G)-40-35
TTA-C2(G)-40-35

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 40 [ ] - 35 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2SL C2SLG C2SH C2SHG C2 C2G 5-579ページタイプ説明参照	WA：バッテリーレスアブソ	40：400mm	NM	35：350mm	NM	NP：NPN仕様 PN：PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0：無し 2：2m 3：3m 5：5m	PU：本体側装着プラグのみ 1：AC100V用電源ケーブル(2m) 2：AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2SL(G)-40-35	—
TTA-C2SH(G)-40-35	—
TTA-C2(G)-40-35	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

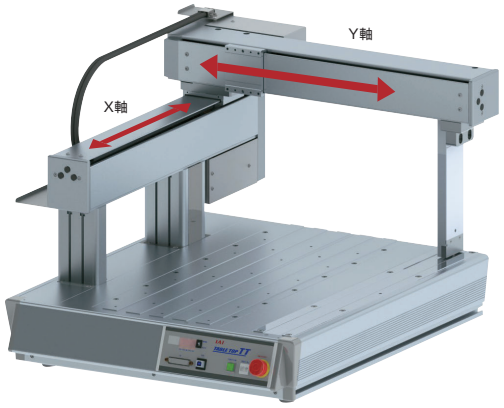
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

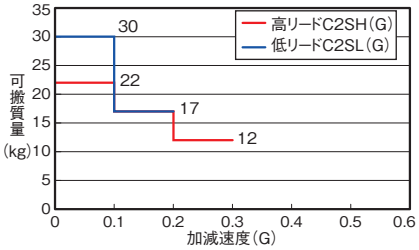
項目			内容		
			C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	20	12	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1000	800
		Y軸	600	1000	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	400		
		Y軸	350		

項目		内容		
		C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
静的許容モーメント	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

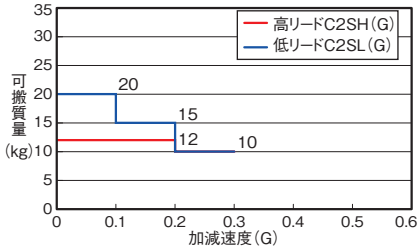
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

X軸



Y軸

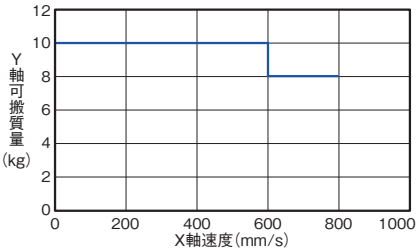


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C2(G)

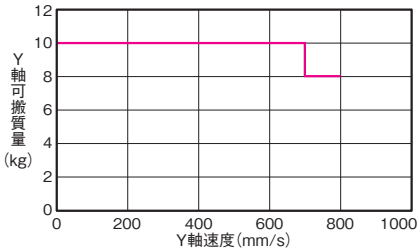
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
TTA-C2はY軸の可搬質量により、X軸の最高速度が変わります。

X軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



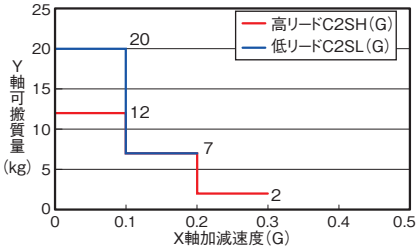
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸の可搬質量が変わります。

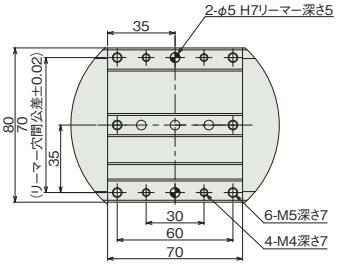


寸法図

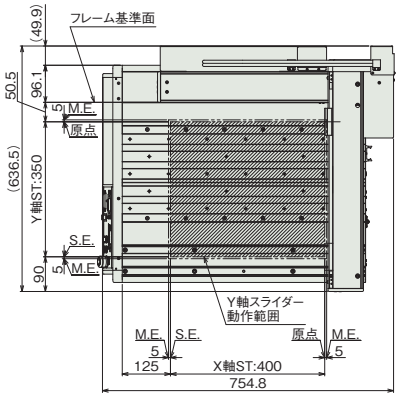
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

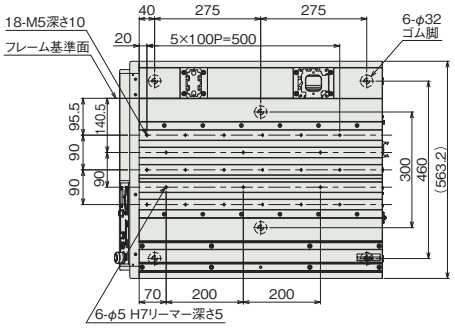
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

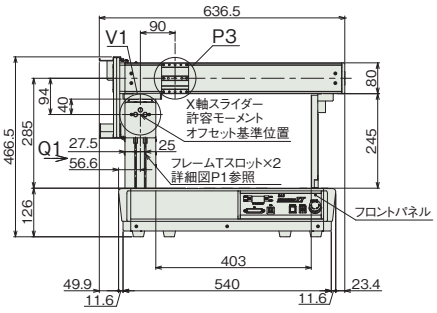


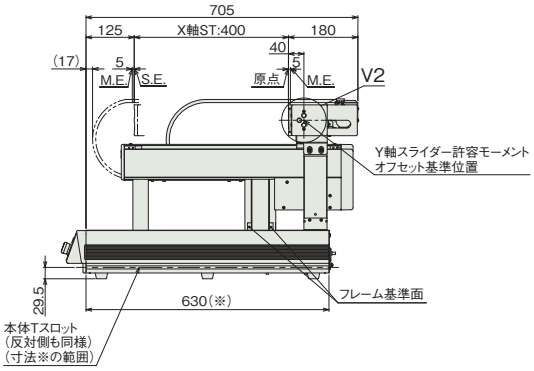
詳細図 P3
Y軸スライダー詳細

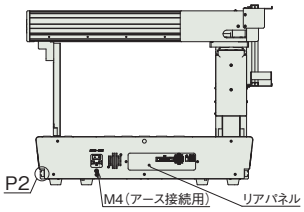


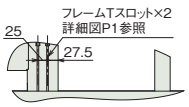


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

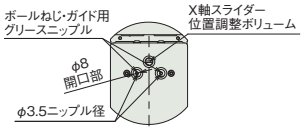








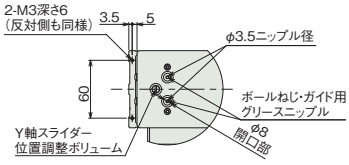
矢視 Q1



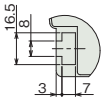
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	40kg
テーブル部積載重量(注2)	80kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

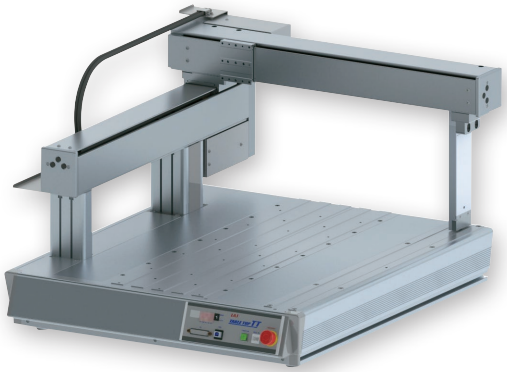
TTA-C2S□(G)-50-45
TTA-C2(G)-50-45

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 50 [ ] - 45 [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C2SL C2SLG C2SH C2SHG C2 C2G 5-579ページタイプ説明参照	WA：バッテリーレスアブソ	50：500mm	NM	45：450mm	NM	NP：NPN仕様 PN：PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0：無し 2：2m 3：3m 5：5m	PU：本体側装着プラグのみ 1：AC100V用電源ケーブル(2m) 2：AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
TTA-C2SL(G)-50-45	—
TTA-C2SH(G)-50-45	—
TTA-C2(G)-50-45	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	—
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	—
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	—
原点逆仕様	NM	5-686	—
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	—
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	—
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	—
追加スイッチ	(注1)	5-687	—

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	—	EtherNet/IP接続ボード	EP	—
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	—	EtherCAT接続ボード	EC	—
DeviceNet接続ボード	DV	—	IAネット接続ボード	IA	—
CC-Link接続ボード	CC	—	RS232C接続ボード	SE1	—
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	—	RS485接続ボード	SE2	—

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

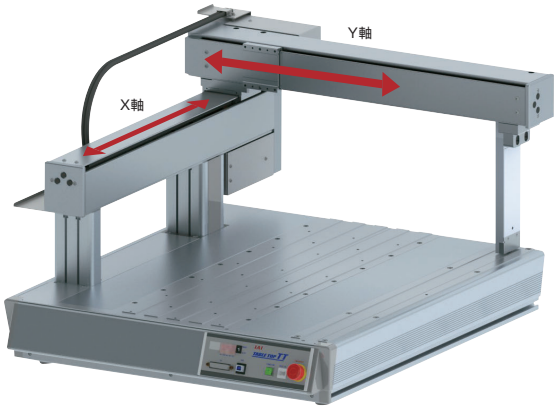
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

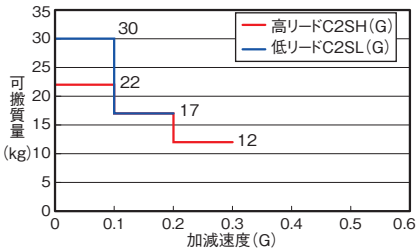
項目			内容		
			C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	20	12	10
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1000	800
		Y軸	600	1000	800
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	—	—	—
ストローク(mm)		X軸	500		
		Y軸	450		

項目		内容		
		C2SL(G)	C2SH(G)	C2(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
静的許容モーメント	Y軸	Ma:47.9N·m Mb:47.9N·m Mc:142.1N·m		
動的許容モーメント	Y軸	Ma:14.9N·m Mb:14.9N·m Mc:44.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

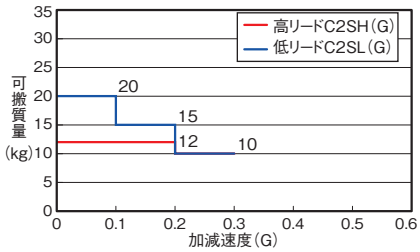
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

X軸



Y軸

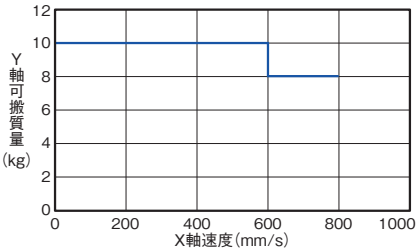


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C2(G)

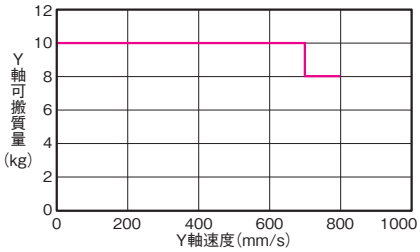
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
TTA-C2はY軸の可搬質量により、X軸の最高速度が変わります。

X軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



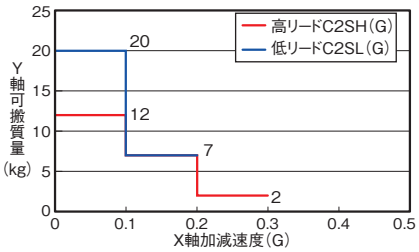
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C2SL(G)/C2SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸の可搬質量が変わります。

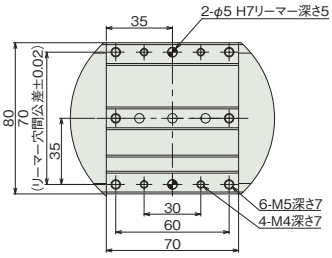


寸法図

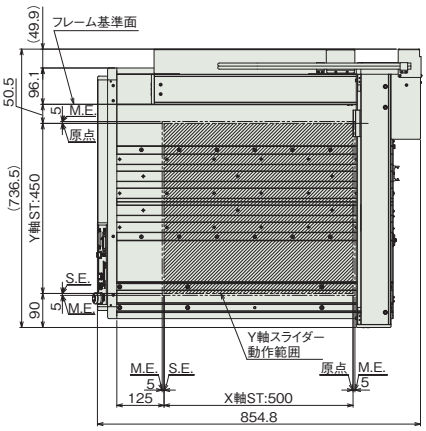
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

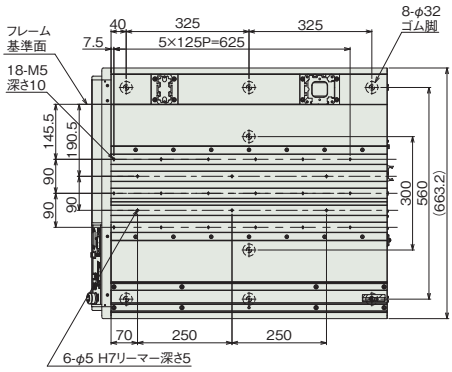
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

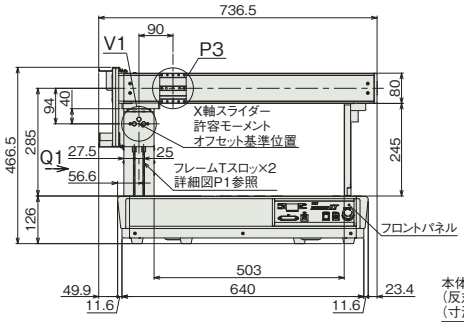


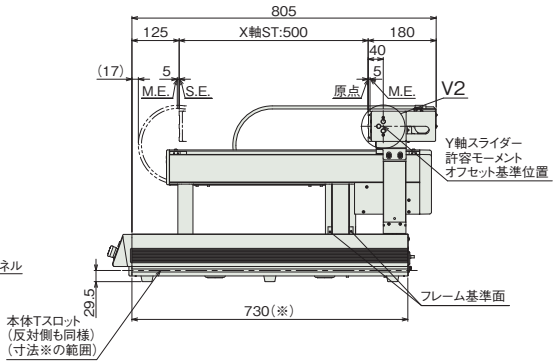
詳細図 P3
Y軸スライダー詳細

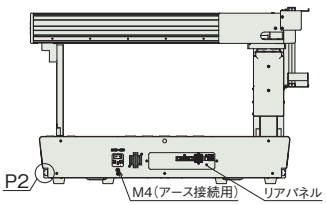


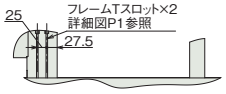


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

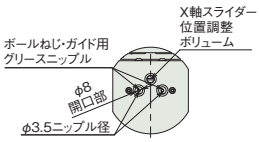








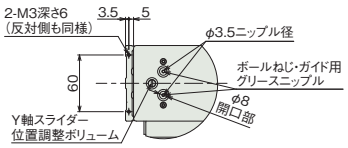
矢視 Q1



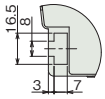
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	47kg
テーブル部積載重量(注2)	100kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C3S□(G)-20-15
TTA-C3(G)-20-15

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [ ] - WA - 20 [ ] - 15 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3SL C3SLG C3SH C3SHG C3 C3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	15 150mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照

CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3SL(G)-20-15	–	–
TTA-C3SH(G)-20-15	–	–
TTA-C3(G)-20-15	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-15タイプ用支柱追加(注1)	AP	5-685	–
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

(注1) 20-15タイプ用支柱追加(AP)は、パルスモーター仕様の場合のみ選択できます。ACサーボモーター仕様はオプションなしで支柱が標準装備となります。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出せません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

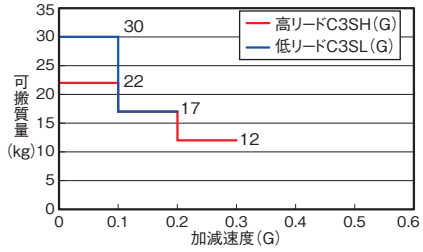
項目			内容		
			C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	600	600
		Y軸	600	600	540
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	200		
		Y軸	150		
		Z軸	100/150		

項目		内容		
		C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

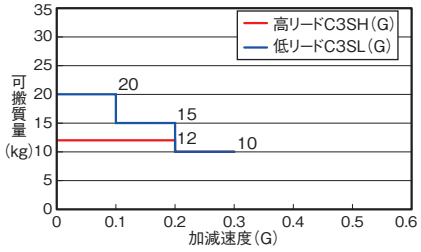
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

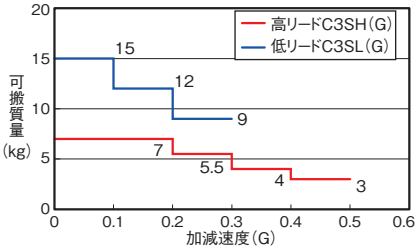
X軸



Y軸



Z軸

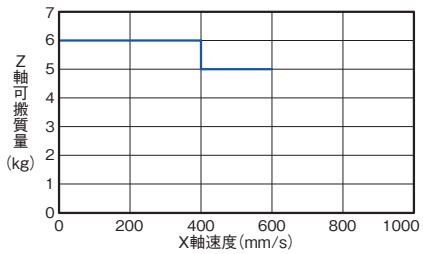


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C3(G)

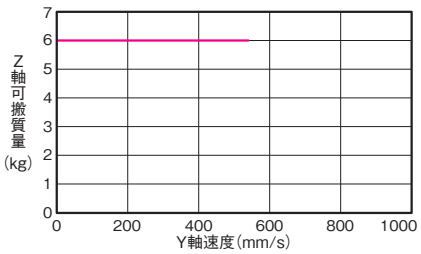
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



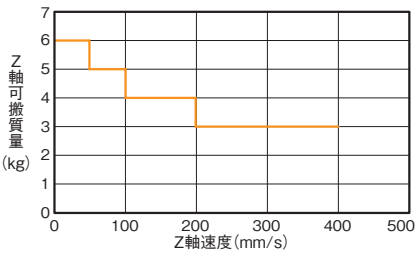
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



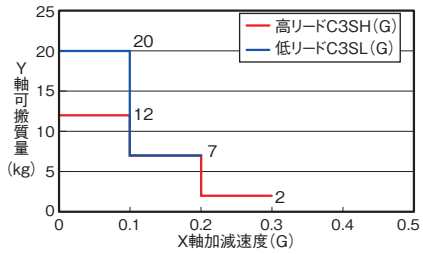
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

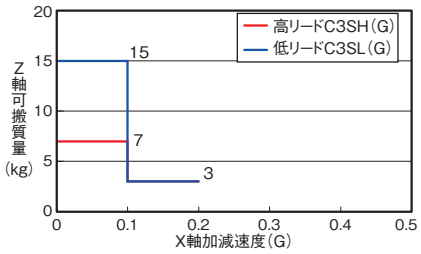
■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/Z軸の可搬質量が変わります。

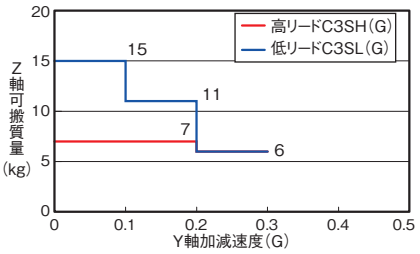


Z軸



Z軸

Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変ります。



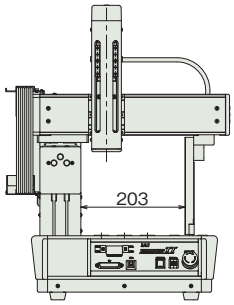
寸法図

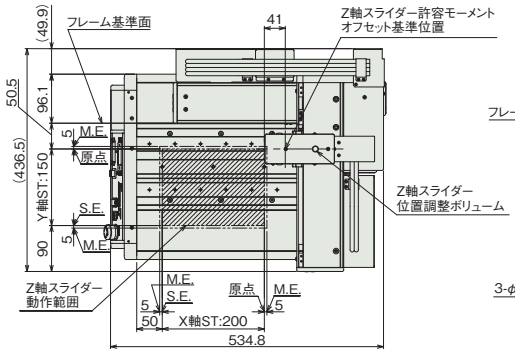
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

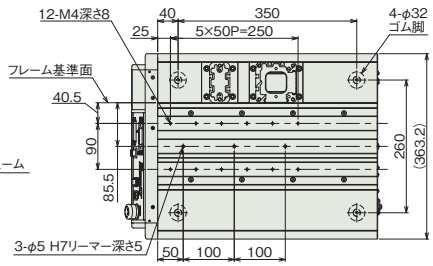
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

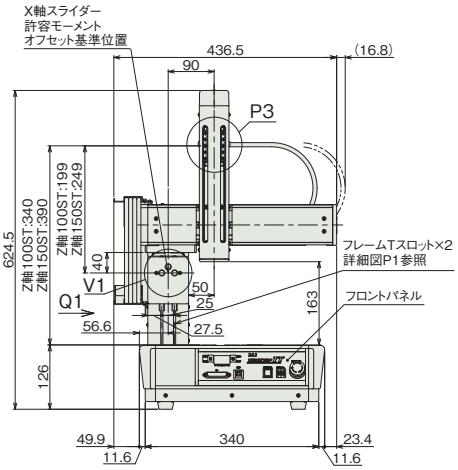
■ACサーボモーータイプ
もしくはパルスモータータイプで
支柱追加(AP)の寸法図

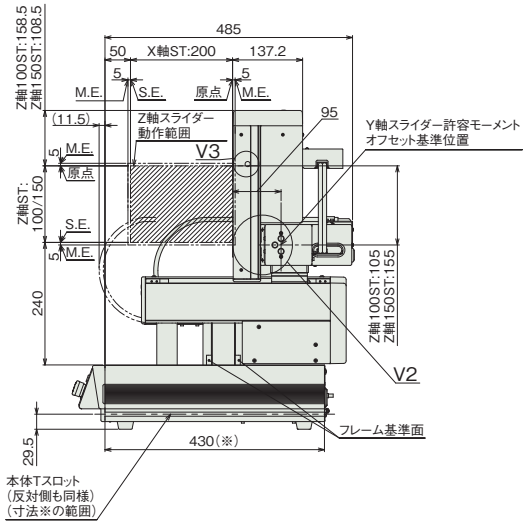


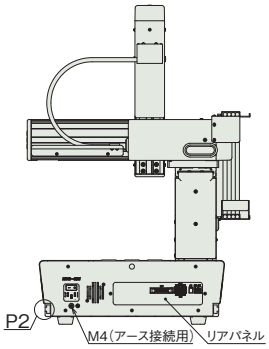


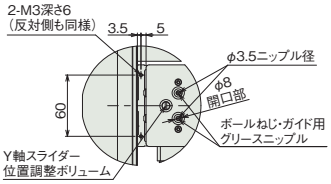


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

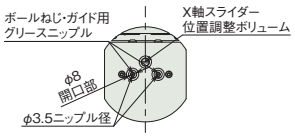




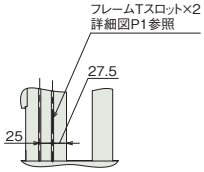




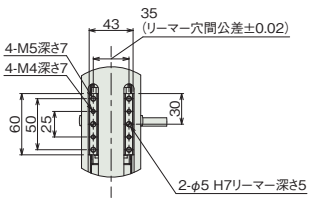
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



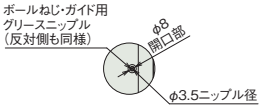
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



矢視 Q1



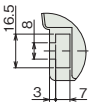
詳細図 P3
Z軸スライダー詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	29.3kg
テーブル部積載重量 (注3)	40kg

(注3) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C3S□(G)-30-25
TTA-C3(G)-30-25

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

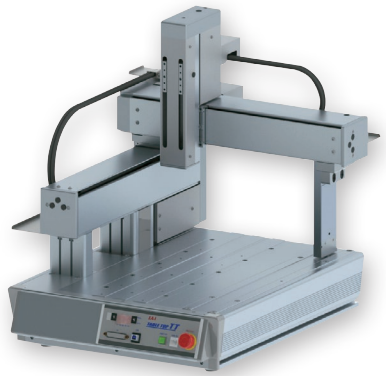
TTA - [ ] - WA - 30 [ ] - 25 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3SL C3SLG C3SH C3SHG C3 C3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	25 250mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照

CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3SL(G)-30-25	–	–
TTA-C3SH(G)-30-25	–	–
TTA-C3(G)-30-25	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

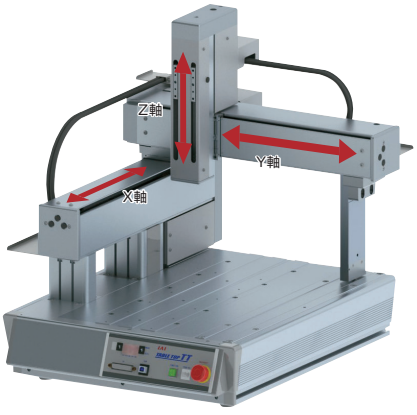
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

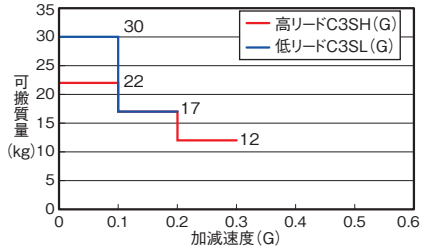
項目			内容		
			C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	750	700
		Y軸	600	800	640
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	300		
		Y軸	250		
		Z軸	100/150		

項目		内容		
		C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

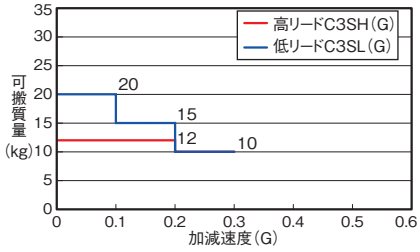
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

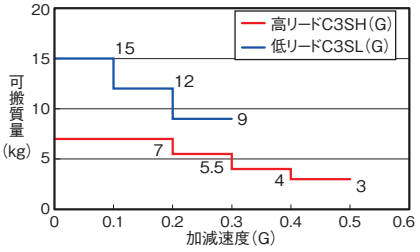
X軸



Y軸



Z軸

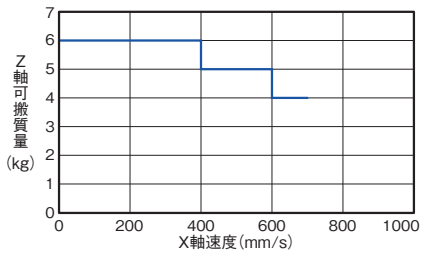


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C3(G)

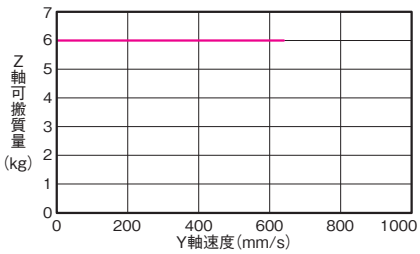
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



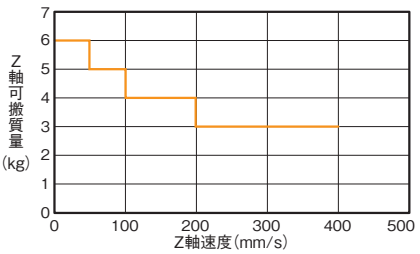
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



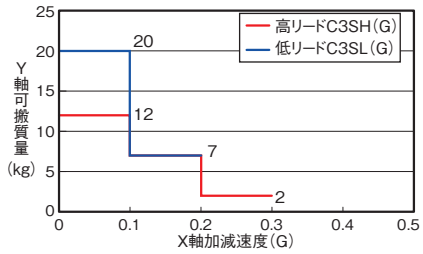
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

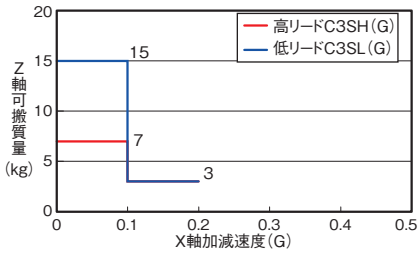
■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/Z軸の可搬質量が変わります。

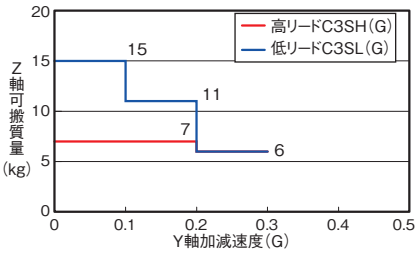


Z軸



Z軸

Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変ります。

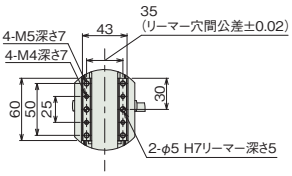


寸法図

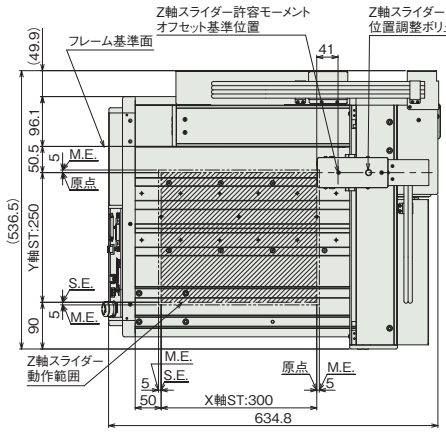
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

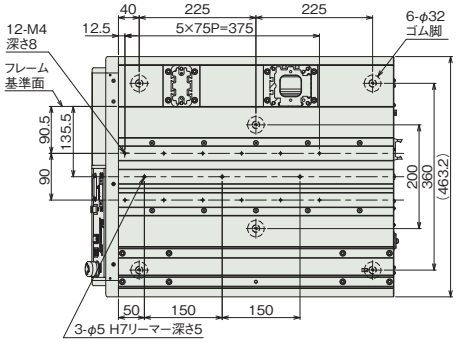
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

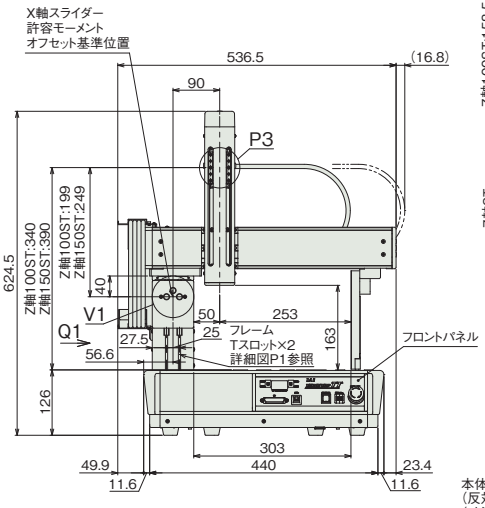


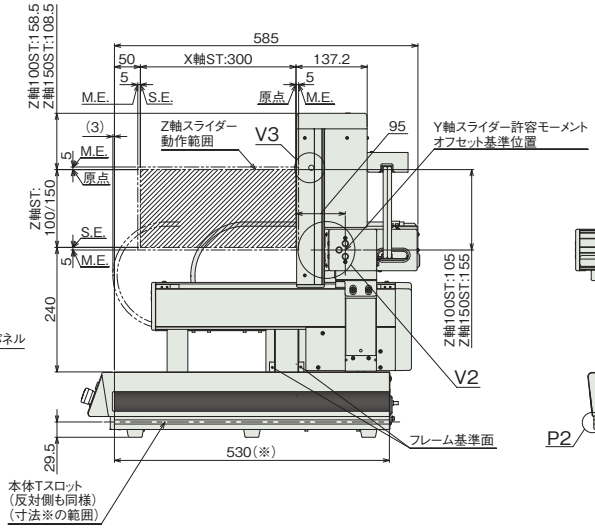
詳細図 P3
Z軸スライダー詳細

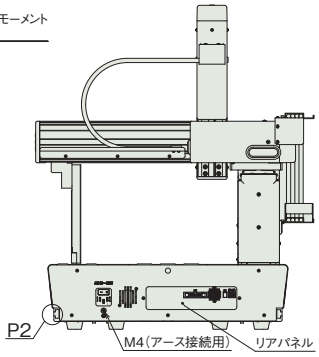


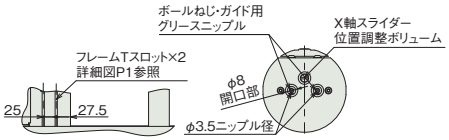


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図







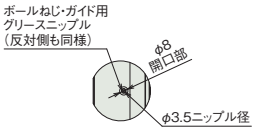


矢視 Q1

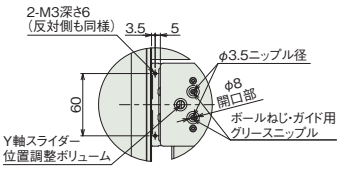
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



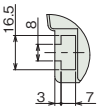
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	37.3kg
テーブル部積載重量(注2)	60kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C3S□(G)-40-35
TTA-C3(G)-40-35

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

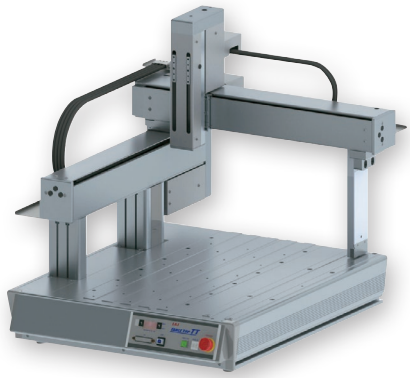
TTA - [ ] - WA - 40 [ ] - 35 [ ] - [ ] B [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C3SL C3SLG C3SH C3SHG C3 C3G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	40 400mm	NM	35 350mm	NM	10 100mm 15 150mm	NM	NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着 プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション 価格表参照

CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3SL(G)-40-35	–	–
TTA-C3SH(G)-40-35	–	–
TTA-C3(G)-40-35	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

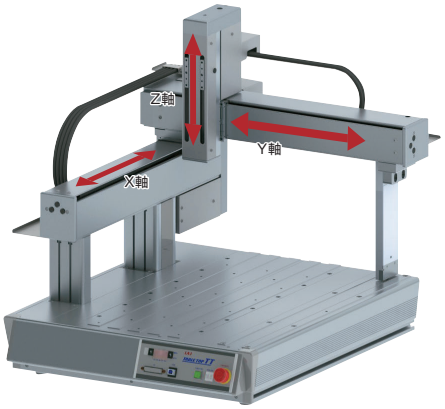
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

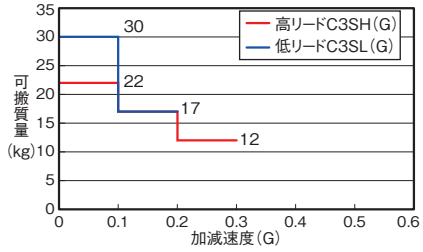
項目			内容 C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	850	800
		Y軸	600	1000	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	400		
		Y軸	350		
		Z軸	100/150		

項目		内容 C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C10
	Y軸		タイミングベルトで1:1.2減速	タイミングベルトで1.5:1増速
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

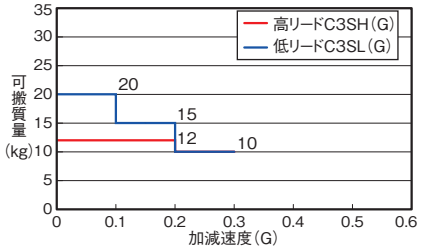
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 C3SL(G)/C3SH(G)

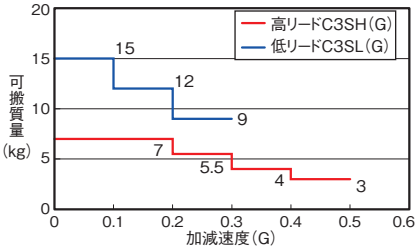
X軸



Y軸



Z軸

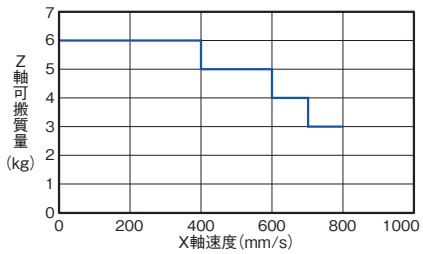


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 C3(G)

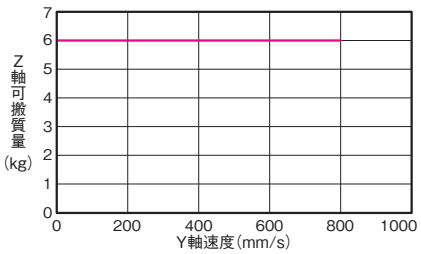
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



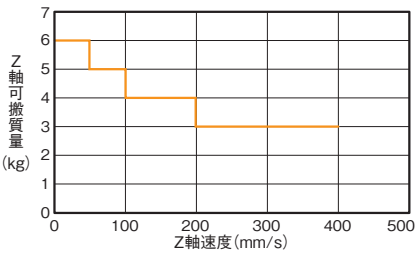
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



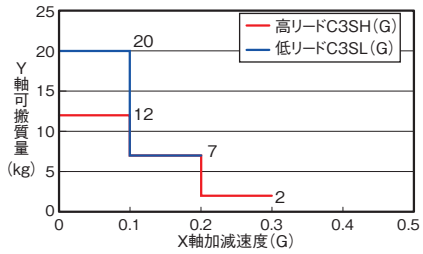
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

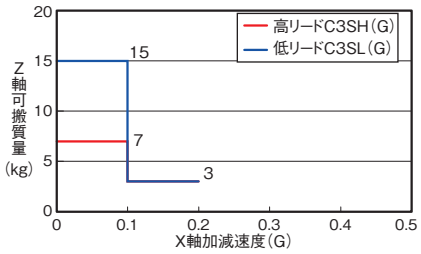
■サーボモーター搭載機種 C3SL(G)/C3SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/Z軸の可搬質量が変わります。

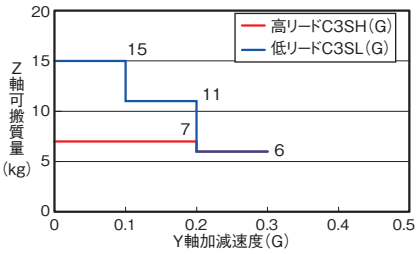


Z軸



Z軸

Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変ります。

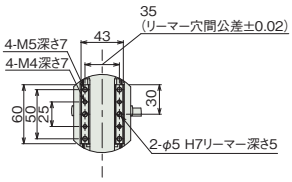


寸法図

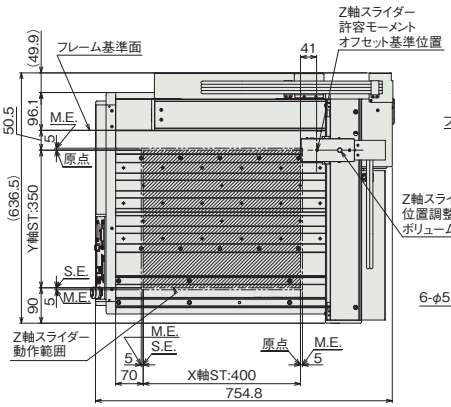
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

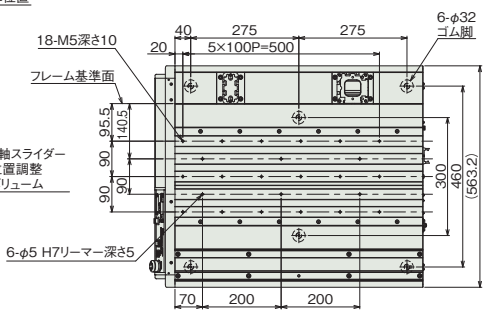
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

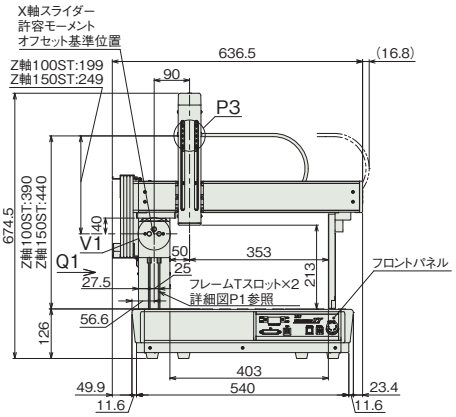


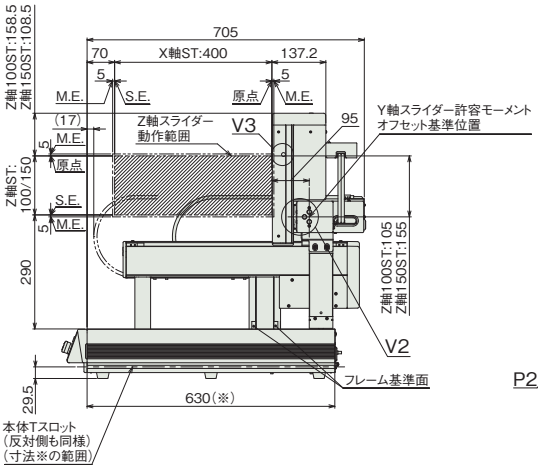
詳細図 P3
Z軸スライダー詳細

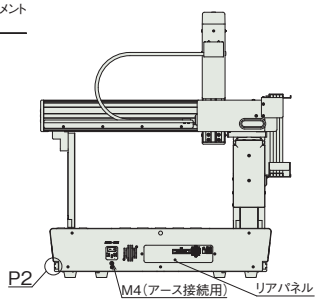


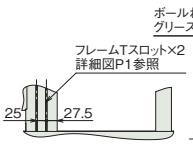


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

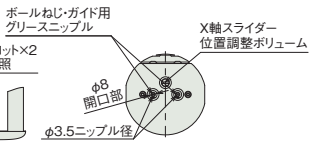








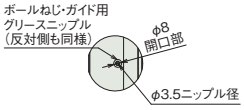
矢視 Q1



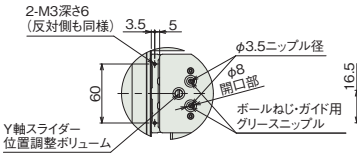
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



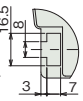
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	44.3kg
テーブル部積載重量(注2)	80kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C3S□(G)-50-45
TTA-C3(G)-50-45

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - [シリーズ] - [タイプ] - WA - [エンコーダー種類] - 50 [X軸ストローク] [X軸オプション] - 45 [Y軸ストローク] [Y軸オプション] - [Z軸ストローク] B [Z軸オプション] - [標準I/Oスロット] - [拡張I/Oスロット1] - [拡張I/Oスロット2] - [I/Oケーブル長] - [電源ケーブル仕様] - [オプション]

シリーズ	
TTA	

タイプ	
C3SL	
C3SLG	5-579ページタイプ説明参照
C3SH	
C3SHG	
C3	
C3G	

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

X軸ストローク	X軸オプション
50	500mm
	NM

Y軸ストローク	Y軸オプション
45	450mm
	NM

Z軸ストローク	
10	100mm
15	150mm

Z軸オプション	
NM	

標準I/Oスロット	
NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2
下記拡張I/Oスロット表参照	

I/Oケーブル長	
0	無し
2	2m
3	3m
5	5m

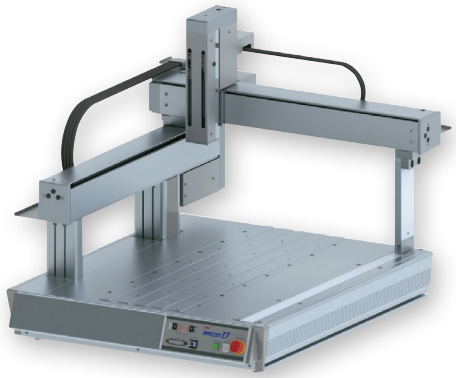
電源ケーブル仕様	
PU	本体側装着プラグのみ
1	AC100V用電源ケーブル(2m)
2	AC200V用電源ケーブル(2m)

オプション
下記オプション価格表参照

CE　RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表(標準価格)

型式	標準価格	
	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C3SL(G)-50-45	–	–
TTA-C3SH(G)-50-45	–	–
TTA-C3(G)-50-45	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。(「可搬質量と速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

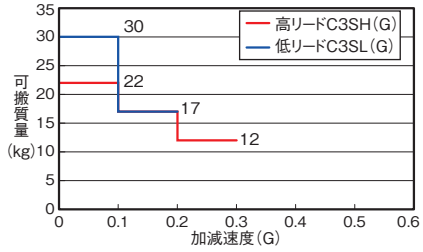
項目			内容		
			C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
最大可搬質量(kg)		X軸	—	—	—
		Y軸	—	—	—
		Z軸	15	7	6
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	X軸	600	1000	800
		Y軸	600	1000	800
		Z軸	170	400	400
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
押付け		押付け時最大推力(N)	—	—	—
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク(mm)		X軸	500		
		Y軸	450		
		Z軸	100/150		

項目		内容		
		C3SL(G)	C3SH(G)	C3(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C10
	Y軸		タイミングベルトで1:1.2減速	タイミングベルトで1.5:1増速
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当		ボールねじ φ10mm 転造C10
		タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下	0.02mm以下	
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m Mb:35.0N·m Mc:74.0N·m		
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m Mb:11.5N·m Mc:24.3N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		—		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

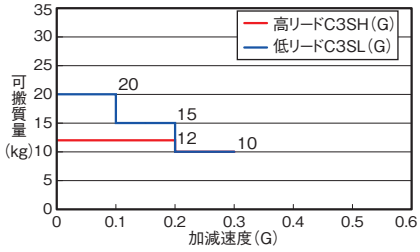
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

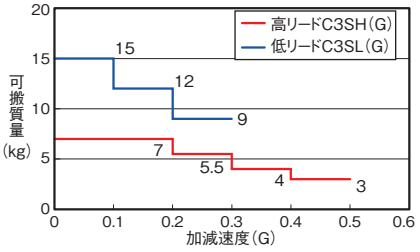
X軸



Y軸



Z軸

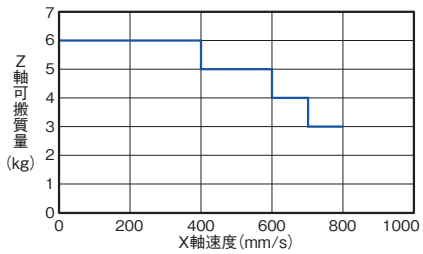


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C3(G)

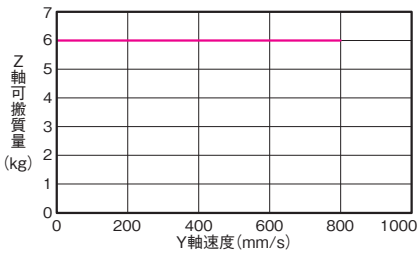
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



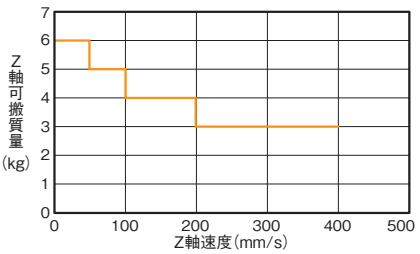
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



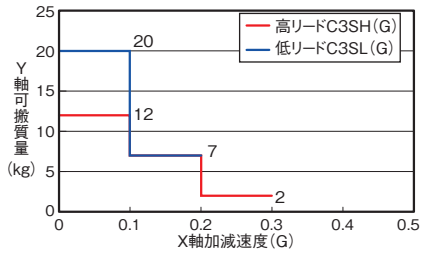
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

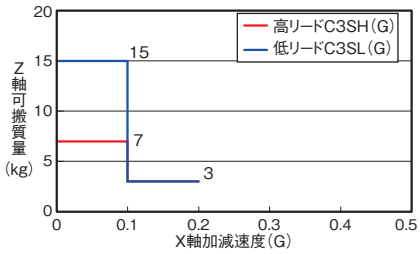
■サーボモーター搭載機種　C3SL(G)/C3SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/Z軸の可搬質量が変わります。

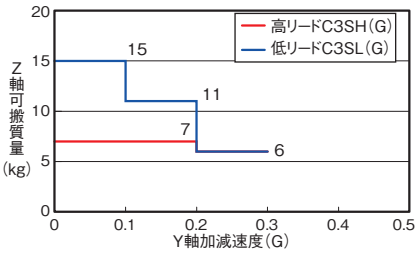


Z軸



Z軸

Y軸の加減速度により、Z軸の可搬質量が変ります。

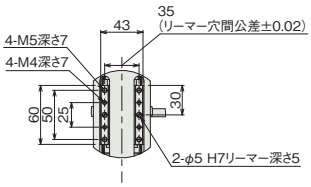


寸法図

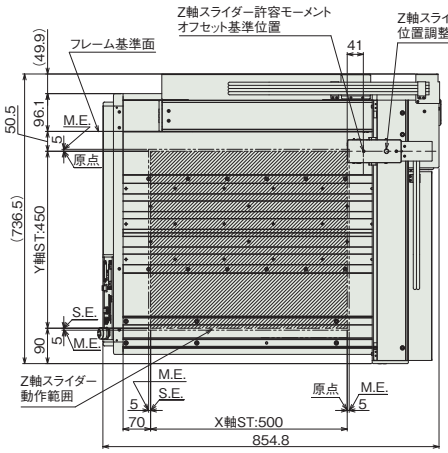
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

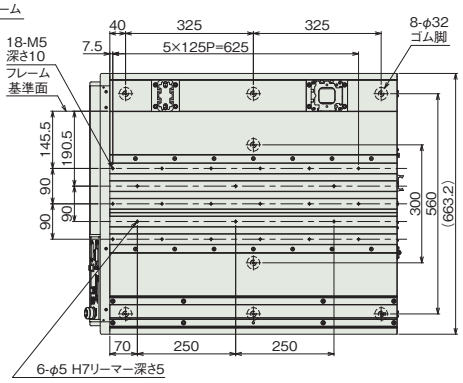
(注) 本体にワークを固定する場合は、支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

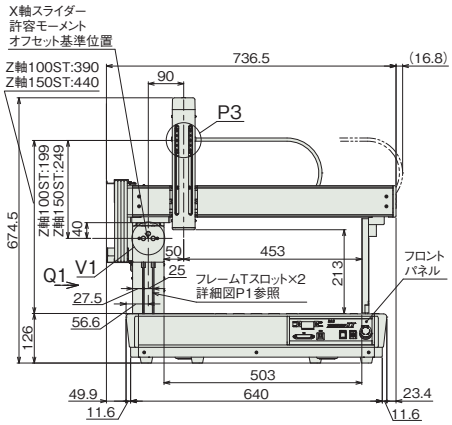


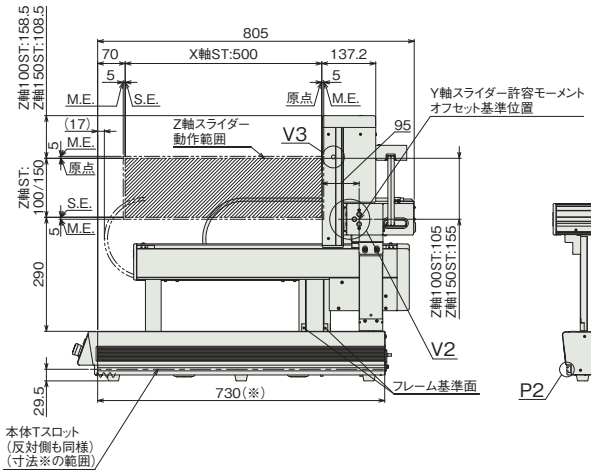
詳細図 P3
Z軸スライダー詳細

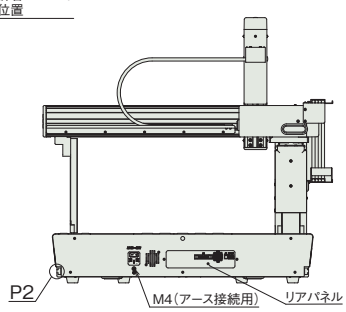


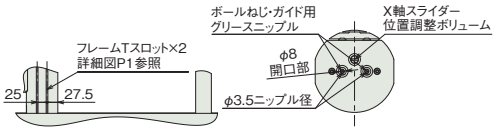


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図







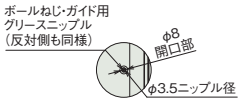


矢視 Q1

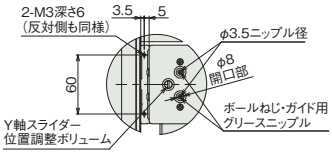
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



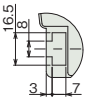
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 V3
Z軸スライダーグリース給油口



詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 P2
本体Tスロット詳細

■質量

項目	質量
本体質量	51.3kg
テーブル部積載重量 (注2)	100kg

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C4S□(G)-20-15
TTA-C4(G)-20-15

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 20 □ - 15 □ - □ B □ - □ MR - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C4SL C4SLG 5-579ページ C4SH タイプ説明 C4SHG 参照 C4 C4G	WA バッテリーレスアブソ	20 200mm	NM	15 150mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)		NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C4SL(G)-20-15	–	–	–	–
TTA-C4SH(G)-20-15	–	–	–	–
TTA-C4(G)-20-15	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
20-15タイプ用支柱追加(注1)	AP	5-685	–
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター右折返し(標準装備)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注2)	5-687	–

(注1) 20-15タイプ用支柱追加(AP)は、パルスモーター仕様の場合のみ選択できます。ACサーボモーター仕様はオプションなしで支柱が標準装備となります。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

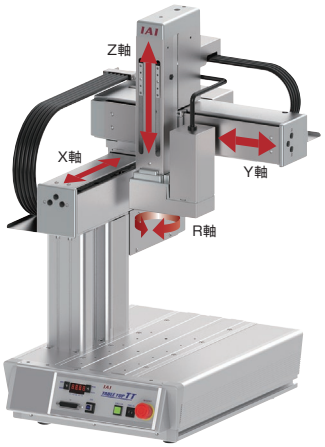
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)
(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	600	600
		Y軸(mm/s)	600	600	540
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け		押付け時最大推力(N)	ー	ー	ー
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	200		
		Y軸(mm)	150		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

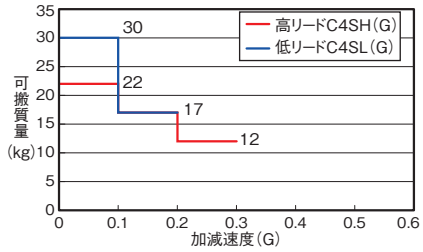
(注)　張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m　Mb:35.0N·m　Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m　Mb:11.5N·m　Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m^2		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

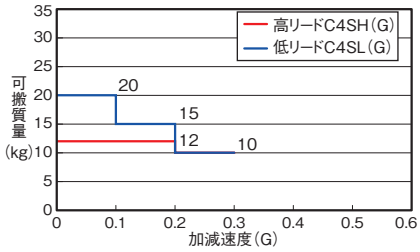
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

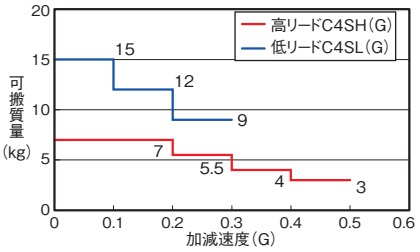
X軸



Y軸



Z軸

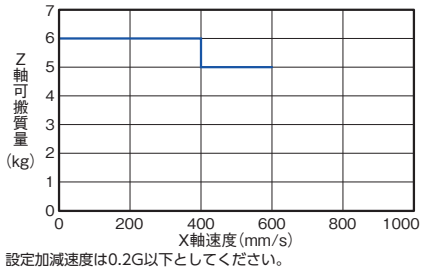


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C4(G)

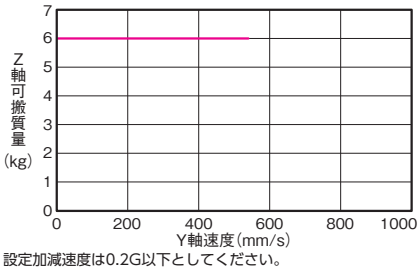
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



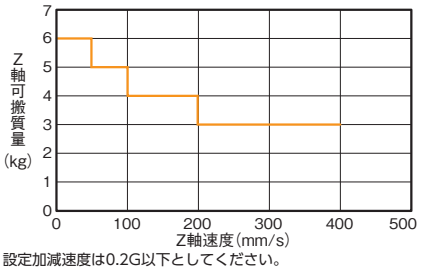
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



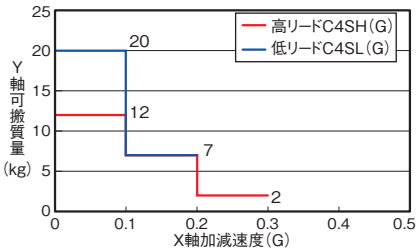
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

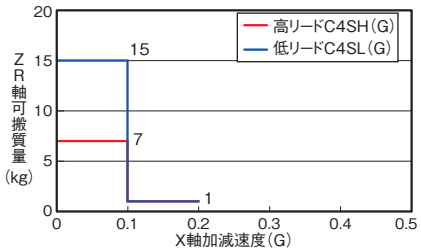
■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/ZR軸の可搬質量が変わります。

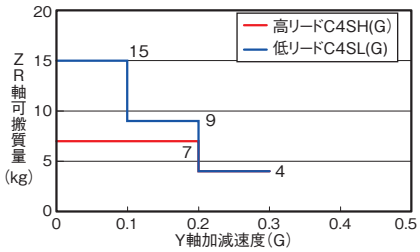


ZR軸



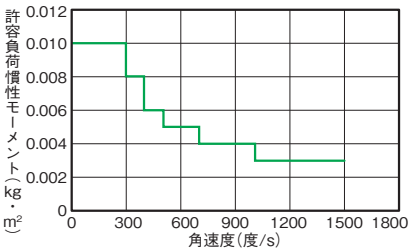
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変ります。



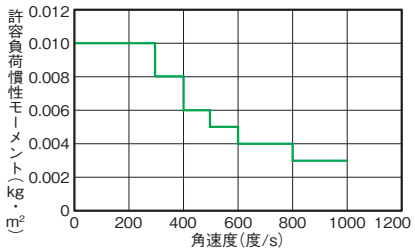
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　C4(G)



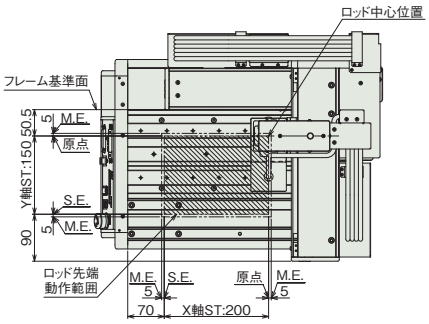
許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

寸法図

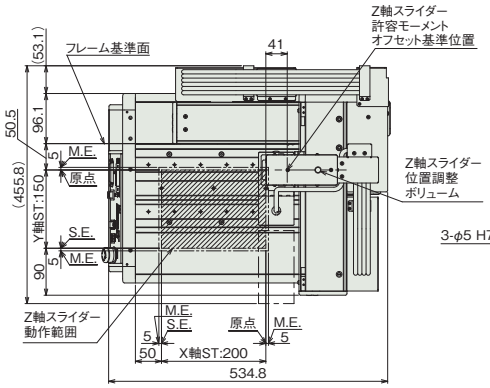
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

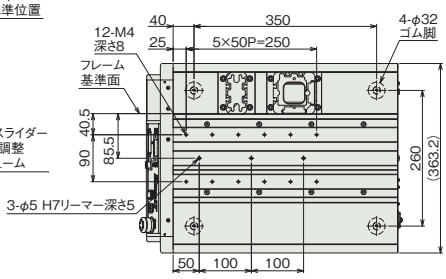
※1 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 本体にワークを固定する場合は支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

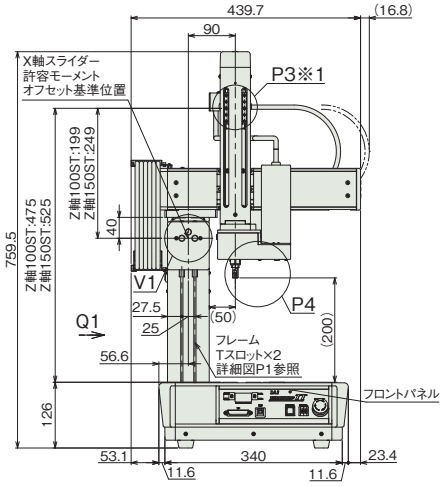


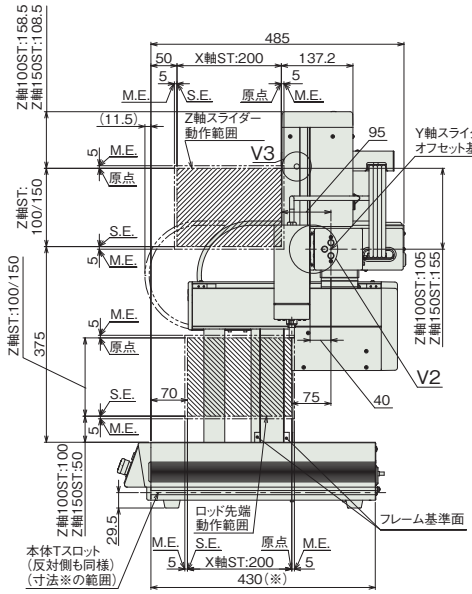
ロッド先端動作範囲

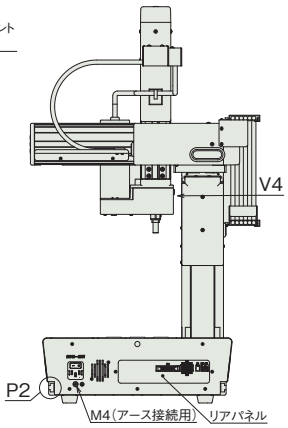




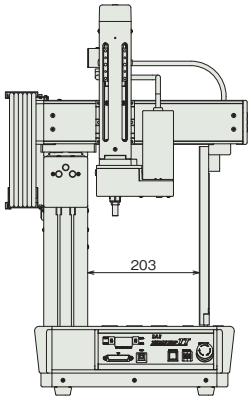
本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

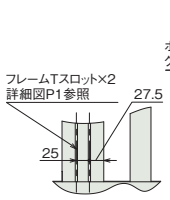




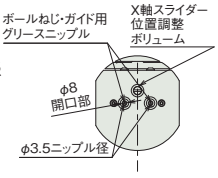


■ACサーボモータータイプ
もしくはパルスモータータイプで
支柱追加(AP)の寸法図

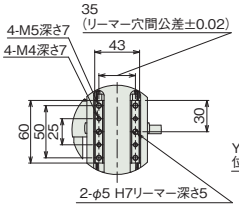




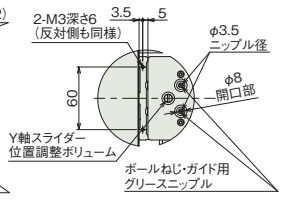
矢視 Q1



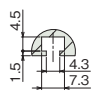
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



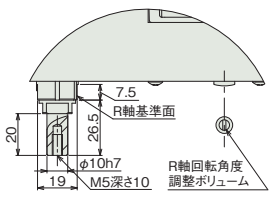
詳細図 P3※1
Z軸スライダー詳細



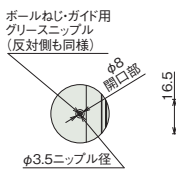
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



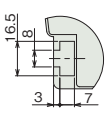
詳細図 P1
フレームTスロット詳細



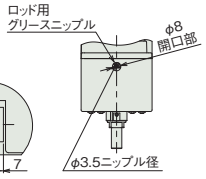
詳細図 P4
ロッド先端部詳細



詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



詳細図 P2
本体Tスロット
詳細



矢視 V4
ロッドグリース
給油口

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	31.3kg	36.3kg
テーブル部積載重量(注3)	40kg	

(注3) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C4S□(G)-30-25
TTA-C4(G)-30-25

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 30 □ - 25 □ - □ B □ - □ MR - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C4SL C4SLG 5-579ページ C4SH タイプ説明 C4SHG 参照 C4 C4G	WA バッテリーレスアブソ	30 300mm	NM	25 250mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)		NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C4SL(G)-30-25	–	–	–	–
TTA-C4SH(G)-30-25	–	–	–	–
TTA-C4(G)-30-25	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
本体金具付仕様(金具4個付) X軸ストローク20/30	FT4	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター右折返し(標準装備)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク20/30	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

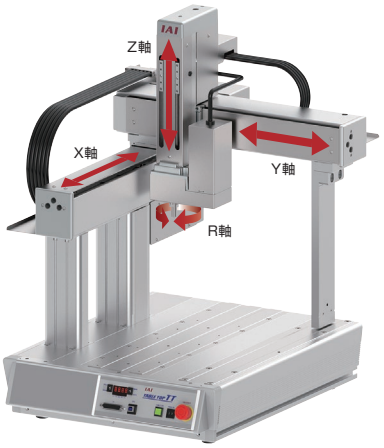
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	750	700
		Y軸(mm/s)	600	800	640
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け		押付け時最大推力(N)	ー	ー	ー
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	300		
		Y軸(mm)	250		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

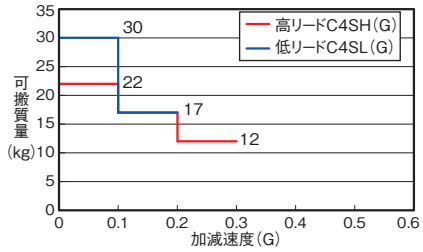
(注)　張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m　Mb:35.0N·m　Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m　Mb:11.5N·m　Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m²		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

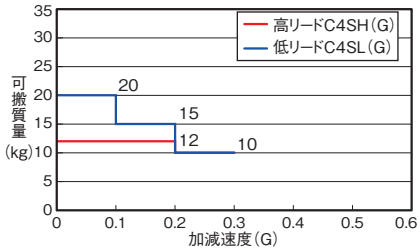
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

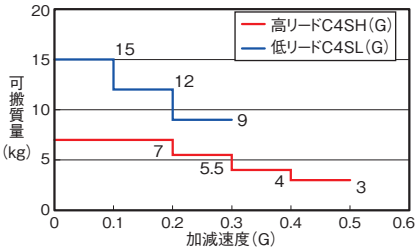
X軸



Y軸



Z軸

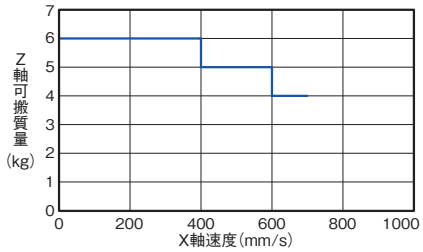


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C4(G)

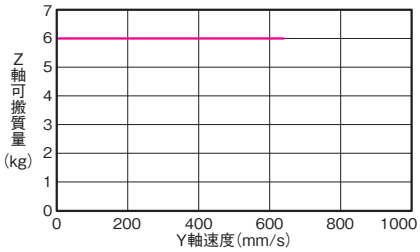
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



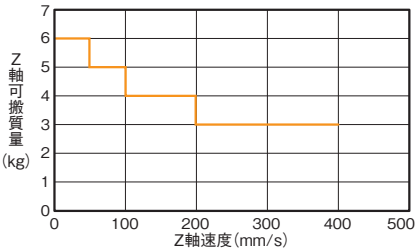
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



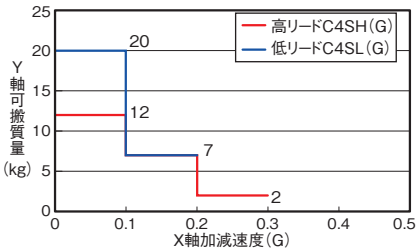
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

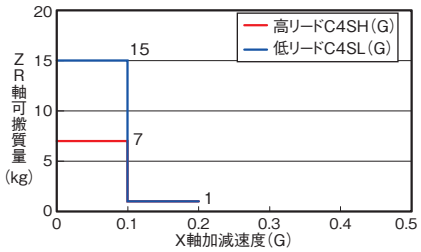
■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/ZR軸の可搬質量が変わります。

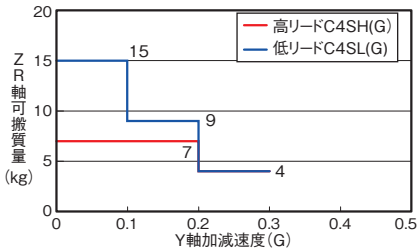


ZR軸



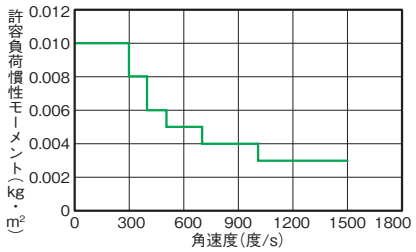
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変ります。



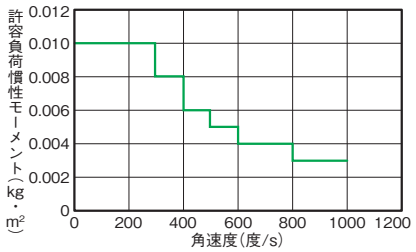
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　C4(G)



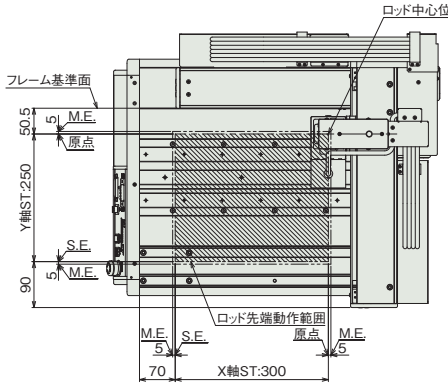
許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

寸法図

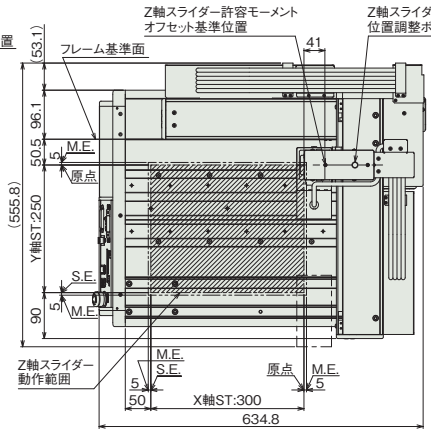
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

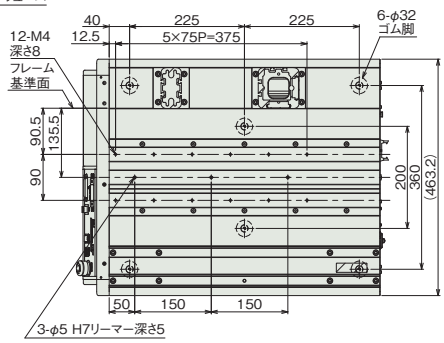
※1 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 本体にワークを固定する場合は支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

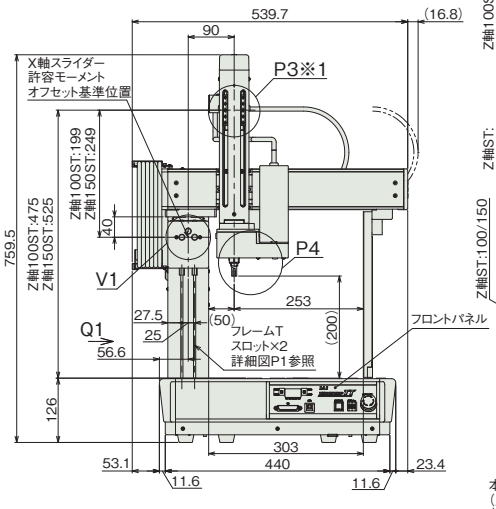


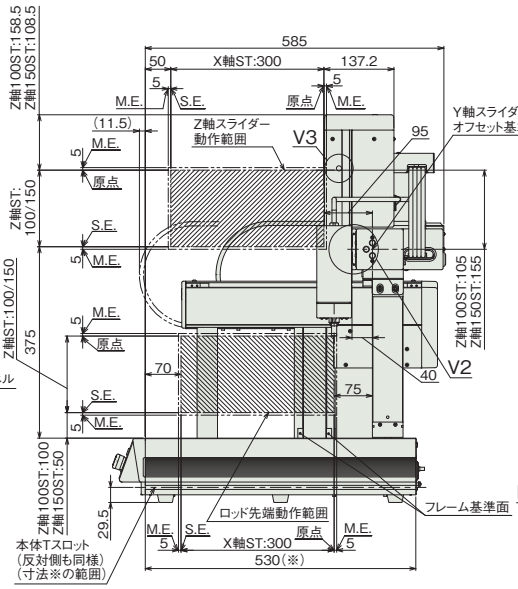
ロッド先端動作範囲

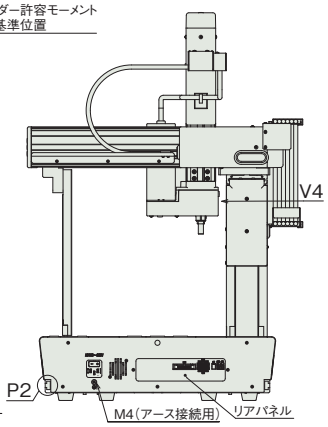


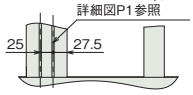


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

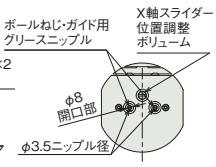




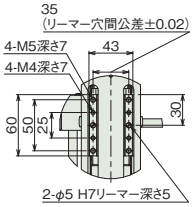




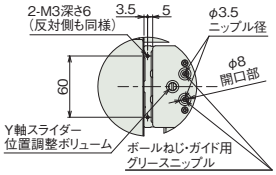
矢視 Q1



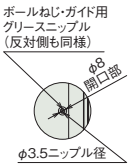
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



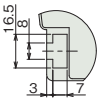
詳細図 P3※1
Z軸スライダー詳細

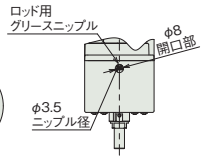


詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



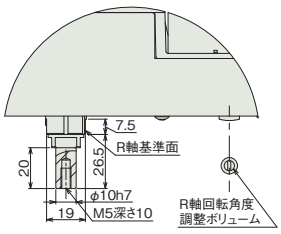
詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口


詳細図 P2
本体Tスロット
詳細



矢視 V4
ロッドグリース
給油口


詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P4
ロッド先端部詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	39.3kg	41.3kg
テーブル部積載重量(注2)	60kg	

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C4S□(G)-40-35
TTA-C4(G)-40-35

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 40 □ - 35 □ - □ B □ - □ MR - □ - □ - □ - □ - □ - □

	シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
		C4SL C4SLG C4SH C4SHG C4 C4G 5-579ページタイプ説明参照	WA バッテリーレスアブソ	40 400mm	NM	35 350mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度（原点リミットスイッチ付き）		NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用電源ケーブル(2m) 2 AC200V用電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

（注）CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C4SL(G)-40-35	–	–	–	–
TTA-C4SH(G)-40-35	–	–	–	–
TTA-C4(G)-40-35	–	–	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター右折返し(標準装備)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表（標準価格）

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	850	800
		Y軸(mm/s)	600	1000	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け		押付け時最大推力(N)	ー	ー	ー
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	400		
		Y軸(mm)	350		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

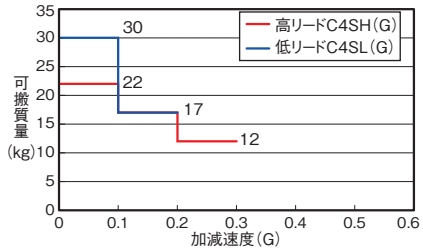
(注)　張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m　Mb:35.0N·m　Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m　Mb:11.5N·m　Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m^2		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

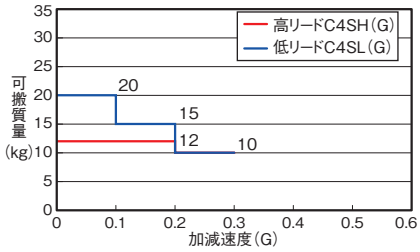
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

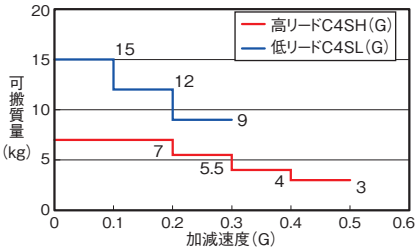
X軸



Y軸



Z軸

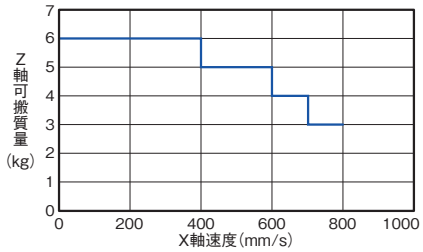


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C4(G)

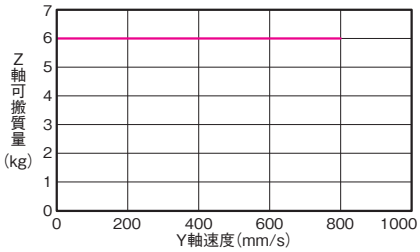
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



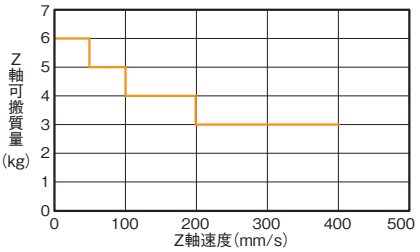
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



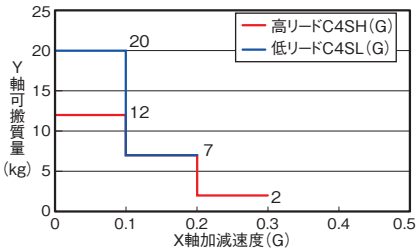
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

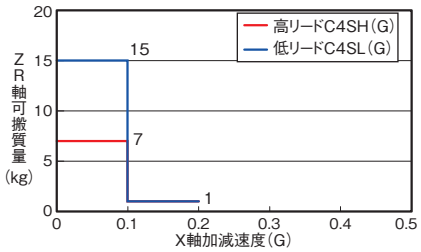
■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/ZR軸の可搬質量が変わります。

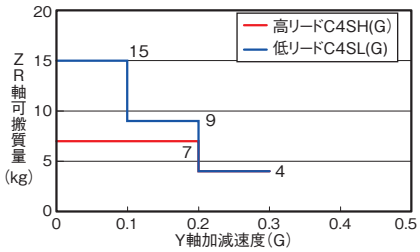


ZR軸



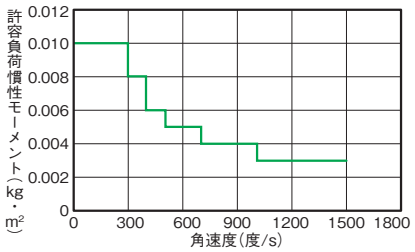
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変ります。



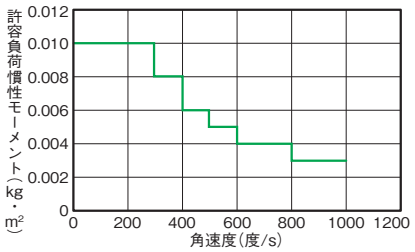
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　C4(G)



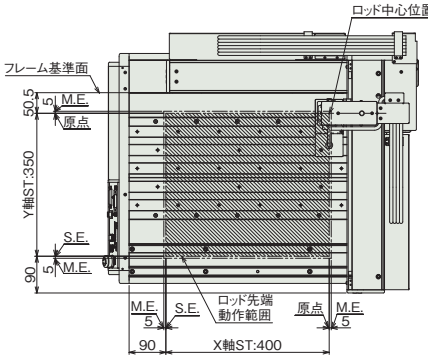
許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

寸法図

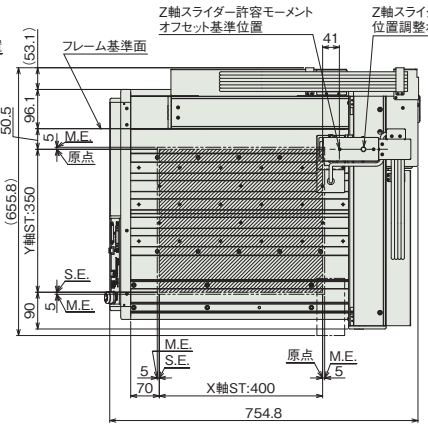
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

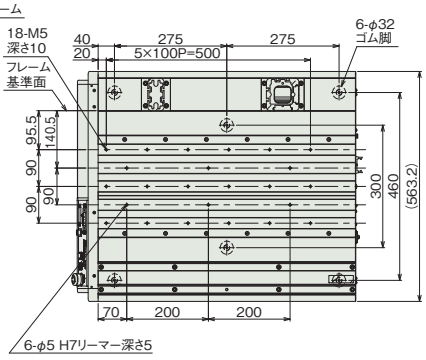
※1 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 本体にワークを固定する場合は支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

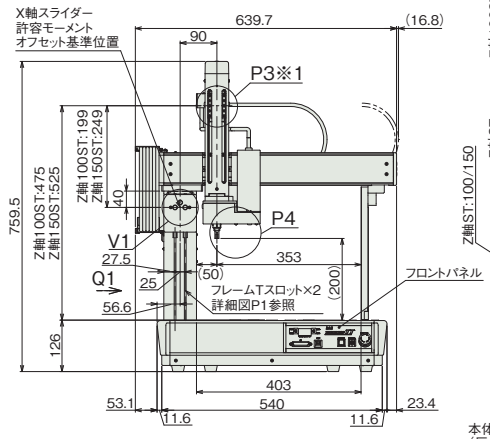


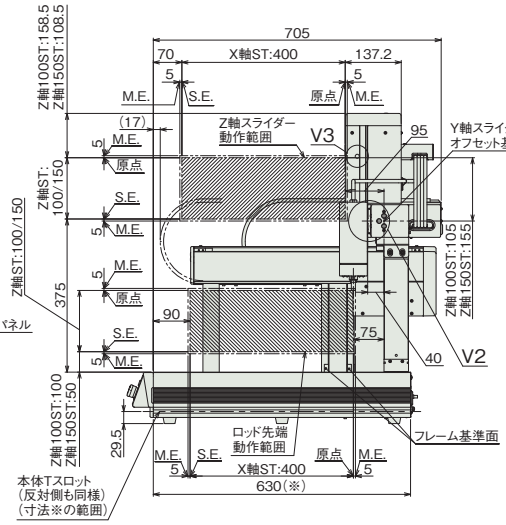
ロッド先端動作範囲

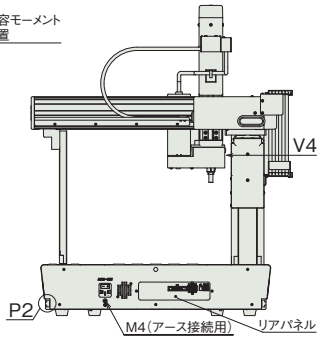


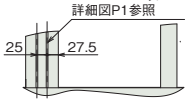


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

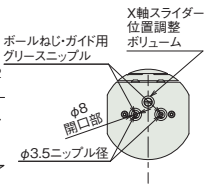




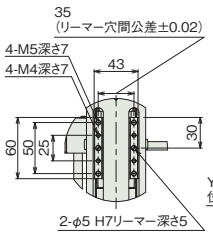




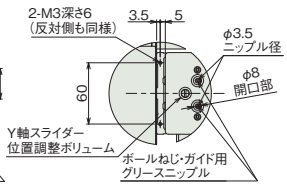
矢視 Q1



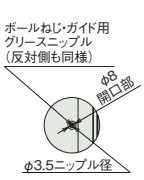
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



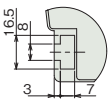
詳細図 P3※1
Z軸スライダー詳細



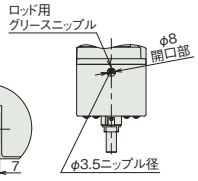
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



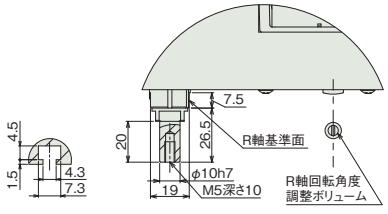
詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



詳細図 P2
本体Tスロット
詳細



矢視 V4
ロッドグリース
給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細
詳細図 P4
ロッド先端部詳細

■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	46.3kg	48.3kg
テーブル部積載重量(注2)	80kg	

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

TTA-C4S□(G)-50-45
TTA-C4(G)-50-45

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　24v ACサーボモーター

■型式項目

TTA - □ - WA - 50 □ - 45 □ - □ B □ - □ MR - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	X軸オプション	Y軸ストローク	Y軸オプション	Z軸ストローク	Z軸オプション	R軸ストローク	R軸オプション	標準I/Oスロット	拡張I/Oスロット1	拡張I/Oスロット2	I/Oケーブル長	電源ケーブル仕様	オプション
TTA	C4SL C4SLG C4SH C4SHG C4 C4G 5-579ページ タイプ説明 参照	WA バッテリーレスアブソ	50 500mm	NM	45 450mm	NM	10 100mm 15 150mm	CO NM	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミットスイッチ付き)		NP NPN仕様 PN PNP仕様	下記拡張I/Oスロット表参照	下記拡張I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	PU 本体側装着プラグのみ 1 AC100V用 電源ケーブル(2m) 2 AC200V用 電源ケーブル(2m)	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみ対応しています。

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-C4SL(G)-50-45	–	–	–	–
TTA-C4SH(G)-50-45	–	–	–	–
TTA-C4(G)-50-45	–	–	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(Z軸標準装備)	B	5-685	–
Z軸カバー付	CO	5-685	–
本体金具付仕様(金具6個付) X軸ストローク40/50	FT6	5-685	–
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	–
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	–
モーター右折返し(標準装備)	MR	5-686	–
原点逆仕様	NM	5-686	–
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	–
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	–
サイドスロット180mm取付け仕様 X軸ストローク40/50	SLT0	5-686	–
追加スイッチ	(注1)	5-687	–

(注1) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

拡張I/Oスロット価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード(NPN仕様)	NP	–	EtherNet/IP接続ボード	EP	–
拡張PIOボード(PNP仕様)	PN	–	EtherCAT接続ボード	EC	–
DeviceNet接続ボード	DV	–	IAネット接続ボード	IA	–
CC-Link接続ボード	CC	–	RS232C接続ボード	SE1	–
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	–	RS485接続ボード	SE2	–

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

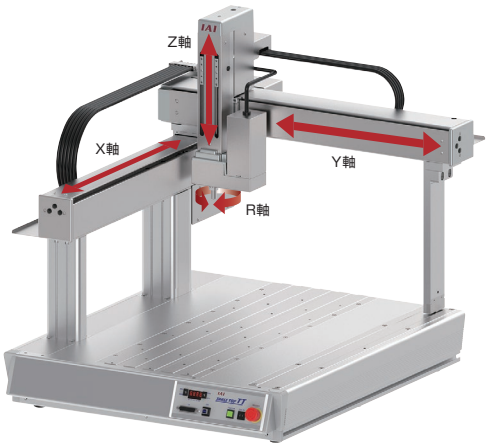
(1) 可搬質量によって最大加減速度が異なります。(「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。(「可搬質量と速度の相関図」、「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)

(2) 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。

(3) 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。(動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)

(4) 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

各軸の動作方向



メインスペック

項目			内容		
			C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
リード	ボールねじリード(mm)	X軸	8	13.3相当	24相当
		Y軸	8	13.3相当	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	ー		
最大可搬質量(kg)		Z軸	15	7	6
		R軸			
速度/加減速度	最高速度	X軸(mm/s)	600	1000	800
		Y軸(mm/s)	600	1000	800
		Z軸(mm/s)	170	400	400
		R軸(度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度(G)	X軸	0.2	0.3	0.2
		Y軸	0.3	0.3	0.2
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け		押付け時最大推力(N)	ー	ー	ー
ブレーキ(Z軸標準装備)		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	15	7	6
ストローク		X軸(mm)	500		
		Y軸(mm)	450		
		Z軸(mm)	100/150		
		R軸(度)	±180/±360		

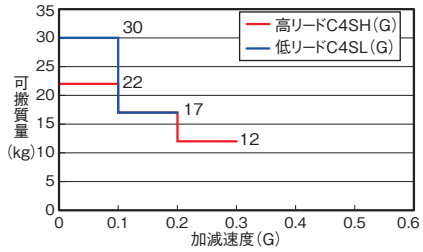
(注)　張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

項目		内容		
		C4SL(G)	C4SH(G)	C4(G)
駆動方式	X軸	ボールねじ φ12mm 転造C5相当	ボールねじ φ12mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ12mm 転造C10 タイミングベルトで1.5:1増速
	Y軸			
	Z軸	ボールねじ φ10mm 転造C5相当 タイミングベルトで1:1.4減速	タイミングベルトで1:1.2減速	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	X軸	±0.005mm		±0.01mm
	Y軸			
	Z軸			
	R軸	±0.008度		±0.01度
ロストモーション	X軸	0.025mm以下	0.04mm以下	0.05mm以下
	Y軸			
	Z軸	0.02mm以下		
	R軸	0.06度以下		0.06度以下
静的許容モーメント	Z軸	Ma:35.0N·m　Mb:35.0N·m　Mc:74.0N·m		
	R軸			
動的許容モーメント	Z軸	Ma:11.5N·m　Mb:11.5N·m　Mc:24.3N·m		
	R軸			
最大負荷慣性モーメント	R軸	0.01kg·m^2		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		ー		
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2		
海外対応規格		CEマーク(安全カテゴリ対応タイプのみ対応)、RoHS指令		
モーター種類		ACサーボモーター		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

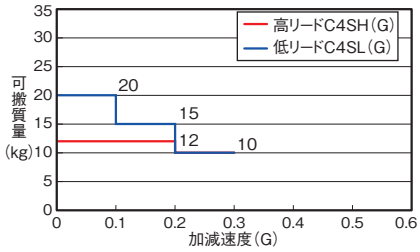
加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

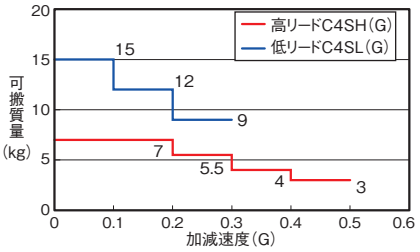
X軸



Y軸



Z軸

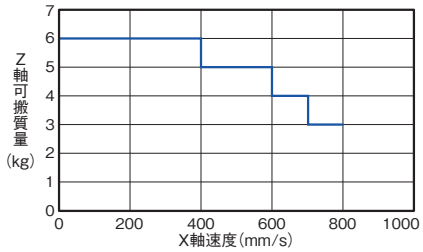


可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種　C4(G)

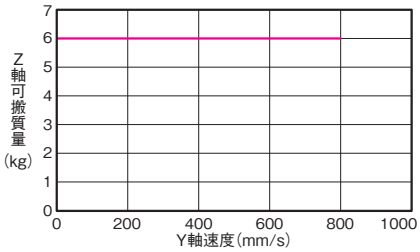
パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。
下表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。
Z軸の可搬質量により、X軸Y軸の最高速度が変わります。

X軸



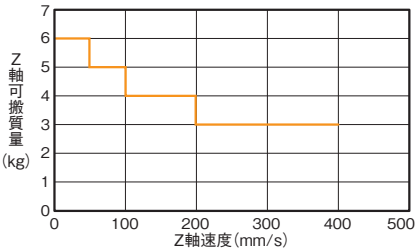
設定加減速度は0.2G以下としてください。

Y軸



設定加減速度は0.2G以下としてください。

Z軸



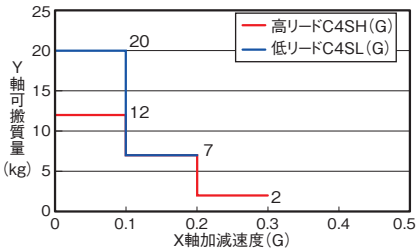
設定加減速度は0.2G以下としてください。

加減速度と可搬質量の相関図

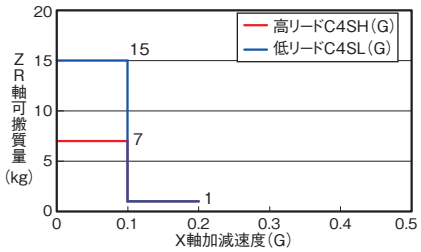
■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)

Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/ZR軸の可搬質量が変わります。

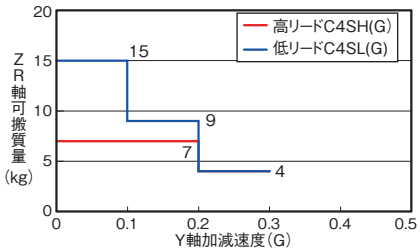


ZR軸



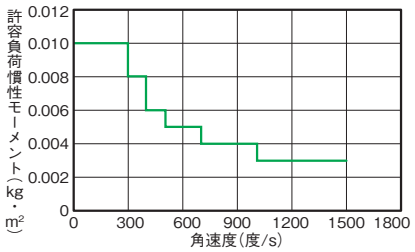
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変ります。



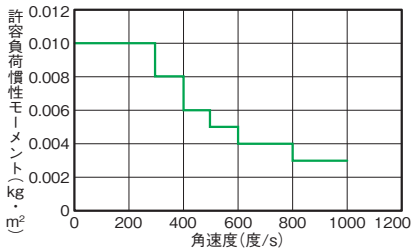
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種　C4SL(G)/C4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m²	300度/s	0.05G
0.008kg·m²	400度/s	0.1G
0.006kg·m²	500度/s	0.2G
0.005kg·m²	700度/s	0.5G
0.004kg·m²	1000度/s	1G
0.003kg·m²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種　C4(G)



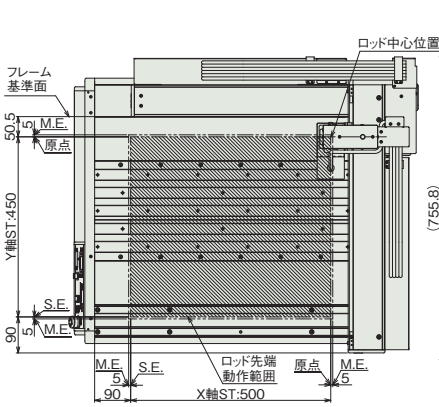
許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg・m²	100度/s	0.1G
0.010kg・m²	200度/s	0.1G
0.010kg・m²	300度/s	0.1G
0.008kg・m²	400度/s	0.18G
0.006kg・m²	500度/s	0.28G
0.005kg・m²	600度/s	0.4G
0.004kg・m²	700度/s	0.55G
0.004kg・m²	800度/s	0.7G
0.003kg・m²	900度/s	0.9G
0.003kg・m²	1000度/s	1.1G

寸法図

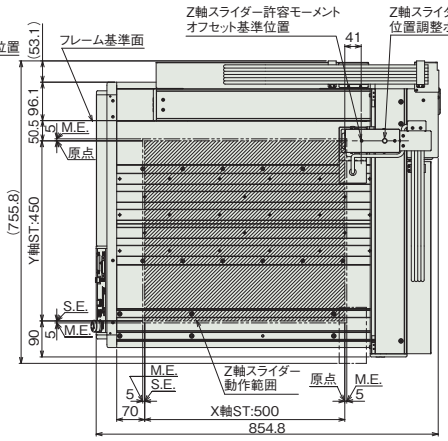
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

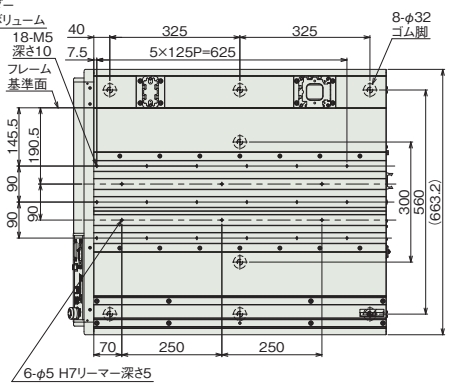
※1 オプションでカバー付(型式：CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 本体にワークを固定する場合は支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

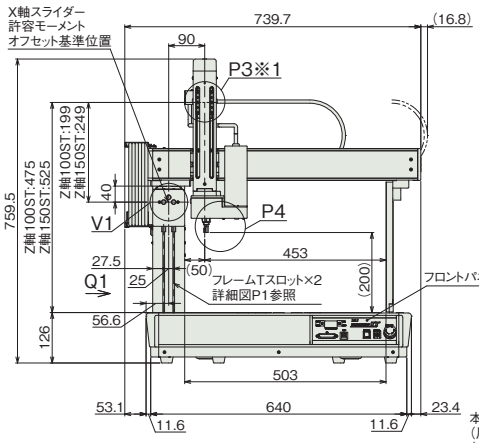


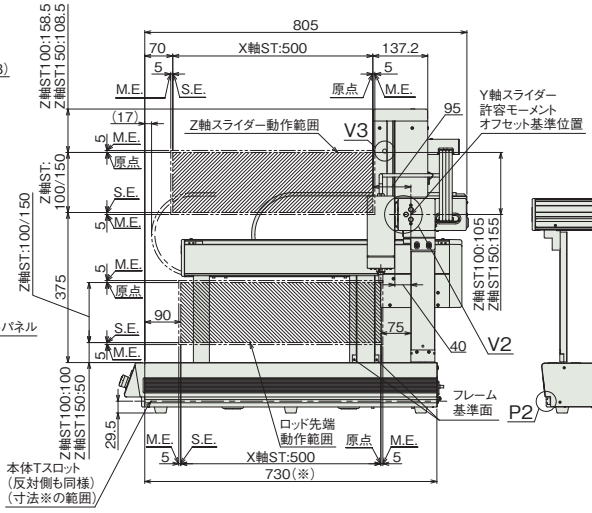
ロッド先端動作範囲

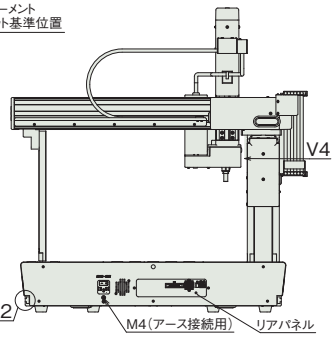


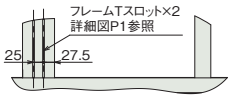


本体上面穴配置図
本体下面ゴム脚配置図

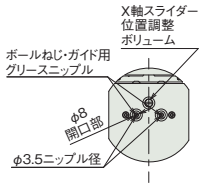




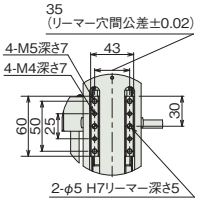




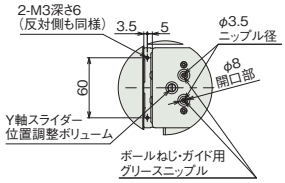
矢視 Q1



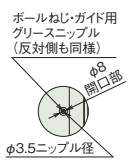
詳細図 V1
X軸スライダーグリース給油口



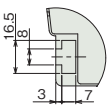
詳細図 P3※1
Z軸スライダー詳細



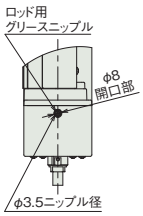
詳細図 V2
Y軸スライダーグリース給油口
Y軸スライダー端面



詳細図 V3
Z軸スライダー
グリース給油口



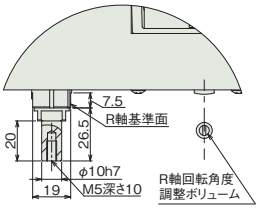
詳細図 P2
本体Tスロット
詳細



矢視 V4
ロッドグリース
給油口



詳細図 P1
フレームTスロット詳細



詳細図 P4
ロッド先端部詳細

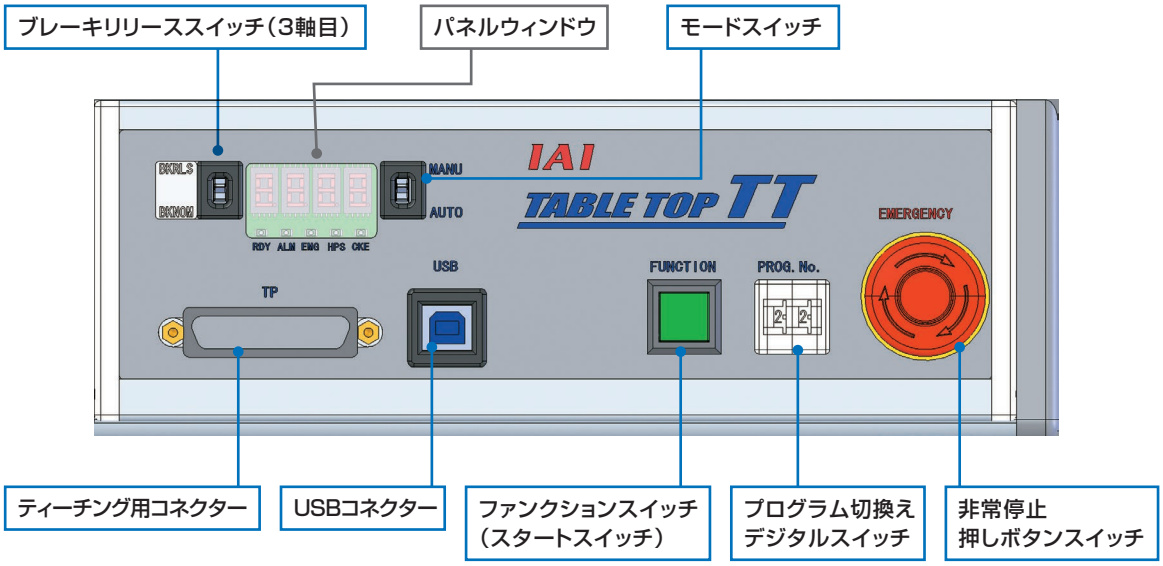
■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	53.3kg	56.3kg
テーブル部積載重量(注2)	100kg	

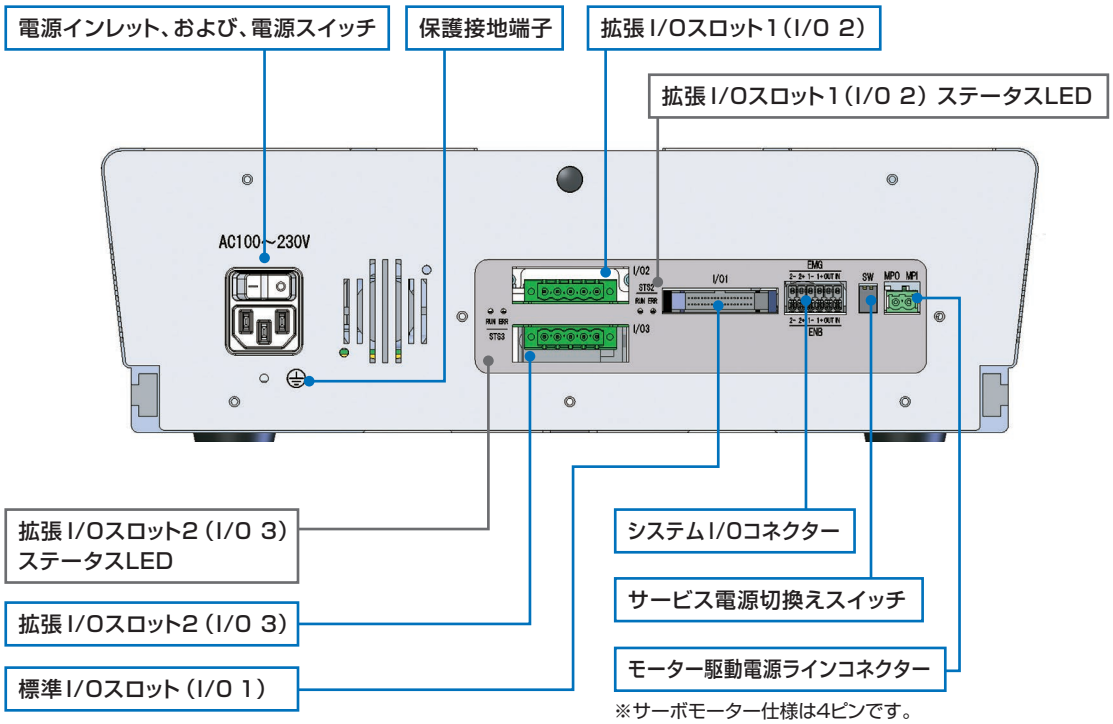
(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。

テーブルトッププロボットシリーズ 各部名称

正面



背面



※サーボモーター仕様は4ピンです。

I／Oインターフェイス

標準I／Oスロット	標準PIO（入力16点／出力16点）
拡張I／Oスロット1【オプション】	拡張PIO（入力16点／出力16点）、もしくはフィールドネットワーク（※1）
拡張I／Oスロット2【オプション】	拡張PIO（入力16点／出力16点）、もしくはフィールドネットワーク（※1）
システムI／Oスロット	非常停止入力2接点、イネーブル入力2接点
モーター電源入出コネクター	外部駆動電源遮断用

※1：フィールドネットワーク（CC-Link、DeviceNet、PROFIBUS-DP、EtherNet/IP）最大入力点数240点、最大出力点数240点
選択可能な組合わせは5-582の組合わせ一覧をご参照ください。
ビジョンシステムはEtherNet/IPボードに接続します。

テーブルトッププロボットシリーズ 各部名称

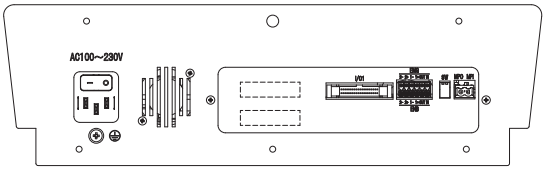
拡張I/Oスロット　選択時の背面外観

拡張I/O種類

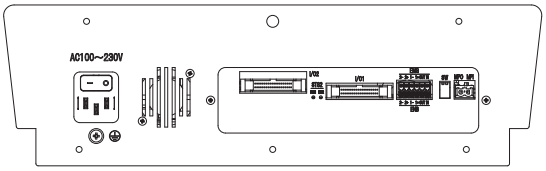
No	拡張 I/O 種類	拡張 I/O 記号
1	未使用	E
2	拡張 PIO ボード（NPN 仕様）	NP
3	拡張 PIO ボード（PNP 仕様）	PN
4	DeviceNet 接続ボード	DV
5	CC-Link 接続ボード	CC
6	PROFIBUS-DP 接続ボード	PR
7	EtherNet/IP 接続ボード	EP
8	EtherCAT 接続ボード	EC
9	IA ネット接続ボード	IA
10	RS232C 接続ボード	SE1
11	RS485 接続ボード	SE2

I/Oスロット　1オプション選択時の背面外観

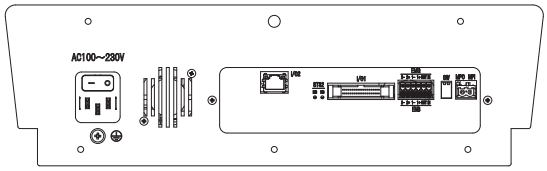
オプション未選択時



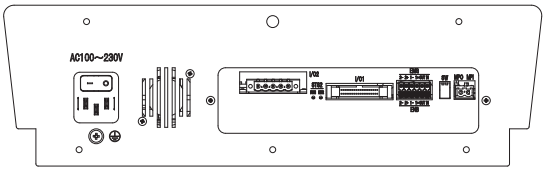
NP/PN 仕様（I/O スロット 1）



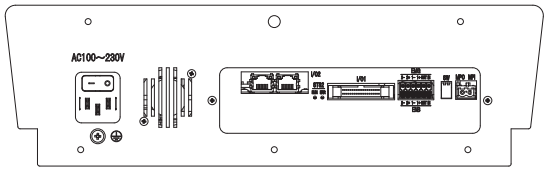
EP 仕様（I/O スロット 1）



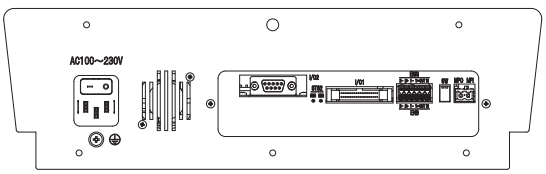
DV/CC 仕様（I/O スロット 1）



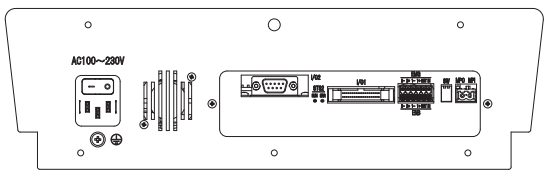
EC/IA 仕様（I/O スロット 1）



PR 仕様（I/O スロット 1）



SES1/SE2 仕様（I/O スロット 1）



テーブルトップロボットシリーズ システム構成

前面配線図



タッチパネルティーチング（オプション）

型式 TB-02-S



5m

5m/3m

パソコン接続ケーブル
（パソコン対応ソフトに付属）
型式CB-ST-E1MW050（5m）
CB-SEL-USUB030（3m）
CB-ST-AIMW050（5m）



パソコン対応ソフト（オプション）

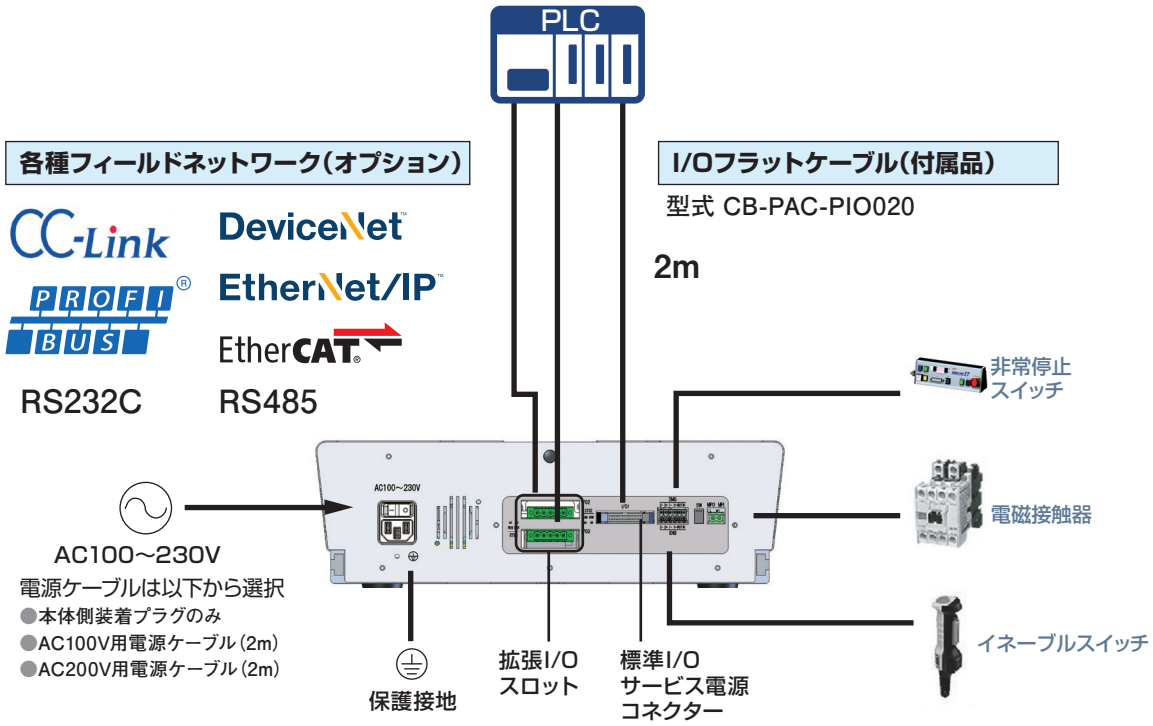
型式 IA-101-X-MW
IA-101-TTA-USB
IA-101-X-USBMW
IA-101-XA-MW

ダミープラグ

型式 DP-2

※安全カテゴリー対応仕様とパソコン対応ソフト（IA-101-TTA-USB）に付属

背面配線図



※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線。出荷時設定(短絡処理)でも動作可能。

テーブルトップロボットシリーズ PIO信号表

PIO 信号表

標準 PIO コネクター　ピン配置

ピン番号	区分	割付	ピン番号	区分	割付
1A	24V ※	P24	1B	出力	OUT0
2A	24V ※	P24	2B		OUT1
3A	-	-	3B		OUT2
4A	-	-	4B		OUT3
5A	入力	IN0	5B		OUT4
6A		IN1	6B		OUT5
7A		IN2	7B		OUT6
8A		IN3	8B		OUT7
9A		IN4	9B		OUT8
10A		IN5	10B		OUT9
11A		IN6	11B		OUT10
12A		IN7	12B		OUT11
13A		IN8	13B		OUT12
14A		IN9	14B		OUT13
15A		IN10	15B		OUT14
16A		IN11	16B		OUT15
17A		IN12	17B	-	-
18A		IN13	18B	-	-
19A		IN14	19B	0V ※	N
20A		IN15	20B	0V ※	N

※[24V][0V]は、サービス電源出力オフ時は24V電源入力、サービス電源
出力オン時は24V電源出力となる。
※[24V][0V]は、サービス電源出力オン時は、外部より電源接続を行わないこと。

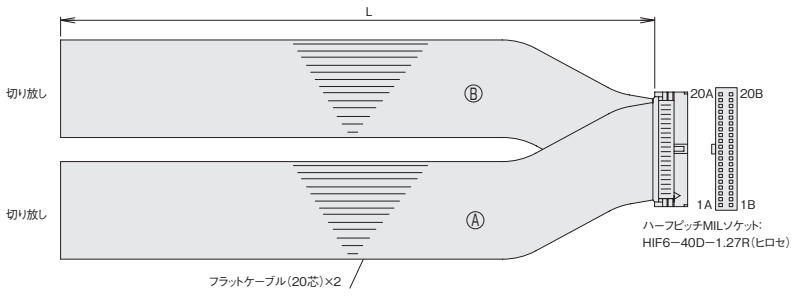
拡張 PIO コネクター　ピン配置

ピン番号	区分	割付	ピン番号	区分	割付
1A	24V ※	P24	1B	出力	OUT0
2A	24V ※	P24	2B		OUT1
3A	-	-	3B		OUT2
4A	-	-	4B		OUT3
5A	入力	IN0	5B		OUT4
6A		IN1	6B		OUT5
7A		IN2	7B		OUT6
8A		IN3	8B		OUT7
9A		IN4	9B		OUT8
10A		IN5	10B		OUT9
11A		IN6	11B		OUT10
12A		IN7	12B		OUT11
13A		IN8	13B		OUT12
14A		IN9	14B		OUT13
15A		IN10	15B		OUT14
16A		IN11	16B		OUT15
17A		IN12	17B	-	-
18A		IN13	18B	-	-
19A		IN14	19B	0V ※	N
20A		IN15	20B	0V ※	N

※[24V][0V]は、サービス電源出力オン時も、電源供給が必要。
（サービス電源と未接続）

I/O ケーブル（CB-PAC-PIO □□□）

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応
例) 080=8m



HIF6−40D−1.27R

No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶−1	フラットケーブルⒶ(圧接)	1B	OUT0	茶−3	フラットケーブルⒷ(圧接) AWG28
2A	24V	赤−1		2B	OUT1	赤−3	
3A	−	橙−1		3B	OUT2	橙−3	
4A	−	黄−1		4B	OUT3	黄−3	
5A	IN0	緑−1		5B	OUT4	緑−3	
6A	IN1	青−1		6B	OUT5	青−3	
7A	IN2	紫−1		7B	OUT6	紫−3	
8A	IN3	灰−1		8B	OUT7	灰−3	
9A	IN4	白−1		9B	OUT8	白−3	
10A	IN5	黒−1		10B	OUT9	黒−3	
11A	IN6	茶−2		11B	OUT10	茶−4	
12A	IN7	赤−2		12B	OUT11	赤−4	
13A	IN8	橙−2		13B	OUT12	橙−4	
14A	IN9	黄−2		14B	OUT13	黄−4	
15A	IN10	緑−2		15B	OUT14	緑−4	
16A	IN11	青−2		16B	OUT15	青−4	
17A	IN12	紫−2		17B	−	紫−4	
18A	IN13	灰−2		18B	−	灰−4	
19A	IN14	白−2		19B	0V	白−4	
20A	IN15	黒−2		20B	0V	黒−4	

I/O配線図

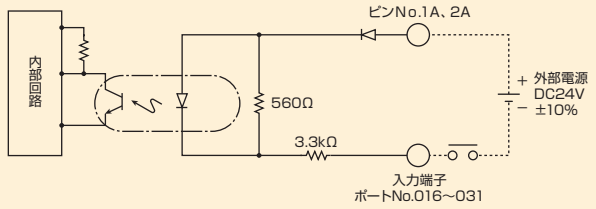
標準 PIO

■入力部　外部入力仕様（NPN 仕様）

項　目	仕　様
入力電圧	DC24V ＋10%
入力電流	7mA　1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min　DC16.0V　　OFF電圧…Max　DC5.0V
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

※下記回路図は、外部電源入力時(サービス電源出力オフ時)を示す。
※下記回路図内のポートNo.は、通常出荷時設定時のポートNo.を示す。
※入力オフ時の、許容漏洩電流1mA以下。

【入力回路】

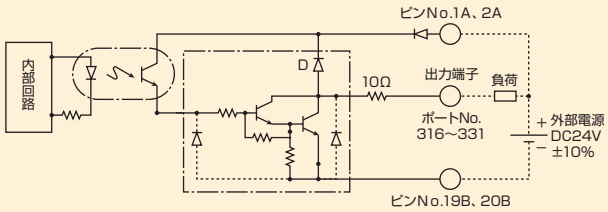


■出力部　外部出力仕様（NPN 仕様）

項　目	仕　様	
負荷電圧	DC24V	TD62084(相当)使用
最大負荷電流	100mA/1点、400mA/8ポート 注)	
漏洩電流	Max　0.1mA/1点	
絶縁方式	フォトカプラ絶縁	

※回路図は、外部電源入力時(サービス電源出力オフ時)を示す。
※下記回路図内のポートNo.は、通常出荷時設定時のポートNo.を示す。
注：標準I/O No.316から8点ごとに、負荷電流合計が400mA。
　（1点あたりの最大値は100mA）

【出力回路】

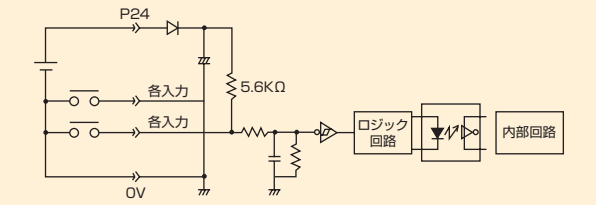


拡張 PIO

■入力部　外部入力仕様

項　目	仕　様
入力点数	16点
入力電圧	DC24V ＋10%
入力電流	4mA　1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min　DC18V(3.5mA) OFF電圧…Max　DC6V(1mA)
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

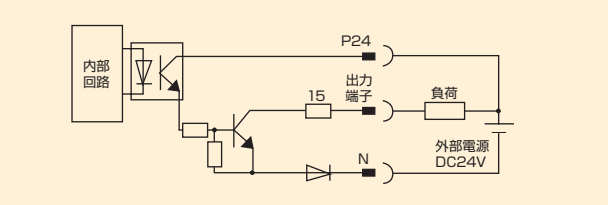
【NPN仕様】



■出力部　外部出力仕様

項　目	仕　様
出力点数	16点
定格負荷電圧	DC24V
最大電流	50mA　1回路
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

【NPN仕様】



テーブルトップロボットシリーズ コントローラー仕様

コントローラー仕様

項目			
モーター種別			ACフルデジタルサーボモーター、パルスモーター（サーボ制御）
対応エンコーダー			バッテリーレスアブソリュートエンコーダー
データ記憶装置			FlashROM/FRAM
プログラムステップ数			9999
ポジション数			30000
プログラム数			255
マルチタスク数			16
運転モード	シリアル通信		○
	プログラム		○
	ポジショナー		×
	パルス列		×
SIOインターフェイス	通信方式		RS232C
	通信速度		9.6、19.2、38.4、57.6、76.8、115.2bps
	活線挿抜	TPポート	×
		USB	○
標準I/O インターフェイス	入力仕様	入力点数	16点
		入力電圧	DC24V±10%
		入力電流	7mA/1回路
		ON電圧	Min. DC16V
		OFF電圧	Max. DC5V
		漏洩電流	許容漏洩電流 Max.1mA
		絶縁方式	フォトカプラ絶縁
	出力仕様	出力点数	16点
		負荷電圧	DC24V±10%
		最大電流	100mA/1点 400mA/8点（注1）
		飽和電圧	Max.3V
		漏洩電流	Max 0.1mA
		絶縁方式	フォトカプラ絶縁
適合拡張I/O インターフェイス			拡張PIO NPN仕様（16IN/16OUT）
			CC-Link（リモートデバイス）
			DeviceNet
			PROFIBUS-DP
			EtherNet/IP
			EtherCAT
			IAネット
			RS232C
			RS485
ブレーキ出力電圧			DC24V±10%
接続可能ブレーキ電力			Max.5W
カレンダー・時計機能	保持時間		約10日
	充電時間		約100時間
保護機能			過電流、ファン速度低下監視など
電源容量			100V：2.9A　200V：1.2A

（注1）：標準I/O No.316から8点ごとに、負荷電流合計が400mA。（1点あたりの最大値は100mA）

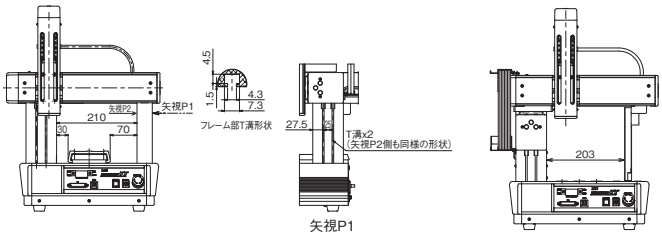
テーブルトップロボットシリーズ オプション

20-15・20-20タイプ用支柱追加

型 式 **AP**

説 明 片持ち形状のものを門型にすることが可能です。

TTA-Aタイプ　　TTA-Cタイプ



表示図面は3軸タイプのものです。軸数による寸法の違いはありません。

ブレーキ（標準装備）

型 式 **B**

説 明 電源OFFまたはサーボOFF時にZ軸スライダーが落下して取付け物などを破損しないための保持機構です。

カバー付き（4軸仕様専用）

型 式 **CO**

説 明 4軸仕様でZ軸のスライダーを使用しない場合にスライダー部を隠すカバーが装備されます。

本体金具付き仕様（金具4個付き）

型 式 **FT4**　　説 明 X軸ストローク20/30用

本体金具付き仕様（金具6個付き）

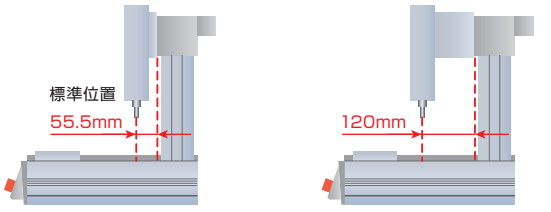
型 式 **FT6**　　説 明 X軸ストローク40/50用

ZR軸位置変更オプション（TTA−Aタイプのみ）

型 式 **FZ**　　説 明 ZR軸の取付け位置を標準より64.5mm前方に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋64.5mm前方
ZR軸取付け前後位置変更型式	−	FZ

ZR軸取付け
前後位置変更



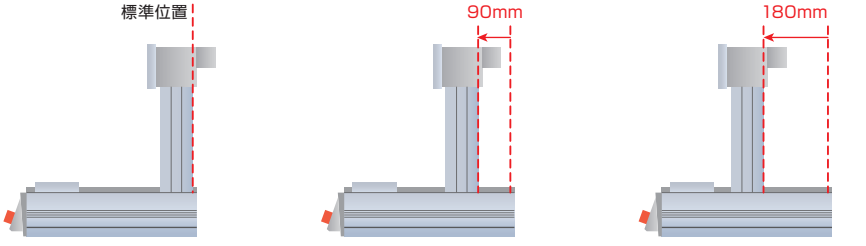
（標準）　FZ（標準より64.5mm前方）

Y軸取付け前後位置変更（TTA−Aタイプのみ）

型 式 **F1 / F2**　　説 明 Y軸の取付け位置を標準より前方+90mm(F1)、+180mm(F2)に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋90mm前方	標準＋180mm前方
Y軸取付け前後位置変更型式	−	F1	F2

Y軸取付け
前後位置変更
（TTA-Aタイプのみ選択可）



（標準）　F1（標準より90mm前方）　F2（標準より180mm前方）

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒にアルファベット順に記載してください。(例:AP-F1-Ft-H2-OS)

テーブルトップロボットシリーズ オプション

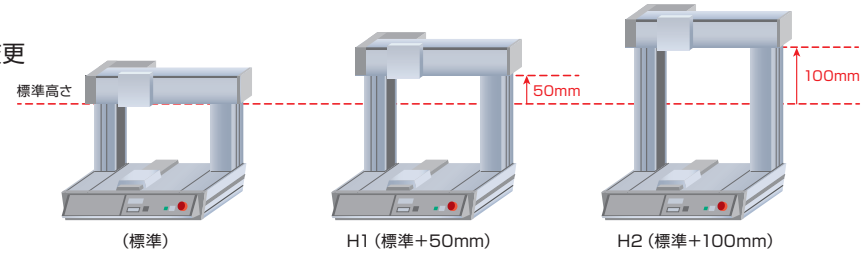
Y軸取付け高さ位置変更

型 式 **H1 / H2**

説 明 Y軸の取付け位置を標準の高さより+50mm(H1)、+100mm(H2)に変更する場合に選択します。

	標準	標準＋50mmアップ	標準＋100mmアップ
Y軸取付け高さ位置変更型式	−	H1	H2

Y軸取付け
高さ位置変更



(標準) H1 (標準+50mm) H2 (標準+100mm)

※Y軸高さ位置変更とY軸前後位置変更の両方を行う場合は、型式記号を他オプション記号と一緒に
アルファベット順に記載してください。(例:AP-F1-Ft-H2-OS)

モーター左折返し／右折返し

型 式 **ML / MR**

説 明 TTA-A4(G)を選択する場合、R軸のモーター折返し方向を指定する記号です。
モーターから見て左側折返しがML、右側折返しがMRとなります。型式を指定する際、どちらかの記号を必ず記入してください。
※TTA-C4(G)は、MRしか選択できません。

原点逆仕様

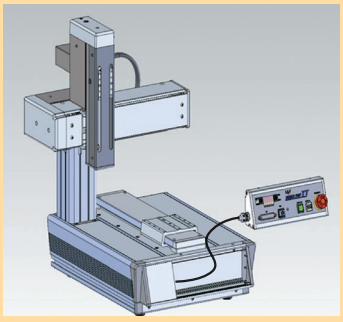
型 式 **NM**

説 明 通常原点位置は、モーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、
オプションで原点方向を逆側に設定することができます。

操作部脱着可能仕様

型 式 **OS**

説 明 製品本体から操作部のみを離して手元操作を可能にします。
(ケーブル長900mm)



機器取付け用サイドプレート

型 式 **PTH**(穴あり) **/ PTN**(穴なし)

説 明 Y軸取付け位置、標準位置、F1、F2の各タイプに適したサイズが選ばれます。
※TTA-Aタイプのみ選択可

サイドスロット180mm取付け仕様

型 式 **SLT0**

説 明 FT4または、FT6を選んだ際、スロット仕様にする場合に選択します。
X軸ストロークが20/30タイプは、サイドスロット180mmが2個、40/50タイプは4個取付きます。

ストローク別サイドスロット取付け仕様

型 式 **SLT**

説 明 本体サイズにあわせてスロット仕様にする場合に選択します。
※FT4および、FT6は選択不可

追加スイッチ

型　式　**下記参照**（お客様選択項目により異なります）

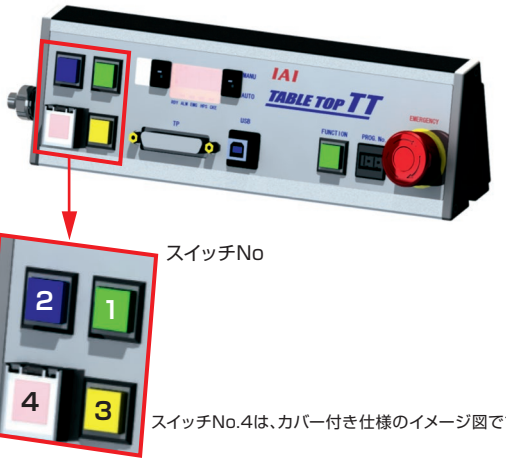
説　明　使用用途が設定できるスイッチを操作部に追加できます。(最大4つ)
内部入力(001、005、006、015)にスイッチを割付けしてありますので、外部入力として使用できます。
※20-20ストローク/20-15ストロークは、操作部脱着可能仕様(型式:OS)との併用はできません。

スイッチNo.　色　仕様

仕様
- 未記入
- L　:ロック式
- C　:カバー付き
- LC :ロック式カバー付き

色
- B　:スイッチ部青色
- G　:スイッチ部緑色
- R　:スイッチ部赤色
- W　:スイッチ部白色
- Y　:スイッチ部黄色

スイッチNo.
- 1　:スイッチNo.1
- 2　:スイッチNo.2
- 3　:スイッチNo.3
- 4　:スイッチNo.4

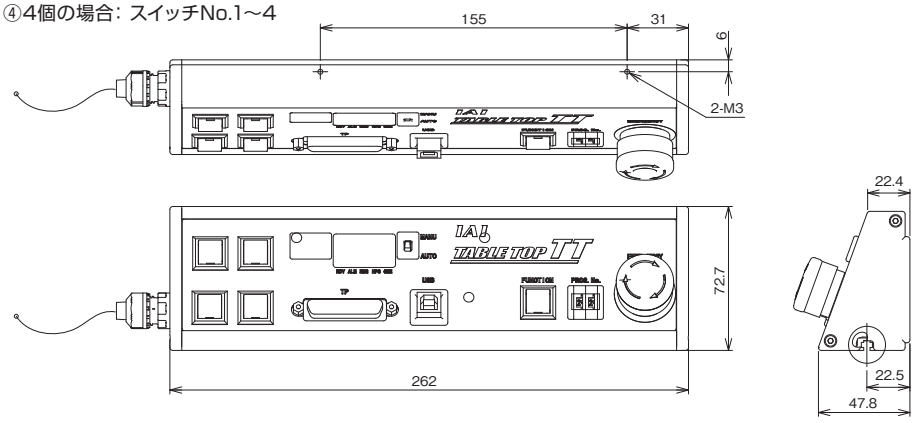


スイッチNo.4は、カバー付き仕様のイメージ図です。

例:スイッチNo.1:スイッチ部緑色、ロック式を選択、
スイッチNo.2:スイッチ部青色、ロック式を選択の場合の型式
→ **1GL-2BL**

※スイッチの個数選択は以下のパターンです。
①1個の場合: スイッチNo.1
②2個の場合: スイッチNo.1、2
③3個の場合: スイッチNo.1～3
④4個の場合: スイッチNo.1～4

標準価格	
1個仕様	―
2個仕様	―
3個仕様	―
4個仕様	―



※取付け用TスロットはM3ねじをご使用ください。

テーブルトップロボットシリーズ サイドスロットオプション

オプションでサイドスロットを選択することができます。お客様でTTAに機器を取付ける際に最適です。
サイドスロットは、ストローク別仕様(オプション型式:SLT)と180mm仕様(オプション型式SLT0)をご用意しています。

■ストローク別サイドスロット (オプション型式「SLT」)

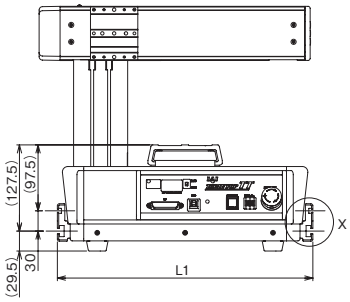
本体サイズにあわせて、スロット仕様にする場合に選択が可能です。
オプションで、FT4およびFT6を選択された場合は、お選びいただけません。

寸法表

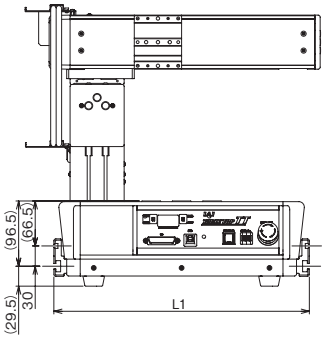
機　種	L1	L2
20-20・20-15	378	430
30-30・30-25	478	530
40-40・40-35	578	630
50-50・50-45	678	730

■正面図

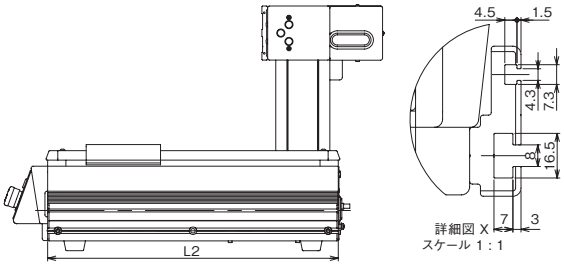
TTA-Aタイプ



TTA-Cタイプ



■側面図(TTA-A、TTA-C)

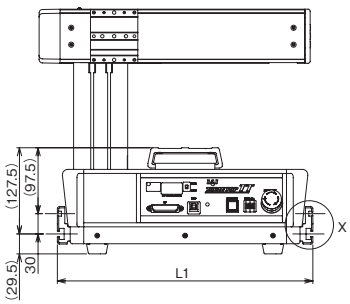


■サイドスロット180mm取付け仕様 (オプション型式:SLT0)

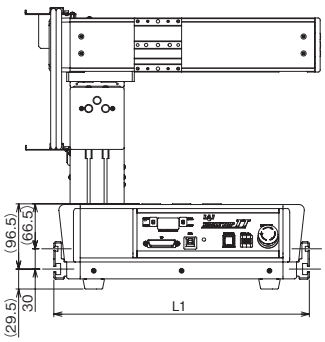
FT4またはFT6を選んだ際、スロット仕様にする場合に選択が可能です。
X軸ストロークが20/30タイプは、サイドスロット180mmが2個、40/50タイプは4個取付きます。

■正面図

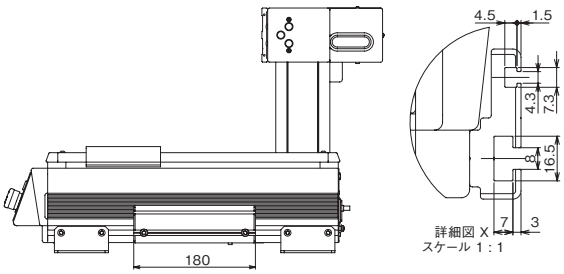
TTA-Aタイプ



TTA-Cタイプ



■側面図(TTA-A、TTA-C)



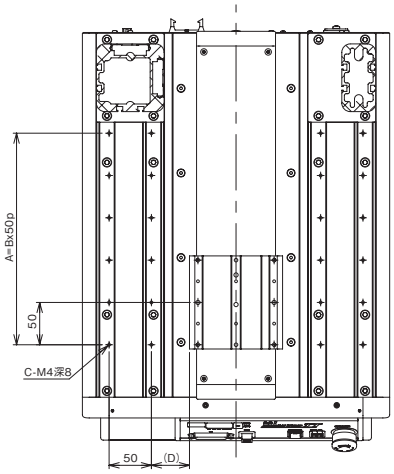
テーブルトップロボットシリーズ サイドプレートオプション

オプションでサイドプレートを選択することができます。お客様でTTAに機器を取付ける際に最適です。
サイドプレートは、穴があいているもの（オプション型式：PTH）と、お客様で穴をあけてご使用いただくもの（オプション型式：PTN）をご用意しています。
※こちらのオプションは、TTA-Aタイプのみ選択可能です。
※オプション型式：PTNは、下図のM4深8の穴があいていないプレートです。

■標準仕様穴位置

寸法表

機　種	A	B	C	D
20-20・20-15	250	5	12	45
30-30・30-25	350	7	16	95
40-40・40-35	450	9	20	145
50-50・50-45	550	11	24	195

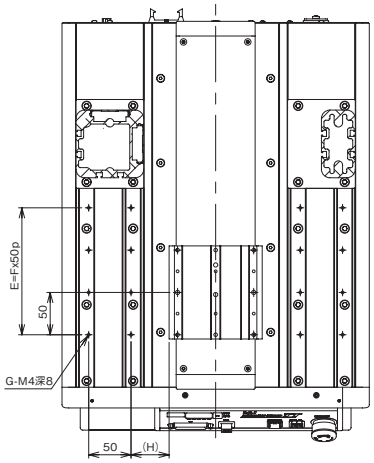


■フレーム位置 F1仕様穴位置

アクチュエーター型式で、オプションF1をお選びいただいた場合

寸法表

機　種	E	F	G	H
20-20・20-15	150	3	8	45
30-30・30-25	250	5	12	95
40-40・40-35	350	7	16	145
50-50・50-45	450	9	20	195

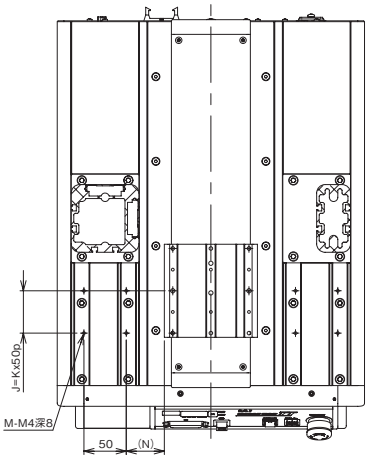


■フレーム位置 F2仕様穴位置

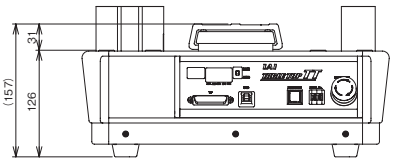
アクチュエーター型式で、オプションF2をお選びいただいた場合

寸法表

機　種	J	K	M	N
20-20・20-15	50	1	4	45
30-30・30-25	150	3	8	95
40-40・40-35	250	5	12	145
50-50・50-45	350	7	16	195



※プレート高さ（全仕様共通）



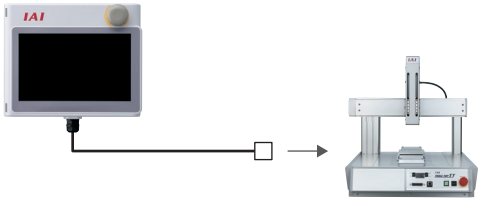
テーブルトップロボットシリーズ オプション

タッチパネルティーチング

■特長　プログラム、ポジションの入力、試験運転、モニターなどの機能を備えた教示装置です。

■型式　**TB-02-□**

■構成



■仕様

項　目	TB-02
定格定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下（150mA 以下）
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	20～85%RH（ただし結露なきこと）
耐環境性	IP20
質量	470g（TB-02 本体のみの場合）

※ACサーボモーター仕様はVer1.40以降、
パルスモーター仕様はVer1.50以降の対応になります。

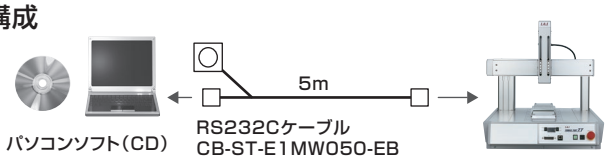
パソコン対応ソフト（Windows専用）

■特長　プログラム/ポジションの入力、試験運転、モニター機能などを備えた立上げ支援ソフトです。デバック作業に必要な機能をアップし、立上げ時間短縮に貢献します。

※ACサーボモーター仕様はVer12.02.06.00以降、
パルスモーター仕様はVer12.03.00.00以降の
対応になります。

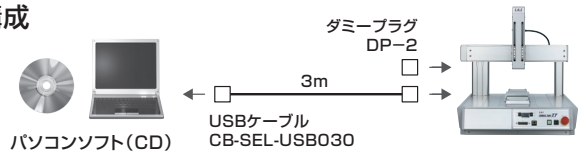
■型式　**IA-101-X-MW**（RS232Cケーブル付き）

■構成



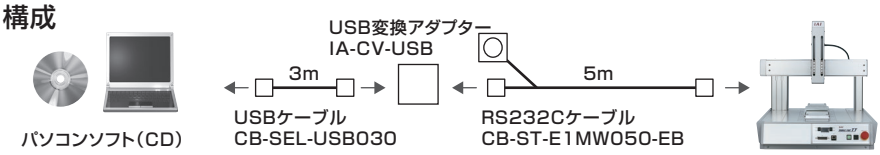
■型式　**IA-101-TTA-USB**（USBケーブル付き）

■構成



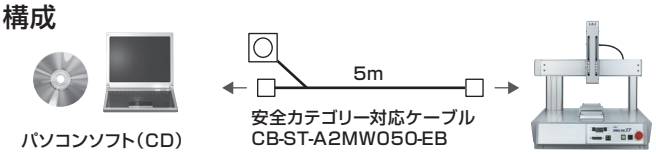
■型式　**IA-101-X-USBMW**（USB変換アダプター+ケーブル付き）

■構成



■型式　**IA-101-XA-MW**（安全カテゴリー3対応ケーブル付き）

■構成

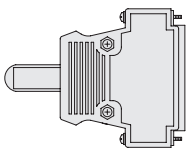


〈IA-101-TT-USBをお持ちの場合〉
・ソフトのバージョンアップを行えばTTAにご使用いただけます。
・IA-101-TT-USBに付属しているダミープラグ「DP-1」は、
安全カテゴリー対応しておりません。
対応させる場合は「DP-2」が別途必要になります。

ダミープラグ

■特長　TTAをUSBケーブルでパソコンとつなぐ場合に、
イネーブル回路を遮断するためにティーチングコネクターに装着するプラグです。

■型式　**DP-2**　安全カテゴリー対応仕様（TTA-A□G・TTA-C□G）および、パソコン対応ソフト（型式 IA-101-TTA-USB）の付属品です。



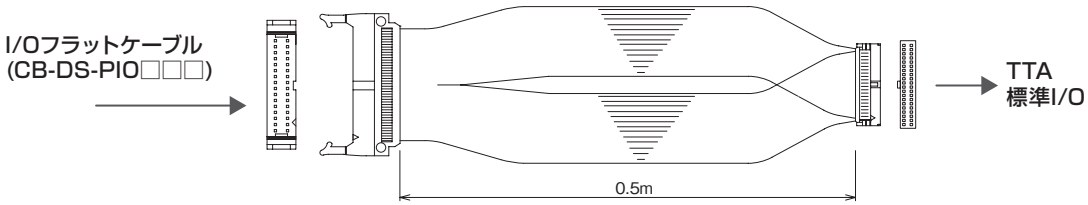
・非常停止、イネーブル回路の
2重化（カテゴリー4まで）に
対応しています。

テーブルトップロボットシリーズ オプション

I/O変換ケーブル

■特長　従来のTT用I/Oフラットケーブル(CB-DS-PIO□□□)を、TTA標準I/Oに接続するための変換ケーブルです。

■型式　**CB-TTA-PIOJ005**

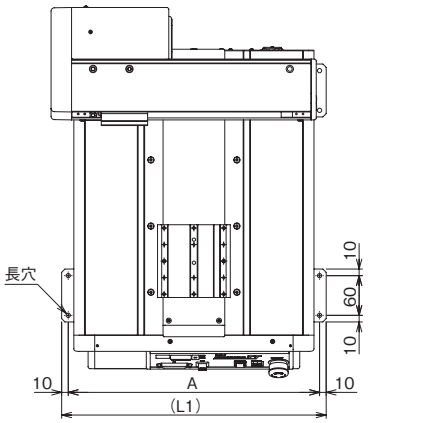


本体取付け金具（4個/6個1セット、本体への取付けボルト・ナット付属）

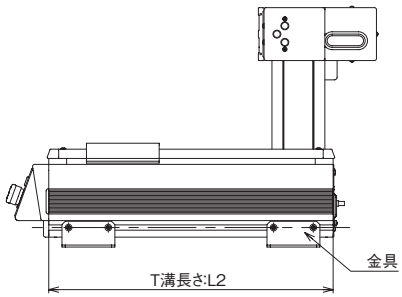
■型式　**TTA-FT-4**（X軸ストローク 20/30用）
TTA-FT-6（X軸ストローク 40/50用）

※X軸ストロークが20/30タイプは取付け金具が4個、40/50タイプは取付け金具が6個付属します。

■寸法図



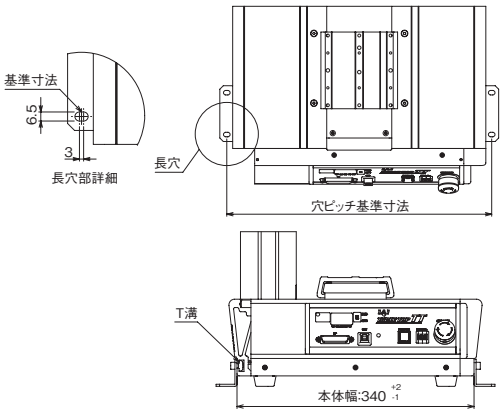
※TTA-Cタイプの場合は126mm(ワーク取付け面まで)



X-Y ストローク	L1	L2	A	金具取付け数
20-20・20-15	400	430	380	4
30-30・30-25	500	530	480	
40-40・40-35	600	630	580	6
50-50・50-45	700	730	680	

ブラケットを自作する場合

ブラケット製作時は、製品幅方向の穴ピッチ寸法に対し、取付け余裕を持たせた長穴にしてください。
長穴は基準位置に対し、3mm以上としてください。



テーブルトップロボットシリーズ 注意事項

カタログスペックの注意点

速度

速度は、アクチュエーターのスライダーを移動させるときの設定速度です。
スライダーは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、
目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。
減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。
設定単位は「G」で入力します（0.3G=2940mm/s²。回転軸は0.3G=2940度/s²）

デューティーサイクル

パルスモーター仕様は、デューティーサイクル100%で動作させることが可能です。ACサーボモーター仕様は、使用可能なデューティー比の目安は動作条件（搬送質量、加減速度等）によって変化します。
詳細は、1-308ページをご参照ください。

$$\text{デューティーサイクル（\%）} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間+停止時間}} \times 100$$

繰返し位置決め精度

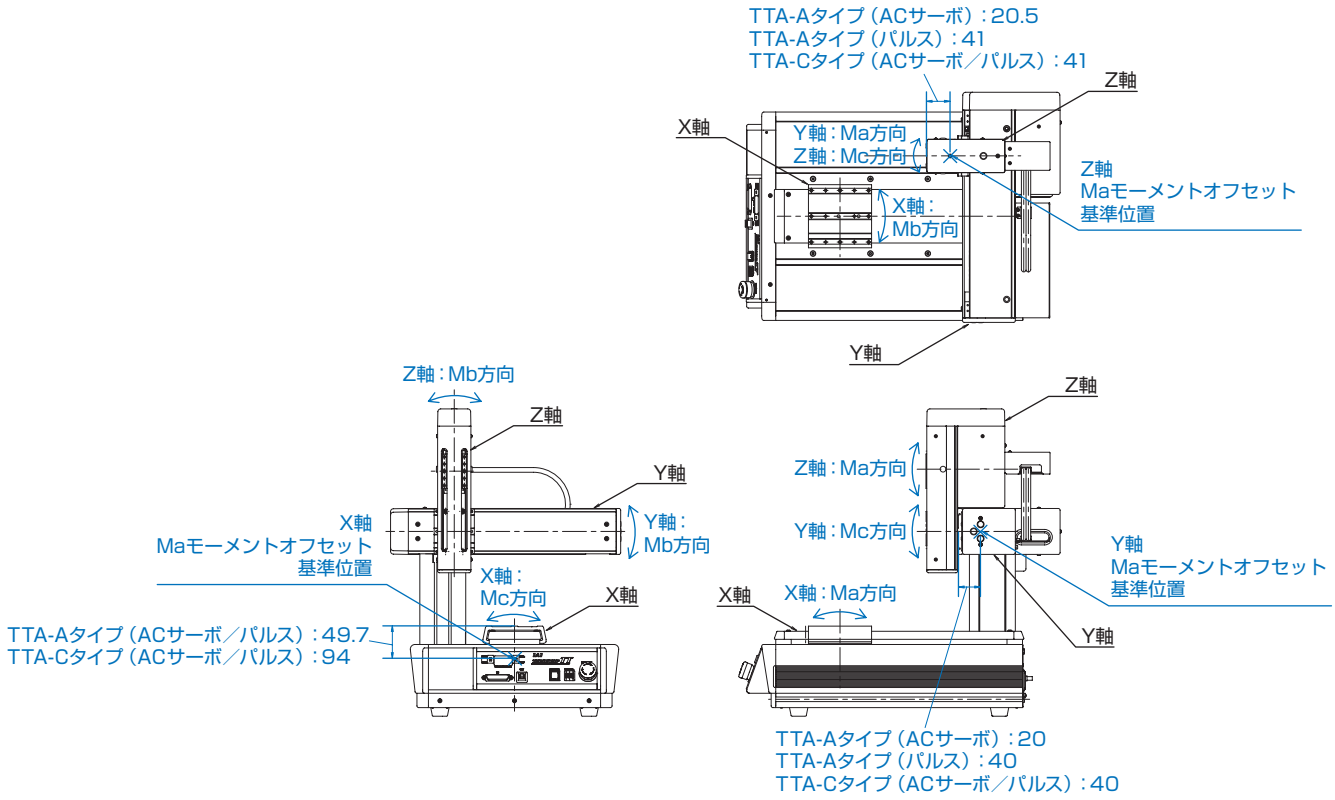
予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

原点

原点は標準仕様がモーター側、原点逆仕様が反モーター側になります。（テーブル移動タイプのX軸は操作部側）原点復帰時は、スライダーがメカエンド部まで移動してから反転しますので、
周囲との干渉にご注意ください。

動的許容モーメント（Ma、Mb、Mc）

負荷モーメントは5,000kmを想定した数値です。
モーメント仕様値を超えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意ください。
モーメントの方向および基準点は下図の通りです。



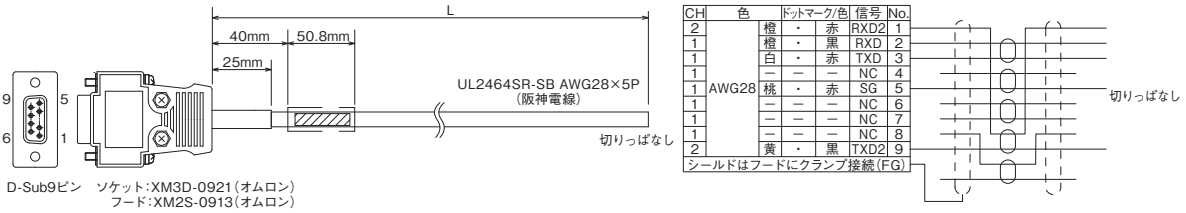
テーブルトップロボットシリーズ オプション

拡張SIOボード用接続ケーブル

拡張SIOボード（RS232C接続ボード、RS485接続ボード）選択時、別途接続ケーブルが必要となります。

型式 CB-TTA-232□□□（RS232C接続ボード用）

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応　例）030=3m



コントローラー側
XM3D-0921

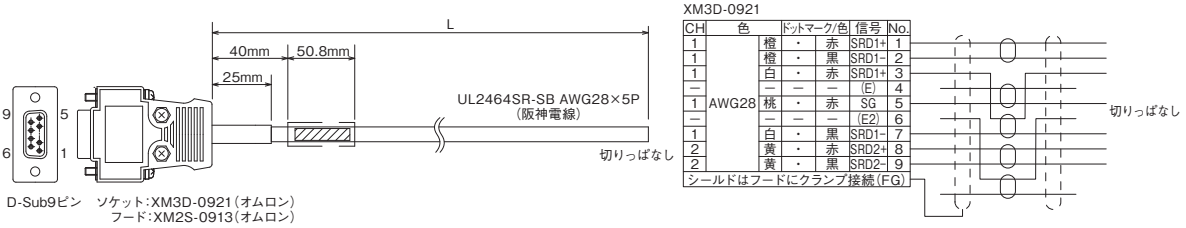
CH	色		ドットマーク/色		信号	No.
2	AWG28	橙	・	赤	RXD2	1
1		橙	・	黒	RXD	2
1		白	・	赤	TXD	3
1		―	―	―	NC	4
1		桃	・	赤	SG	5
1		―	―	―	NC	6
1		―	―	―	NC	7
1		―	―	―	NC	8
2		黄	・	黒	TXD2	9

シールドはフードにクランプ接続（FG）

切りっぱなし

型式 CB-TTA-485□□□（RS485接続ボード用 終端処理なし）

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応　例）030=3m



コントローラー側
XM3D-0921

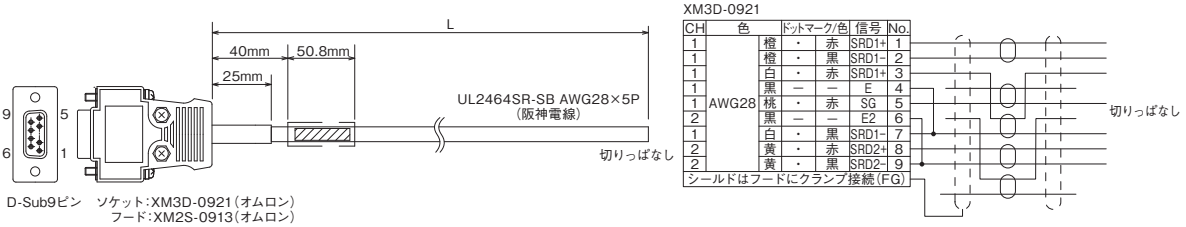
CH	色		ドットマーク/色		信号	No.
1	AWG28	橙	・	赤	SRD1+	1
1		橙	・	黒	SRD1-	2
1		白	・	赤	SRD1+	3
―		―	―	―	(E)	4
1		桃	・	赤	SG	5
―		―	―	―	(E2)	6
1		白	・	黒	SRD1-	7
2		黄	・	赤	SRD2+	8
2		黄	・	黒	SRD2-	9

シールドはフードにクランプ接続（FG）

切りっぱなし

型式 CB-TTA-485□□□-TERM（RS485接続ボード用 終端処理あり）

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応　例）030=3m



コントローラー側
XM3D-0921

CH	色		ドットマーク/色		信号	No.
1	AWG28	橙	・	赤	SRD1+	1
1		橙	・	黒	SRD1-	2
1		白	・	赤	SRD1+	3
1		黒	―	―	E	4
1		桃	・	赤	SG	5
2		黒	―	―	E2	6
1		白	・	黒	SRD1-	7
2		黄	・	赤	SRD2+	8
2		黄	・	黒	SRD2-	9

シールドはフードにクランプ接続（FG）

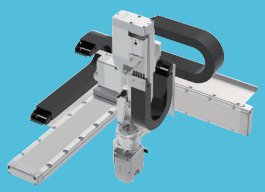
切りっぱなし

MEMO

直交型6軸ロボット

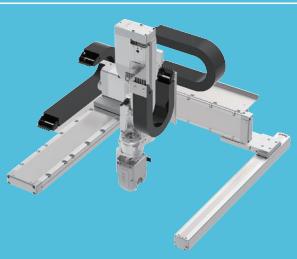
CRS

Y軸ベース固定



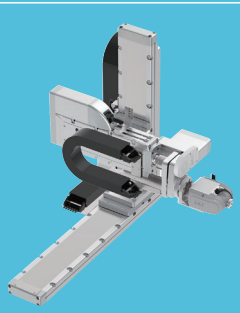
CRS-XBA/XBB

Y軸ベース固定+ガントリー

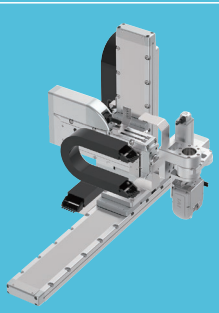


CRS-XGA/XGB

Z軸ベース固定
+Y軸ラジアルシリンダー

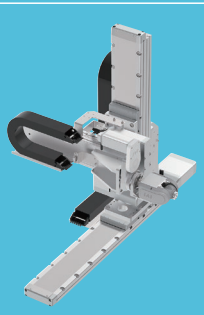


CRS-XZCY

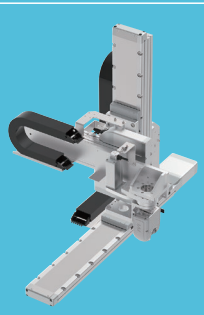


CRS-XZCZ

Z軸ベース固定
+Y軸スライダー固定



CRS-XZDY/XZEY



CRS-XZDZ/XZEZ

直交型6軸ロボット					
CRS 直交型 6軸ロボット	Y軸ベース固定	下方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XBA	5-697
			2kg可搬	CRS-XBB	5-701
	Y軸ベース固定 +ガントリー	下方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XGA	5-705
			2kg可搬	CRS-XGB	5-709
	Z軸ベース固定 +Y軸ラジアルシリンダー	横方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XZCY	5-713
		下方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XZCZ	5-717
	Z軸ベース固定 +Y軸スライダー固定	横方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XZDY	5-721
			1kg可搬 高速タイプ	CRS-XZEY	5-725
		下方向アプローチ	1kg可搬	CRS-XZDZ	5-729
			1kg可搬 高速タイプ	CRS-XZEZ	5-733

オプション/最大速度・最大加減速度について	5-737
R軸、BT軸の出力トルクと許容慣性モーメント	5-738
デューティー比について	5-739

CRS-XBA

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

■型式項目

CRS - XBA □ - WA - □□ - □ - □ B - R1 - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Y軸) ストローク	第3軸(Z軸) ストローク	第3軸(Z軸) オプション	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
		1 下記 3 組合わせ方向参照	WA バッテリーレスアブソ	5～80 50mm～800mm (50mmごと)	CJT 下記 CJR CJL CJB オプション価格表参照	5～30 50mm～300mm (50mmごと)	9～19 90mm～190mm (50mmごと)	B ブレーキ	R1 RSEL	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記 ケーブルベア価格表参照			4B 下記 5VC 5WCS オプション価格表参照

最大可動範囲	X軸 800 mm	Y軸 300 mm	Z軸 190 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.07 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

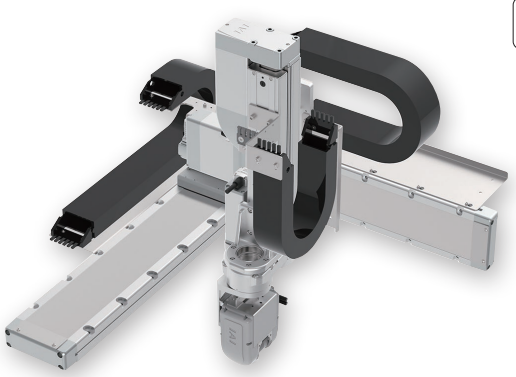
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

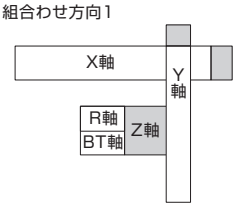
RoHS 10



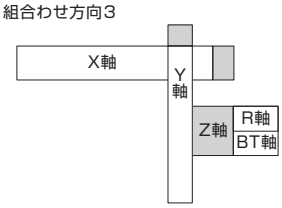
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

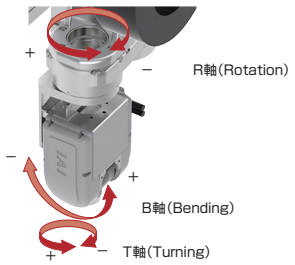
組合わせ方向1



組合わせ方向3



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～300	350～600	650～800
50～150	−	−	−
200～300	−	−	−

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	−
	3L	3m	−
	5L	5m	−
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	−
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	−

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	−	−	−
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	−	−
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	−	−	−
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTL	−	−	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注3)	CTXL	−	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	−
Z軸	ブレーキ(注4)	B	−	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	−
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	5-737	−
	配線カラー付き	5WCS	5-737	−

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容				
構成軸型式		RCP6-WSA14C-WA-56P-16				
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1		0.2		0.3
	ストローク(mm)	50～750	800	50～750	800	50～800
	最高速度(mm/s)	480	440	460	440	380
ストローク	最小ストローク(mm)	50				
	最大ストローク(mm)	800				
	ストロークピッチ(mm)	50				
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ				

■Y軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-WSA12C-WA-42P-12		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	400	400	400
ストローク	最小ストローク(mm)	50		
	最大ストローク(mm)	300		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ		

■Z軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-TA7R-WA-56P-4-□-B-DB		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	175	140	140
ストローク	最小ストローク(mm)	90		
	最大ストローク(mm)	190		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ		

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

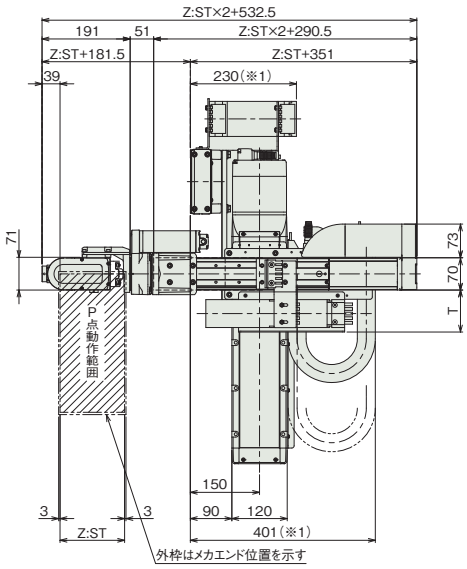
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

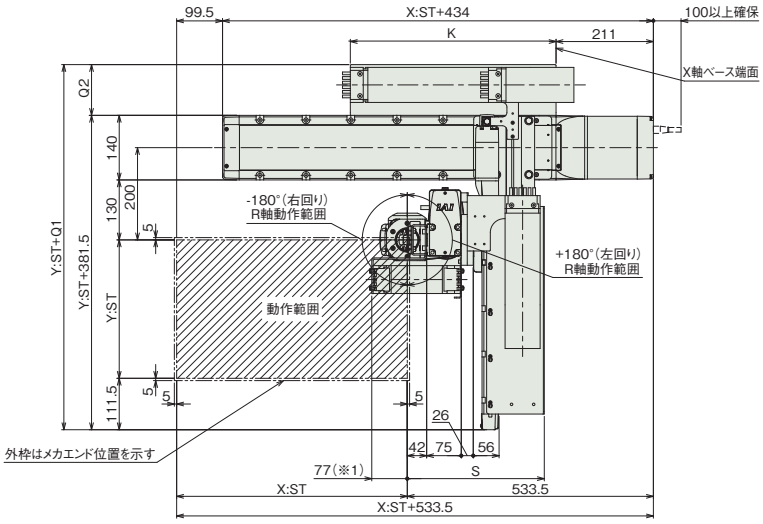
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

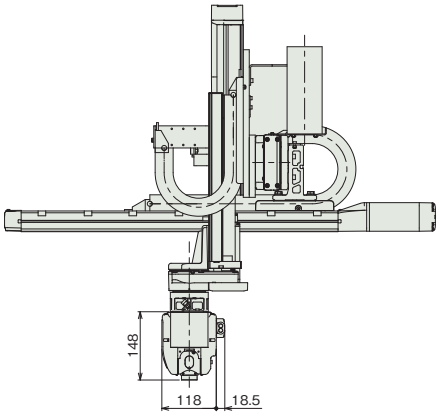
寸法図

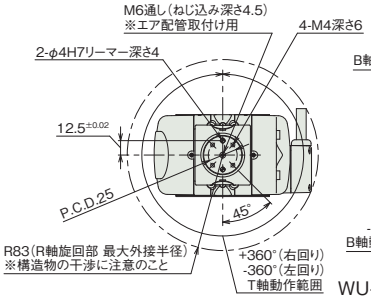
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

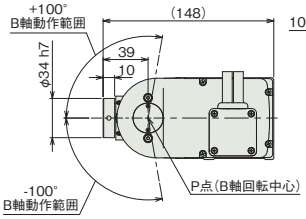
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



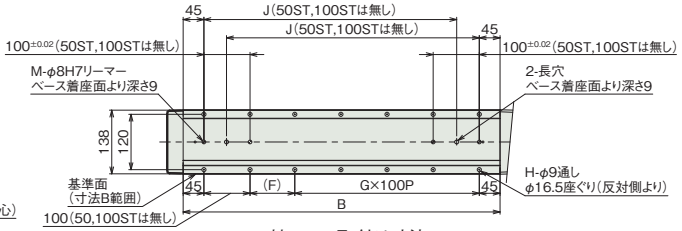




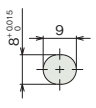




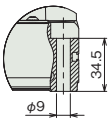
WU-S寸法詳細



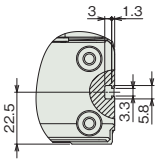
X軸ベース取付け寸法



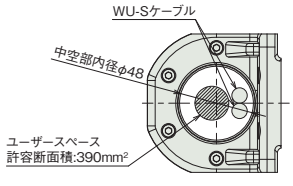
X軸ベース長穴詳細



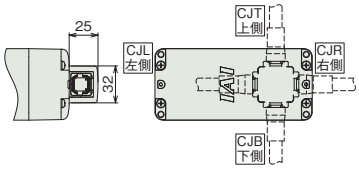
X軸ベース取付け穴詳細



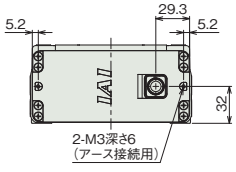
X軸側面Tスロット 詳細



R軸中空部詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)



X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
K	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596
M	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	–	491.5	508.5	528.5
Q2	–	110	127	147
S	286	297	314	–
T	91	102	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S、Tの寸法が変わります。

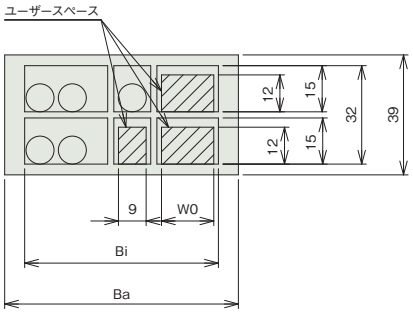
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～300	350～600	650～800
50～150	32～37	36～40	39～43
200～300	34～38	37～42	41～44

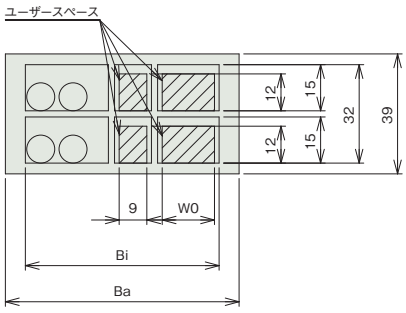
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

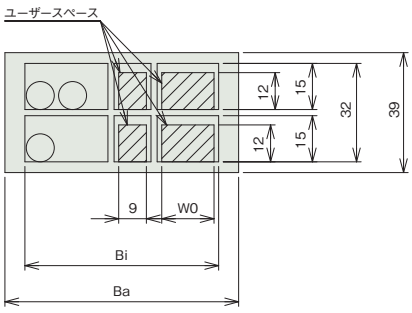
ケーブルベア断面図



X-Y間ケーブルベア断面図



Y-Z間ケーブルベア断面図



Z-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXBA (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XBB

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　200v ACサーボモーター

■型式項目

CRS－XBB□－WA－□□－□－□－B－R1－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	組合わせ方向
		1 下記
		3 組合わせ方向参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ

第1軸(X軸) ストローク		オプション	
5 ～ 110	50mm ～ 1100mm (50mmごと)	CJT / CJR / CJL / CJB	下記 オプション価格表参照

第2軸(Y軸) ストローク	
5 ～ 30	50mm ～ 300mm (50mmごと)

第3軸(Z軸) ストローク		オプション
10 ～ 20	100mm ～ 200mm (50mmごと)	B ブレーキ

コントローラー
R1 RSEL

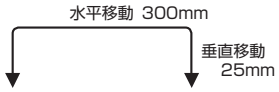
ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

ケーブルベア 第1配線	第2配線	第3配線
下記 ケーブルベア価格表参照		

オプション	
4B	下記
5VC	オプション価格表
5WCS	参照

最大可動範囲	X軸 1100 mm	Y軸 300 mm	Z軸 200 mm
最大可搬質量	2 kg		
標準サイクルタイム	1.66 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

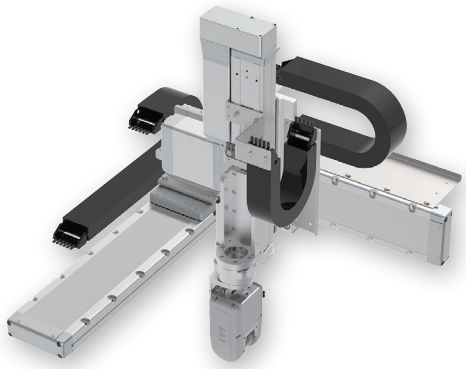
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 5-739 ページをご参照ください。
(3) R 軸、BT 軸の RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(4) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

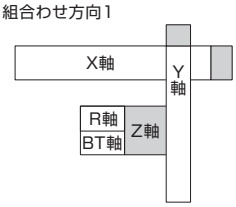
RoHS 10



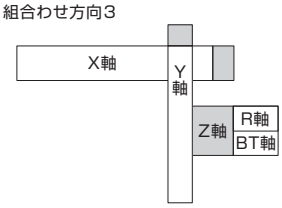
（注） 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

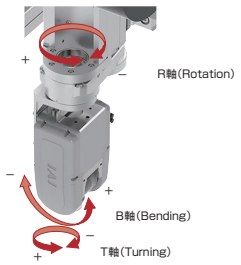
組合わせ方向1



組合わせ方向3



回転軸（R軸）／手首軸（B軸T軸）の動作方向



ストローク別価格表（標準価格）

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～300	350～600	650～800	850～1100
50～150	–	–	–	–
200～300	–	–	–	–

（注） 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	**1L**	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

（注） 全軸標準ケーブルとなります。
（注） 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注） 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	**N**	–	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅50mm）（注1）	**CT**	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅63mm）	**CTM**	–	–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅80mm）	**CTL**	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅100mm）（注2）	**CTXL**	–	選択不可	

（注1）第2配線、第3配線のみ選択可能です。
（注2）第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表（標準価格）

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向変更（上側）（注3）	**CJT**	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（右側）（注3）	**CJR**	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（左側）（注3）	**CJL**	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（下側）（注3）	**CJB**	5-737	–
Z軸	ブレーキ（注4）	**B**	–	標準装備
R軸	ブレーキ	**4B**	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き（注5）	**5VC**	5-737	–
	配線カラー付き	**5WCS**	5-737	–

（注3）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注4）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
（注5）適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	2kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	16384pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容											
構成軸型式		RCS4-WSA16C-WA-400-20											
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.4											
	ストローク(mm)	50~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	最高速度(mm/s)	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
ストローク	最小ストローク(mm)	50											
	最大ストローク(mm)	1100											
	ストロークピッチ(mm)	50											
モーター種類		ACサーボモーター　400W											

■Y軸

項目		内容
構成軸型式		RCS4-WSA14C-WA-200-16
速度/加減速度	加減速度(G)	0.5
	最高速度(mm/s)	960
ストローク	最小ストローク(mm)	50
	最大ストローク(mm)	300
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		ACサーボモーター　200W

■Z軸

項目		内容
構成軸型式		RCS4-SA8R-WA-400-10-□-B-W〈ダブルスライダー仕様〉
速度/加減速度	加減速度(G)	0.5
	最高速度(mm/s)	600
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	200
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		ACサーボモーター　400W

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

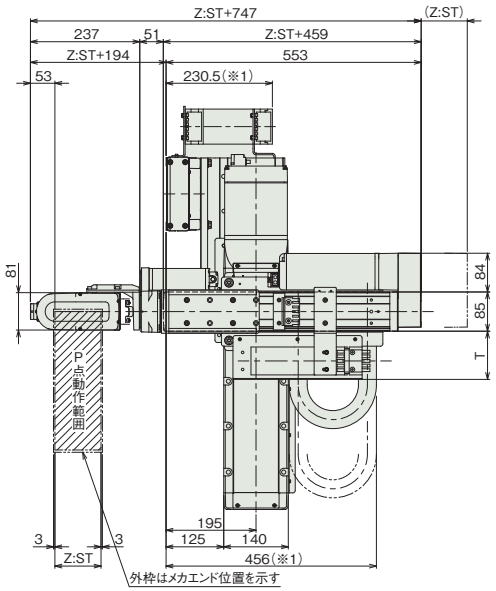
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-M-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	900	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±105	±360
モーター種類			パルスモーター　35□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			1.65	1.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.015	0.0165

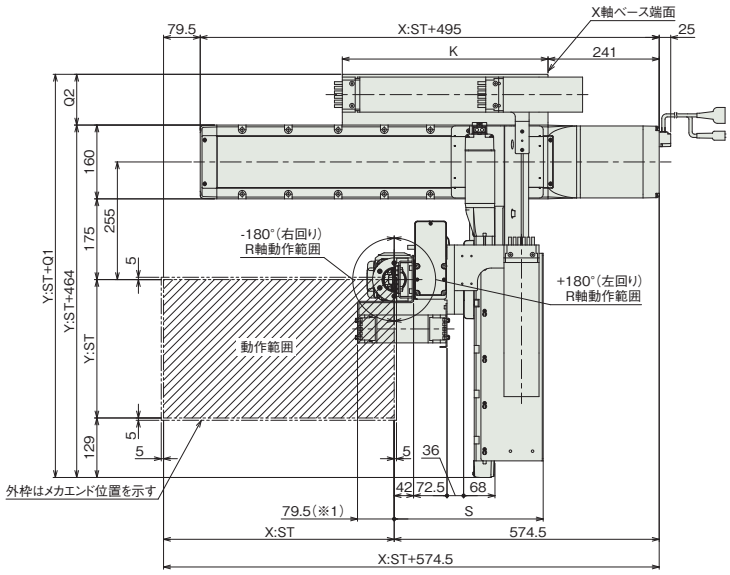
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

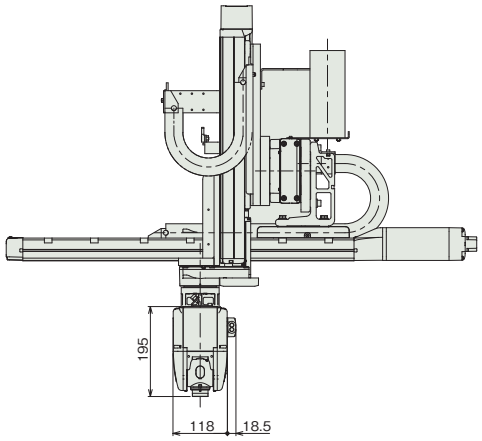
寸法図

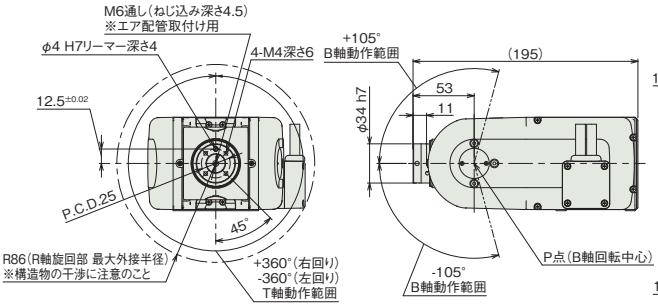
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

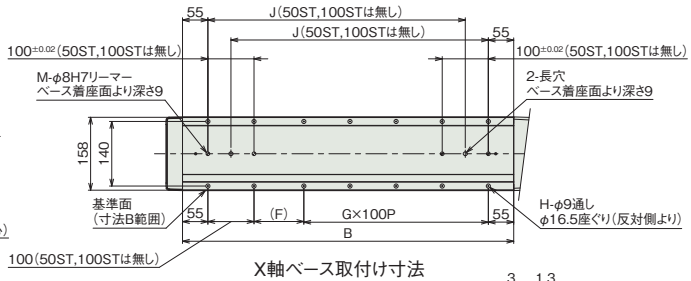




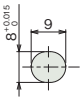




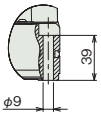
WU-M寸法詳細



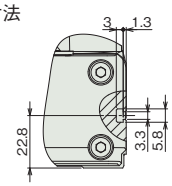
X軸ベース取付け寸法



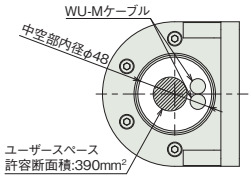
X軸ベース長穴詳細



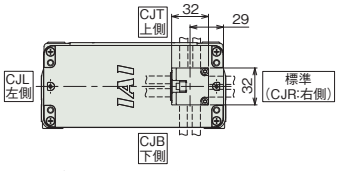
X軸ベース取付け穴詳細



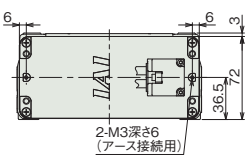
X軸側面Tスロット 詳細



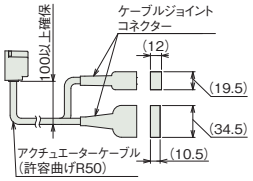
R軸中空部詳細



ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)



X軸背面 詳細



X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
K	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596	621	646	671	696	721	746
M	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	–	574	591	611
Q2	–	110	127	147
S	312	323	340	–
T	104.5	115.5	132.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S、Tの寸法が変わります。

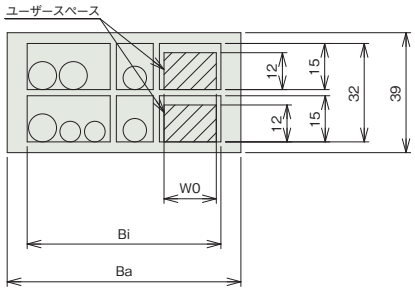
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～400	450～800	850～1100
50～150	46～53	52～59	58～64
200～300	48～55	54～61	60～66

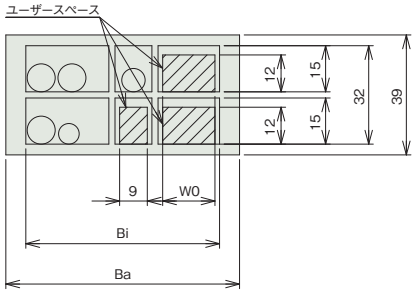
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Y間ケーブルベア断面図



Y-Z間ケーブルベア断面図
Z-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXBB (CRS用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XGA

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

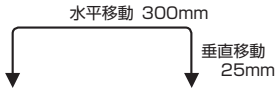
■型式項目

CRS - XGA □ - WA - □□ - □ - □ - B - R1 - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Y軸) ストローク	第3軸(Z軸) ストローク	第3軸(Z軸) オプション	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
XGA	XGA	1 下記 3 組合わせ方向参照	WA バッテリーレスアブソ	5 50mm 〜 80 800mm (50mmごと)	CJT 下記 CJR オプション価格表参照 CJL CJB	35 350mm 〜 60 600mm (50mmごと)	9 90mm 〜 19 190mm (50mmごと)	B ブレーキ	R1 RSEL	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記 ケーブルベア価格表参照			4B 下記 5VC オプション価格表参照 5WCS

最大可動範囲	X軸 800 mm	Y軸 600 mm	Z軸 190 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.11 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

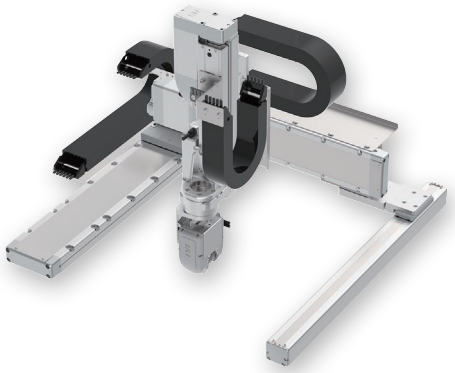
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

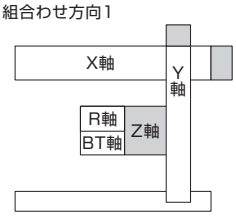
RoHS 10



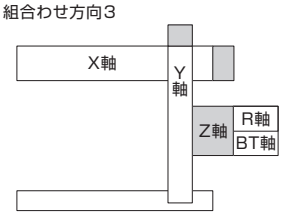
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

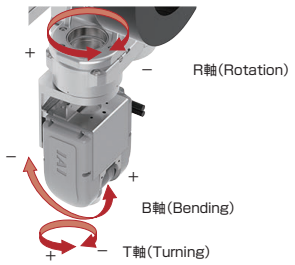
組合わせ方向1



組合わせ方向3



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50〜300	350〜600	650〜800
350〜450	−	−	−
500〜600	−	−	−

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	−
	3L	3m	−
	5L	5m	−
	6L 〜 10L	6m 〜 10m	−
	11L 〜 15L	11m 〜 15m	−

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	−	−	−
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	−	−
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	−	−	−
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTL	−	−	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注3)	CTXL	−	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	−
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	−
Z軸	ブレーキ(注4)	B	−	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	−
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	5-737	−
	配線カラー付き	5WCS	5-737	−

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容					
構成軸型式		RCP6-WSA14LC-WA-56P-16(ロングスライダー仕様)					
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1			0.2		0.3
	ストローク(mm)	50～700	750	800	50～750	800	50～800
	最高速度(mm/s)	460	440	395	420	395	340
ストローク	最小ストローク(mm)	50					
	最大ストローク(mm)	800					
	ストロークピッチ(mm)	50					
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ					

■Y軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-WSA12C-WA-42P-12		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	400	400	400
ストローク	最小ストローク(mm)	350		
	最大ストローク(mm)	600		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ		

■Z軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-TA7R-WA-56P-4-□-B-DB		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	175	140	140
ストローク	最小ストローク(mm)	90		
	最大ストローク(mm)	190		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ		

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

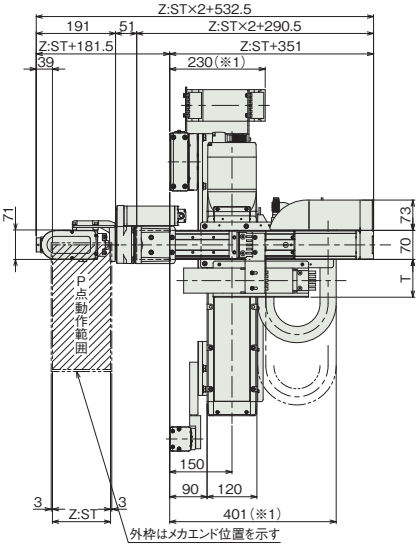
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

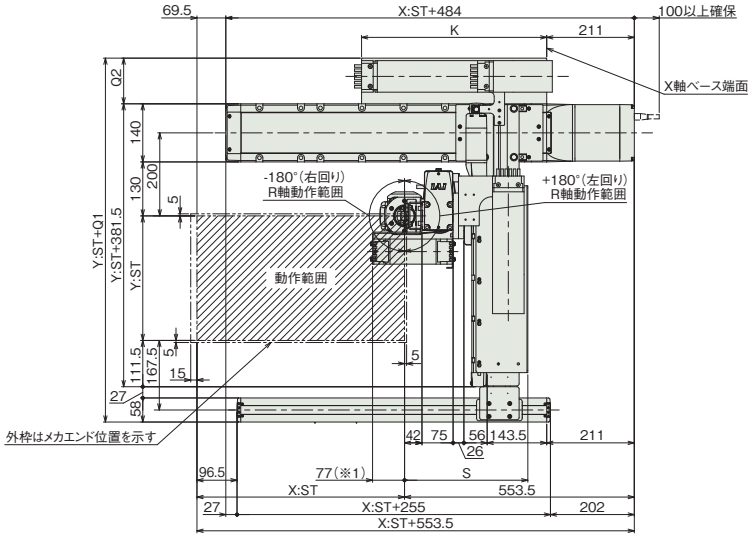
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

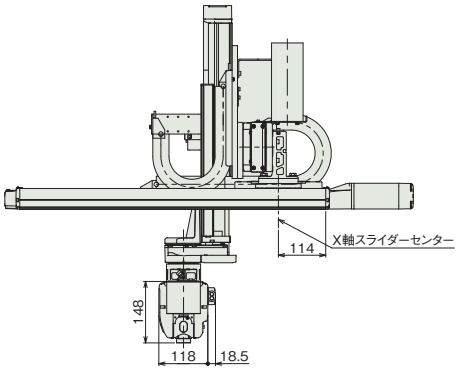
寸法図

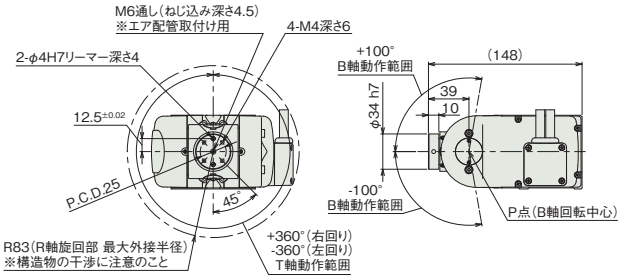
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。
(注) 従動軸底面のねじ穴は梱包用です。取付けには使用しないでください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

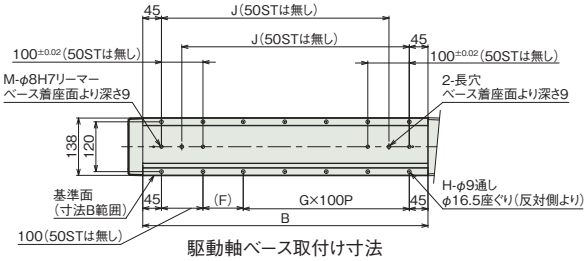




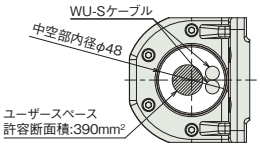




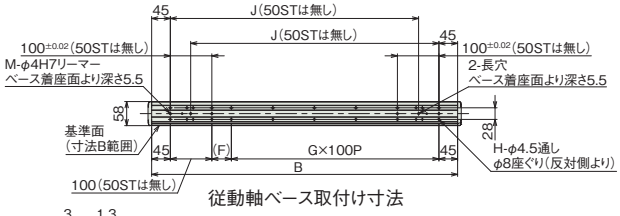
WU-S寸法詳細



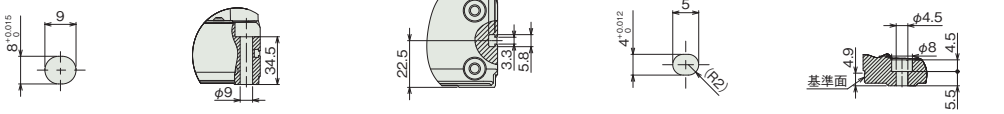
駆動軸ベース取付け寸法



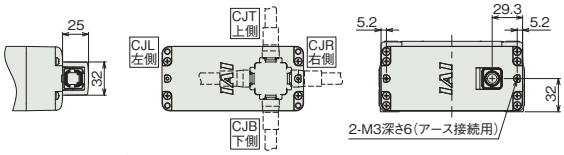
R軸中空部詳細



従動軸ベース取付け寸法



駆動軸ベース長穴詳細　駆動軸ベース取付け穴詳細　X軸側面Tスロット 詳細　従動軸ベース長穴詳細　従動軸ベース取付け穴詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)　X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037
F	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47
G	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
H	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
J	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898
K	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596
M	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	–	576.5	593.5	613.5
Q2	–	110	127	147
S	286	297	314	–
T	91	102	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S、Tの寸法が変わります。

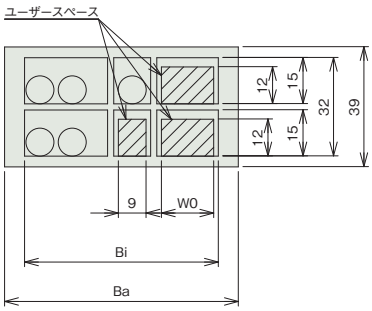
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～300	350～600	650～800
350～600	40～47	44～51	50～54

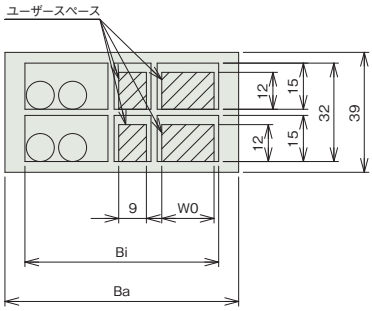
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

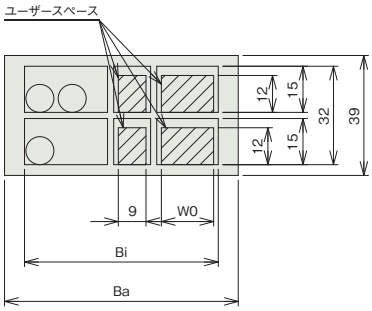
ケーブルベア断面図



X-Y間ケーブルベア断面図



Y-Z間ケーブルベア断面図



Z-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXGA (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XGB

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　200v ACサーボモーター

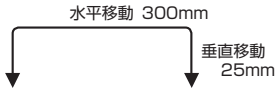
■型式項目

CRS - XGB □ - WA - □□ - □ - □ B - R1 - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Y軸) ストローク	第3軸(Z軸) ストローク	第3軸(Z軸) オプション	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
XGB	XGB	1 下記 3 組合わせ方向参照	WA バッテリーレスアブソ	5～110 50mm～1100mm (50mmごと)	CJT 下記 CJR CJL CJB オプション価格表参照	35～60 350mm～600mm (50mmごと)	10～20 100mm～200mm (50mmごと)	B ブレーキ	R1 RSEL	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記 ケーブルベア価格表参照			4B 下記 5VC 5WCS オプション価格表参照

最大可動範囲	X軸 1100 mm	Y軸 600 mm	Z軸 200 mm
最大可搬質量	2 kg		
標準サイクルタイム	1.66 秒		
位置繰返し精度	± 0.04 mm		

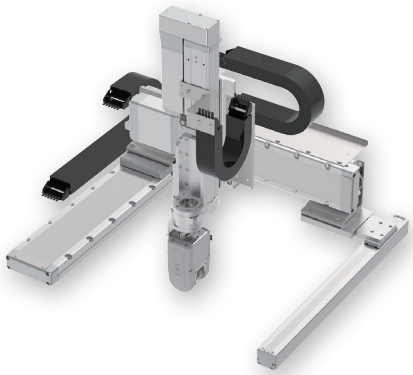
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 5-739 ページをご参照ください。
(3) R 軸、BT 軸の RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(4) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

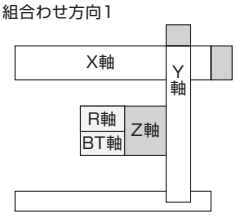
RoHS 10



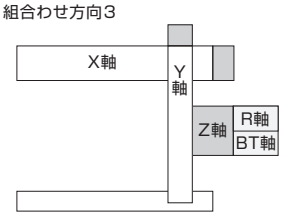
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

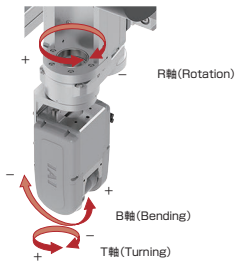
組合わせ方向1



組合わせ方向3



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～300	350～600	650～800	850～1100
350～450	–	–	–	–
500～600	–	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注2)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向変更(上側) (注3)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側) (注3)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側) (注3)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側) (注3)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ (注4)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き (注5)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注3) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	2kg
位置繰返し精度	±0.04mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	16384pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容											
構成軸型式		RCS4-WSA16C-WA-400-20											
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.4											
	ストローク(mm)	50~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	最高速度(mm/s)	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
ストローク	最小ストローク(mm)	50											
	最大ストローク(mm)	1100											
	ストロークピッチ(mm)	50											
モーター種類		ACサーボモーター　400W											

■Y軸

項目		内容			
構成軸型式		RCS4-WSA14C-WA-200-16			
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5			
	ストローク(mm)	350～450	500	550	600
	最高速度(mm/s)	960	920	790	690
ストローク	最小ストローク(mm)	350			
	最大ストローク(mm)	600			
	ストロークピッチ(mm)	50			
モーター種類		ACサーボモーター　200W			

■Z軸

項目		内容
構成軸型式		RCS4-SA8R-WA-400-10-□-B-W(ダブルスライダー仕様)
速度/加減速度	加減速度(G)	0.5
	最高速度(mm/s)	600
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	200
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		ACサーボモーター　400W

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

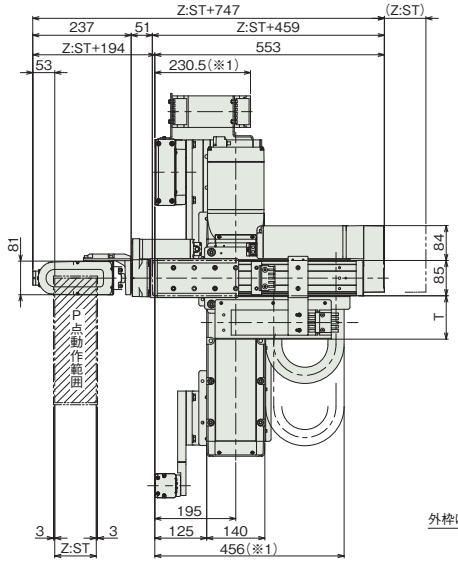
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-M-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	900	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±105	±360
モーター種類			パルスモーター　35□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			1.65	1.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.015	0.0165

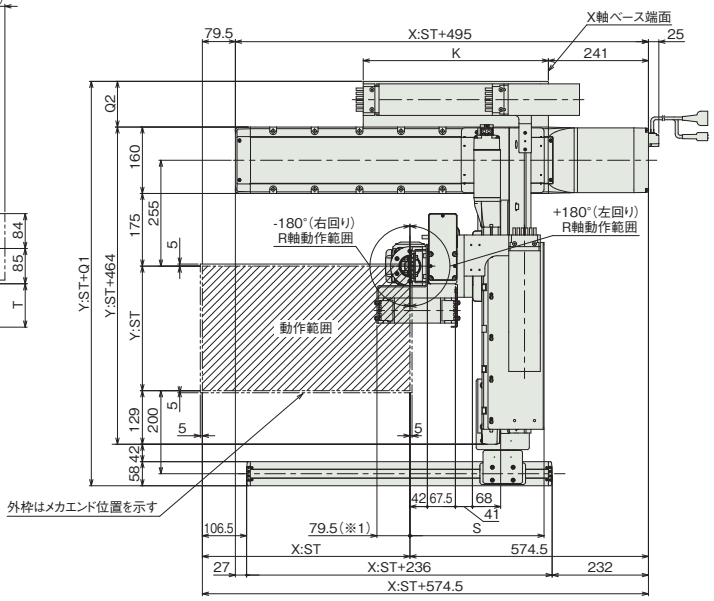
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

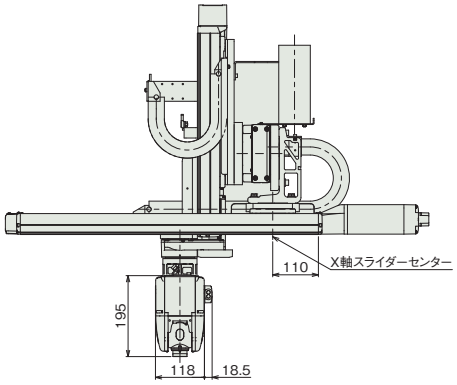
寸法図

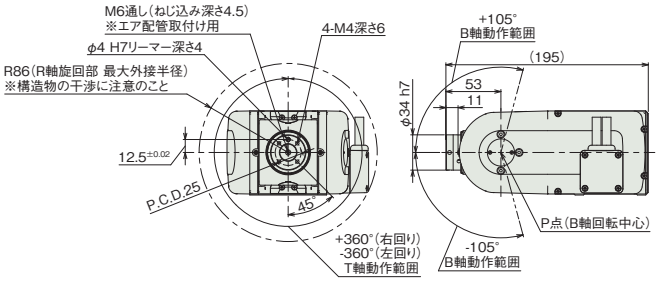
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。
(注) 従動軸底面のねじ穴は梱包用です。取付けには使用しないでください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

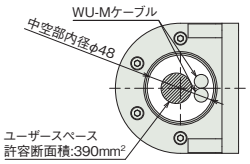




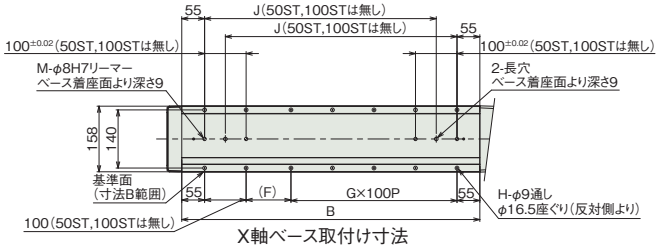




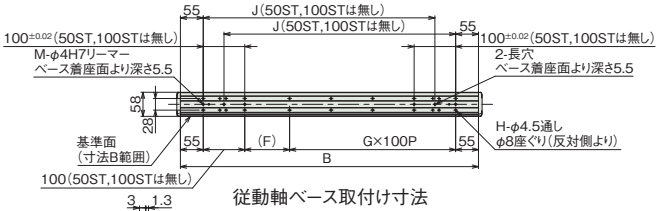
WU-M寸法詳細



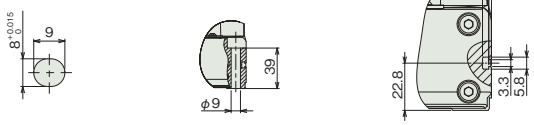
R軸中空部詳細



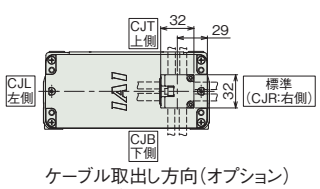
X軸ベース取付け寸法



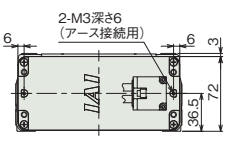
従動軸ベース取付け寸法



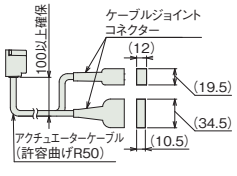
駆動軸ベース長穴詳細　駆動軸ベース取付け穴詳細　X軸側面Tスロット 詳細　従動軸ベース長穴詳細　従動軸ベース取付け穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)



X軸背面　詳細



X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
K	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596	621	646	671	696	721	746
M	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	–	674	691	711
Q2	–	110	127	147
S	312	323	340	–
T	104.5	115.5	132.5	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S、Tの寸法が変わります。

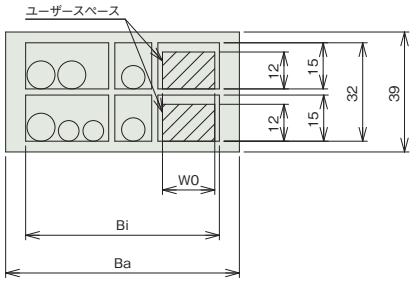
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Y軸ストローク(mm)	50～400	450～800	850～1100
350～600	56～66	63～73	71～79

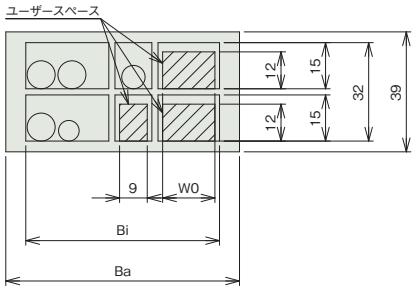
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Y間ケーブルベア断面図



Y-Z間ケーブルベア断面図
Z-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXGB (CRS用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZCY

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

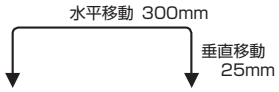
■型式項目

CRS - XZCY1 - WA - [ ][ ] - [ ] B - [ ] - R1 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Z軸) ストローク	第2軸(Z軸) オプション	第3軸(Y軸) ストローク	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア	オプション
CRS	XZCY1	1: 下記参照	WA: バッテリーレスアブソ	15: 150mm 〜 80: 800mm (50mmごと)	CJT: 下記 CJR: オプション価格表参照 CJL: CJB:	5: 50mm 〜 30: 300mm (50mmごと)	B: ブレーキ	10: 100mm 〜 20: 200mm (50mmごと)	R1: RSEL	1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	第1配線 第2配線 第3配線: 下記 ケーブルベア価格表参照	4B: 下記 5VC: オプション価格表参照 5WCS:

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 200 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.55 秒		
位置繰返し精度	± 0.06 mm		

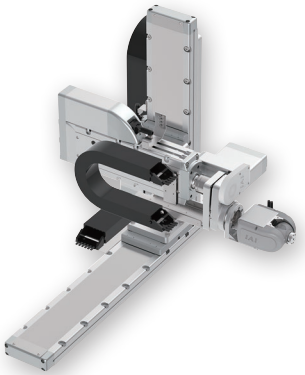
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

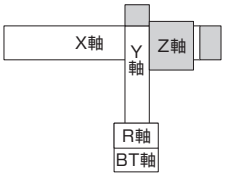
RoHS 10



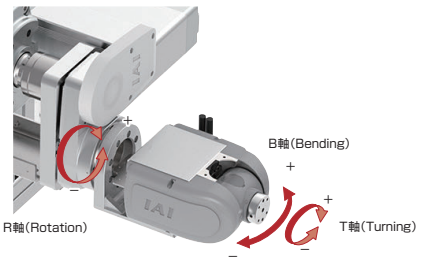
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150〜350	400〜600	650〜800
50〜150	–	–	–
200〜300	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L 〜 10L	6m 〜 10m	–
	11L 〜 15L	11m 〜 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTL	–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注3)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ(注4)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.06mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容					
構成軸型式		RCP6-WSA14C-WA-56P-16-□-W(ダブルスライダー仕様)					
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1					0.2
	ストローク(mm)	150～600	650	700	750	800	150～800
	最高速度(mm/s)	420	395	360	325	300	280
ストローク	最小ストローク(mm)	150					
	最大ストローク(mm)	800					
	ストロークピッチ(mm)	50					
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ					

■Z軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-WSA14R-WA-56P-4-□-B		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	85	80	
ストローク	最小ストローク(mm)	50		
	最大ストローク(mm)	300		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ		

■Y軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-WRA14R-WA-56P-16
速度/加減速度	加減速度(G)	0.3
	最高速度(mm/s)	560
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	200
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

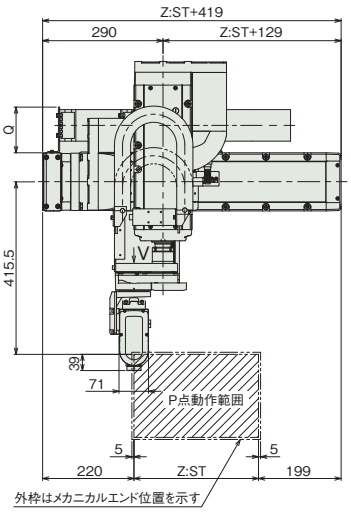
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

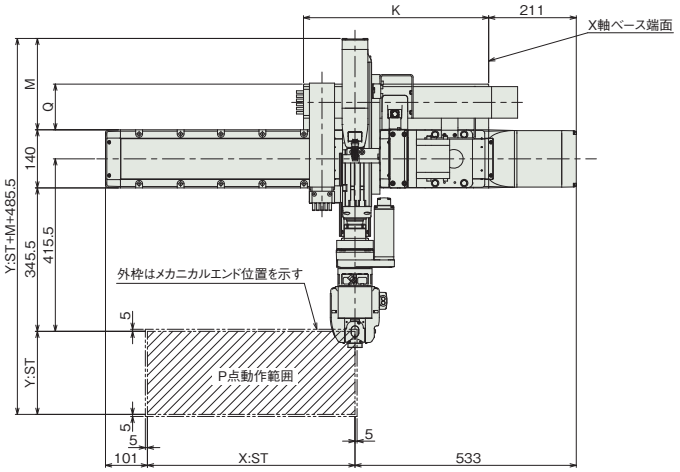
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

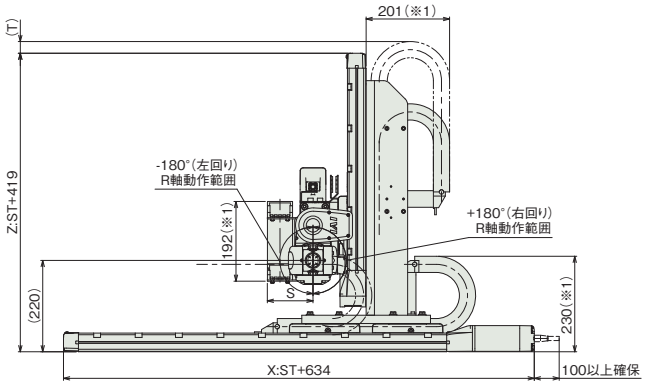
寸法図

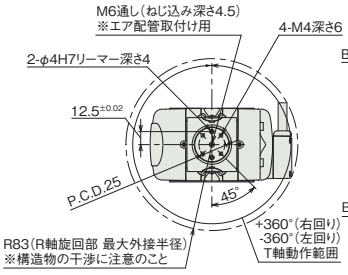
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

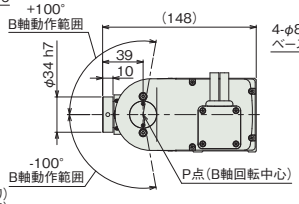
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



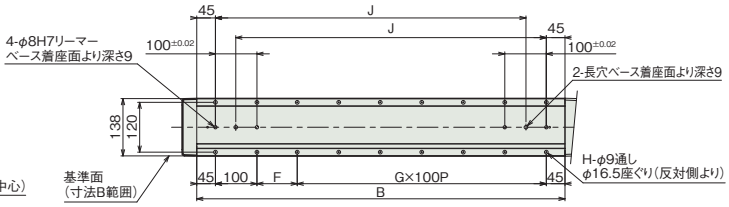




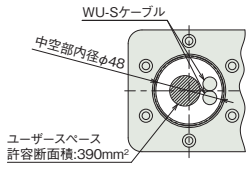




WU-S寸法詳細



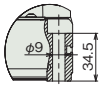
ベース取付け寸法



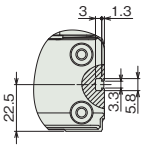
矢視V
(R軸中空部 詳細)



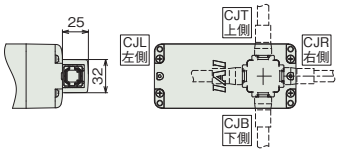
X軸ベース長穴詳細



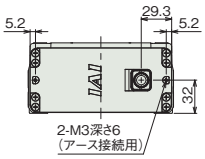
X軸ベース取付け穴詳細



X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)



X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Z軸ストローク	50	100	150	200	250	300
T	155	132	111	88	35	29

Y軸ストローク	100	150	200
M	120	170	220

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	-	110	127	147
S	110	121	-	-

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

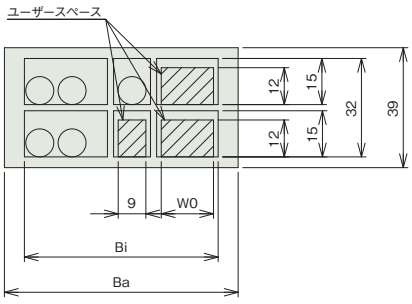
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	43～49	45～53	49～55
200～300	46～52	49～56	53～59

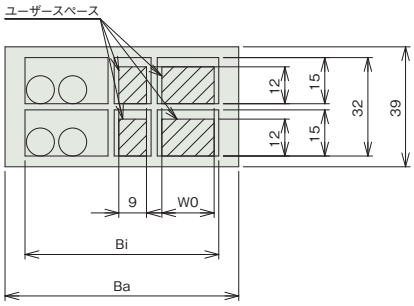
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

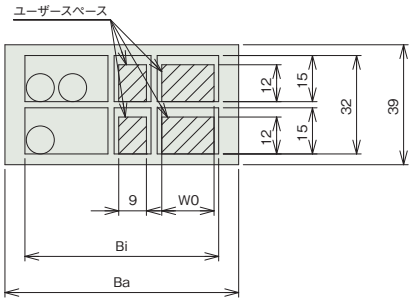
ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図



Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXZCY (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZCZ

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

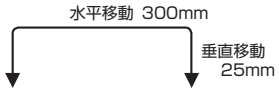
■型式項目

CRS - XZCZ1 - WA - [ ][ ] - [ ] B - [ ] - R1 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Z軸) ストローク	第2軸(Z軸) オプション	第3軸(Y軸) ストローク	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア	オプション
CRS	XZCZ1	1: 下記 組合わせ方向参照	WA: バッテリーレスアブソ	15: 150mm ～ 80: 800mm (50mmごと)	CJT: 下記 CJR: オプション価格表参照 CJL: CJB:	5: 50mm ～ 30: 300mm (50mmごと)	B: ブレーキ	10: 100mm ～ 20: 200mm (50mmごと)	R1: RSEL	1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	第1配線 第2配線 第3配線 下記 ケーブルベア価格表参照	4B: 下記 5VC: オプション価格表参照 5WCS:

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 200 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.55 秒		
位置繰返し精度	± 0.06 mm		

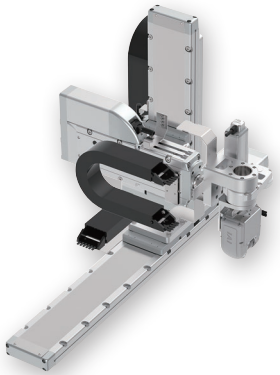
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

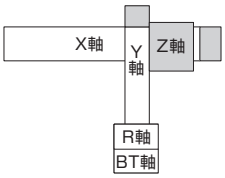
RoHS 10



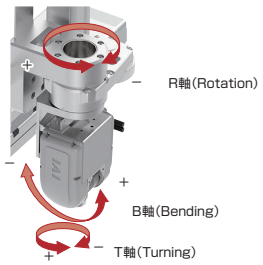
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～350	400～600	650～800
50～150	–	–	–
200～300	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm) (注2)	CTL	–	–	選択不可
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注3)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線、第2配線のみ選択可能です。
(注3) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ(注4)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.06mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容					
構成軸型式		RCP6-WSA14C-WA-56P-16-□-W(ダブルスライダー仕様)					
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1					0.2
	ストローク(mm)	150～600	650	700	750	800	150～800
	最高速度(mm/s)	420	395	360	325	300	280
ストローク	最小ストローク(mm)	150					
	最大ストローク(mm)	800					
	ストロークピッチ(mm)	50					
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ					

■Z軸

項目		内容		
構成軸型式		RCP6-WSA14R-WA-56P-4-□-B		
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2	0.3
	最高速度(mm/s)	85	80	
ストローク	最小ストローク(mm)	50		
	最大ストローク(mm)	300		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ		

■Y軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-WRA14R-WA-56P-16
速度/加減速度	加減速度(G)	0.3
	最高速度(mm/s)	560
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	200
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N·m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

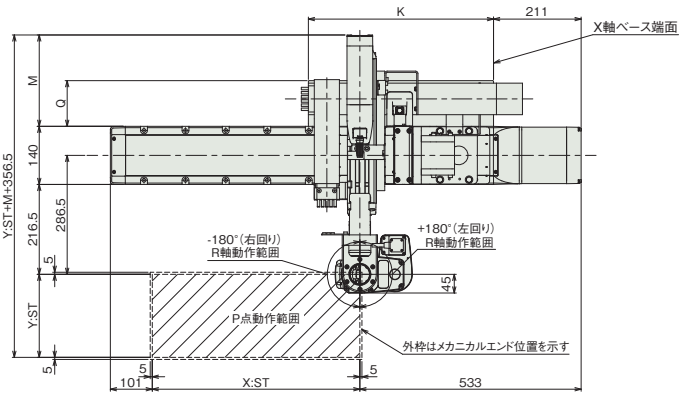
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N·m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

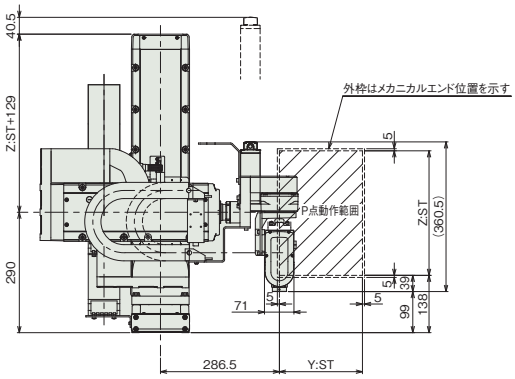
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

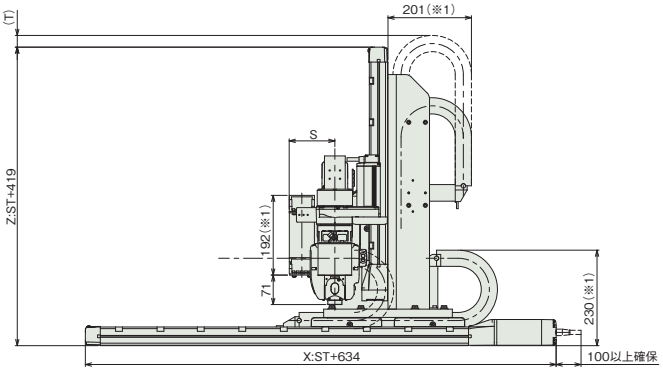
寸法図

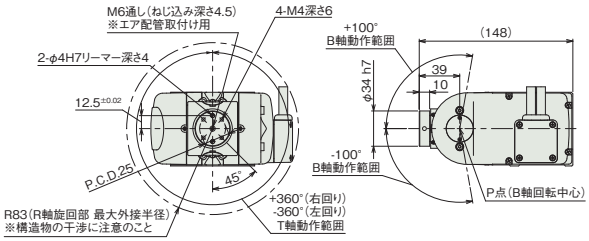
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

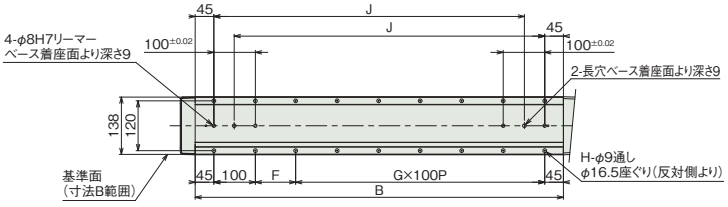




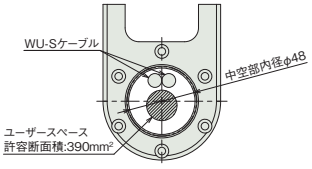




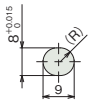
WU-S寸法詳細



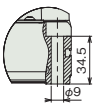
ベース取付け寸法



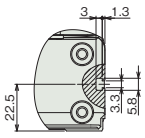
R軸中空部詳細



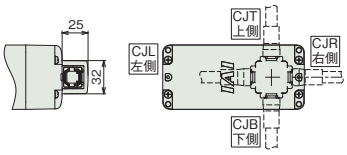
X軸ベース長穴詳細



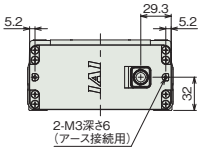
X軸ベース取付け穴詳細



X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)



X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Z軸ストローク	50	100	150	200	250	300
T	155	132	111	88	35	29

Y軸ストローク	100	150	200
M	120	170	220

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	–	110	127	147
S	110	121	–	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

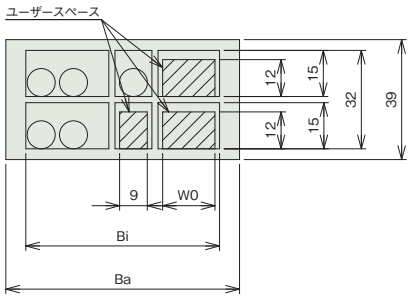
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	43～47	46～53	49～55
200～300	47～53	49～56	53～59

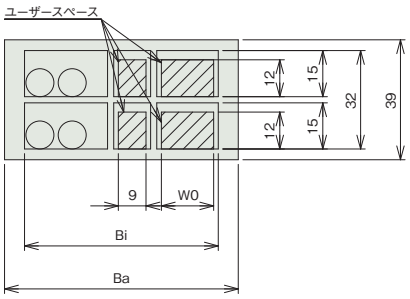
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

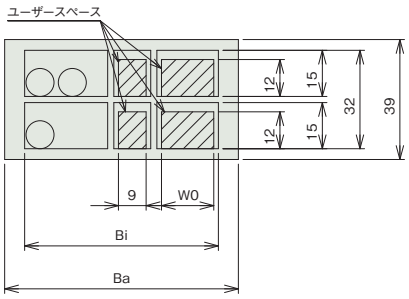
ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図



Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXZCZ (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZDY

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

■型式項目

CRS - XZDY1 - WA - [ ][ ] - [ ] B - [ ] - R1 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Z軸) ストローク	第2軸(Z軸) オプション	第3軸(Y軸) ストローク	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
CRS	XZDY1	1 下記参照	WA バッテリーレスアブソ	15～80 150mm～800mm (50mmごと)	CJT CJR CJL CJB 下記オプション価格表参照	5～30 50mm～300mm (50mmごと)	B ブレーキ	25～50 250mm～500mm (50mmごと)	R1 RSEL	1L 1m 3L 3m 5L 5m □L □m	下記ケーブルベア価格表参照			4B 5VC 5WCS 下記オプション価格表参照

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 500 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.28 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

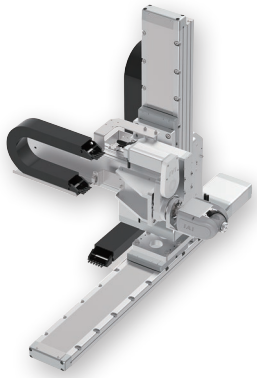
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

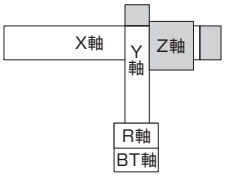
RoHS 10



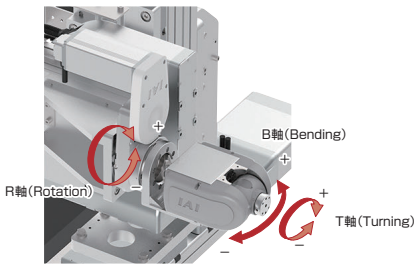
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～350	400～600	650～800
50～150	–	–	–
200～300	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注2)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ(注3)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き(注4)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注3) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注4) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容																									
構成軸型式		RCP6-WSA14C-WA-56P-8-□-W〈ダブルスライダー仕様〉																									
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1										0.2								0.3							
	ストローク(mm)	150～350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	150～450	500	550	600	650	700	750	800	150～500	550	600	650	700	750	800
	最高速度(mm/s)	370	350	305	270	240	215	195	175	160	145	300	270	240	215	195	175	160	145	250	240	215	195	175	160	145
ストローク	最小ストローク(mm)	150																									
	最大ストローク(mm)	800																									
	ストロークピッチ(mm)	50																									
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ																									

■Z軸

項目		内容	
構成軸型式		RCP6-WSA14R-WA-56P-4-□-B-W〈ダブルスライダー仕様〉	
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2
	最高速度(mm/s)	105	100
ストローク	最小ストローク(mm)	50	
	最大ストローク(mm)	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ	

■Y軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-WSA12LR-WA-42P-12〈ロングスライダー仕様〉
速度/加減速度	加減速度(G)	0.2
	最高速度(mm/s)	400
ストローク	最小ストローク(mm)	250
	最大ストローク(mm)	500
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注5)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N·m) (注6)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注6)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注5) 1G≒9807度/s^2
(注6) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

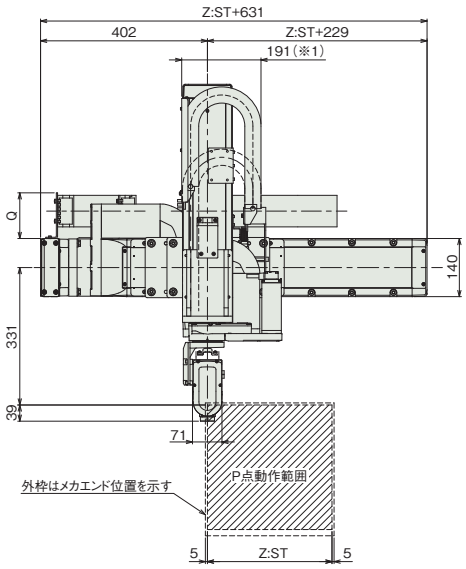
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注7)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N·m) (注8)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注8)			0.0085	0.0075

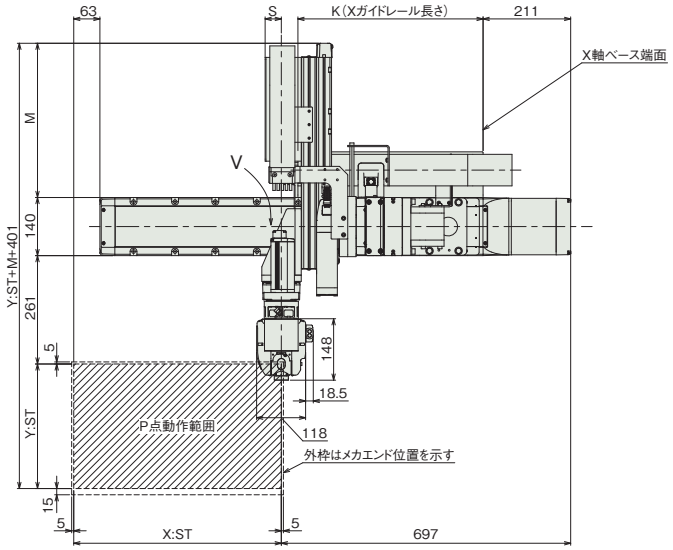
(注7) 1G≒9807度/s^2
(注8) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

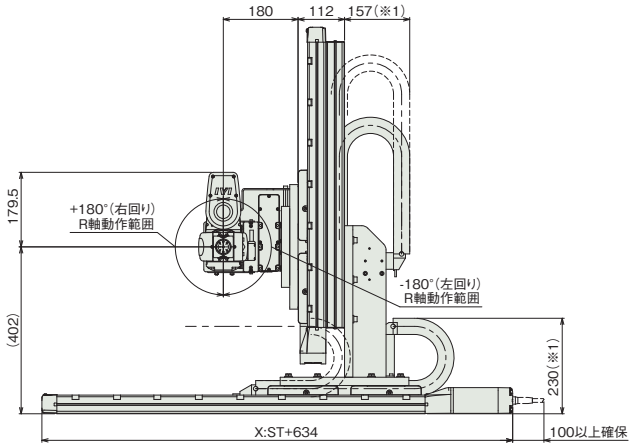
寸法図

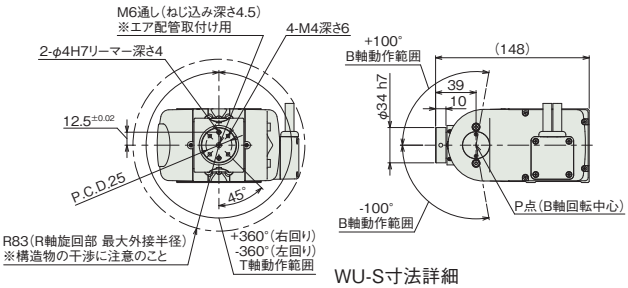
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

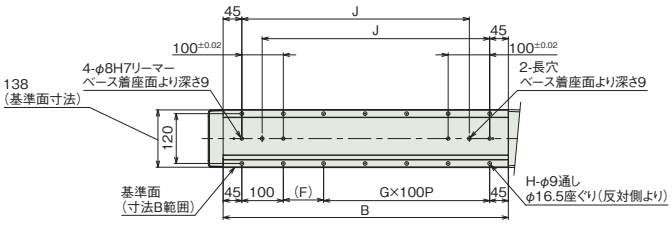




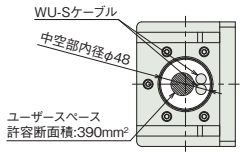




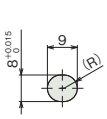
WU-S寸法詳細



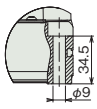
X軸ベース取付け寸法



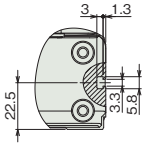
矢視V
R軸中空部詳細



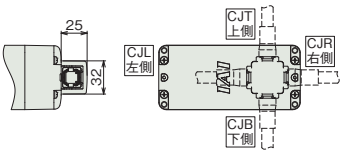
X軸ベース長穴詳細



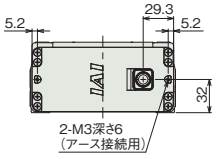
X軸ベース取付け穴詳細



X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)



X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Y軸ストローク	250	300	350	400	450	500
M	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	-	110	127	147
S	39	50	67	-

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

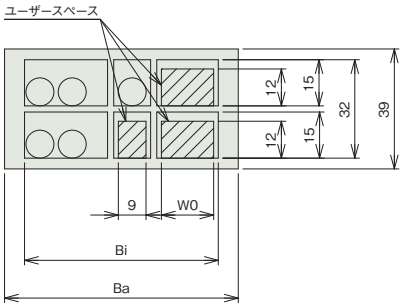
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	53～59	56～63	60～66
200～300	56～62	59～66	62～68

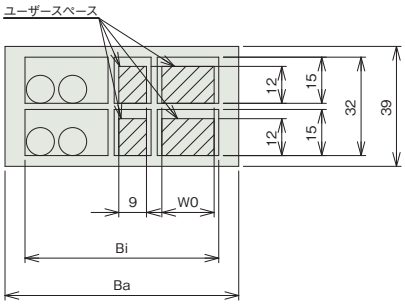
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図
Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXZDY (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZDZ

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

■型式項目

CRS - XZDZ1 - WA - [ ][ ] - [ ] B - [ ] - R1 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Z軸) ストローク	第2軸(Z軸) オプション	第3軸(Y軸) ストローク	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
CRS	XZDZ1	1: 下記参照	WA: バッテリーレスアブソ	15～80: 150mm～800mm (50mmごと)	CJT/CJR/CJL/CJB: 下記オプション価格表参照	5～30: 50mm～300mm (50mmごと)	B: ブレーキ	25～50: 250mm～500mm (50mmごと)	R1: RSEL	1L: 1m / 3L: 3m / 5L: 5m / □L: □m	下記ケーブルベア価格表参照	下記ケーブルベア価格表参照	下記ケーブルベア価格表参照	4B/5VC/5WCS: 下記オプション価格表参照

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 500 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	2.28 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

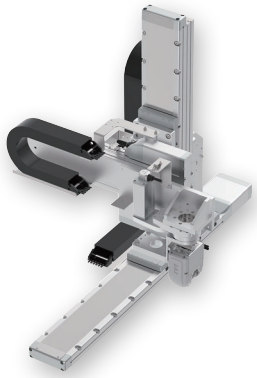
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(3) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

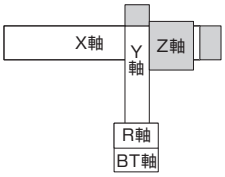
RoHS 10



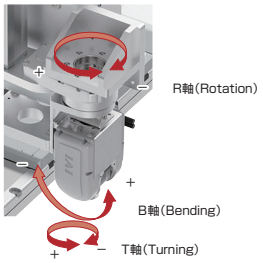
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～350	400～600	650～800
50～150	–	–	–
200～300	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注2)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向(標準)	無記入	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ(注3)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き(注4)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注3) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注4) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	8192pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容																									
構成軸型式		RCP6-WSA14C-WA-56P-8-□-W〈ダブルスライダー仕様〉																									
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.1										0.2								0.3							
	ストローク(mm)	150～350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	150～450	500	550	600	650	700	750	800	150～500	550	600	650	700	750	800
	最高速度(mm/s)	370	350	305	270	240	215	195	175	160	145	300	270	240	215	195	175	160	145	250	240	215	195	175	160	145
ストローク	最小ストローク(mm)	150																									
	最大ストローク(mm)	800																									
	ストロークピッチ(mm)	50																									
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ																									

■Z軸

項目		内容	
構成軸型式		RCP6-WSA14R-WA-56P-4-□-B-W〈ダブルスライダー仕様〉	
速度/加減速度	加減速度(G)	0.1	0.2
	最高速度(mm/s)	105	100
ストローク	最小ストローク(mm)	50	
	最大ストローク(mm)	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	
モーター種類		パルスモーター　56□サイズ	

■Y軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-WSA12LR-WA-42P-12〈ロングスライダー仕様〉
速度/加減速度	加減速度(G)	0.2
	最高速度(mm/s)	400
ストローク	最小ストローク(mm)	250
	最大ストローク(mm)	500
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注5)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N·m) (注6)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注6)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注5) 1G≒9807度/s^2
(注6) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

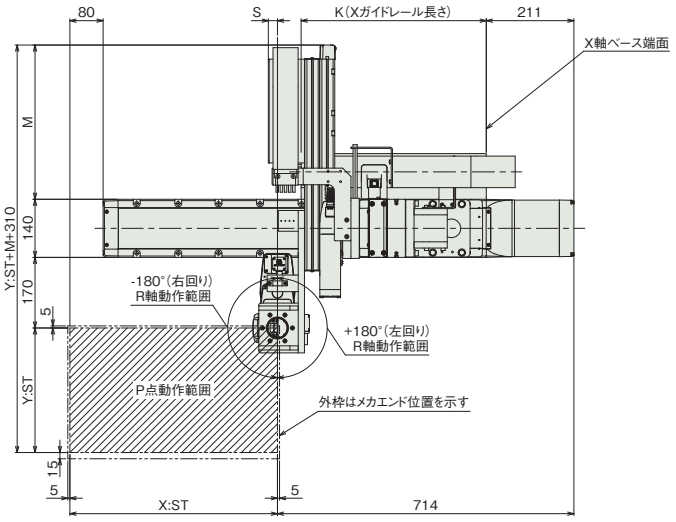
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注7)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N·m) (注8)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注8)			0.0085	0.0075

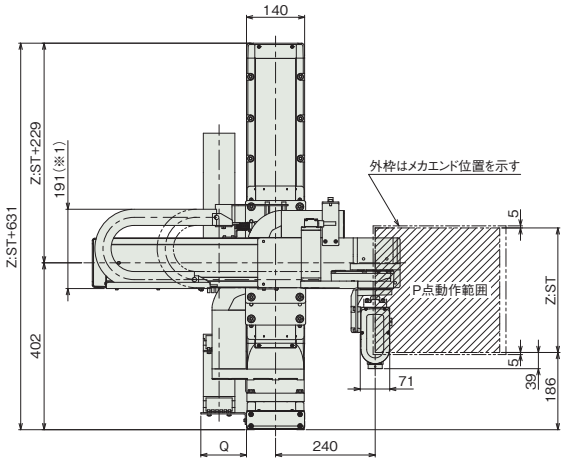
(注7) 1G≒9807度/s^2
(注8) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

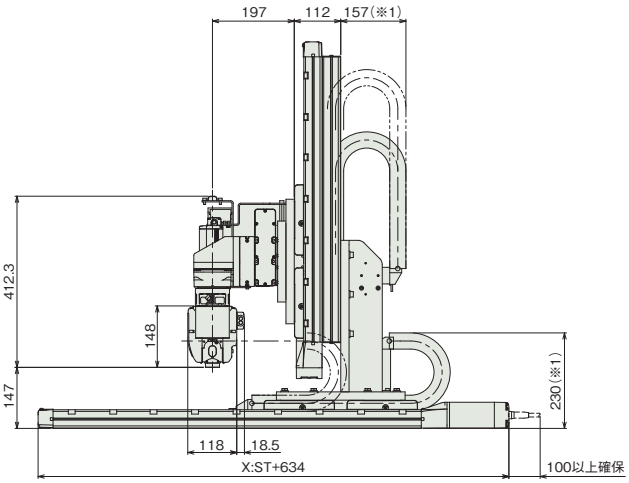
寸法図

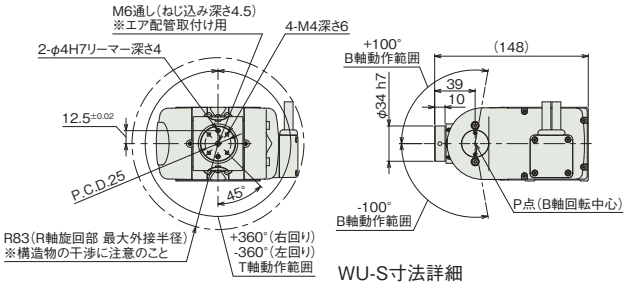
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

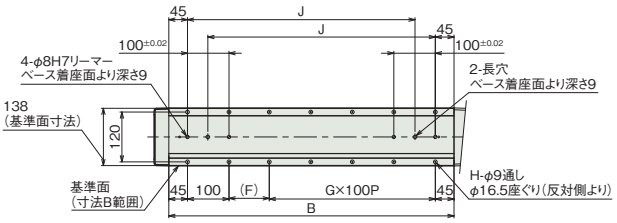




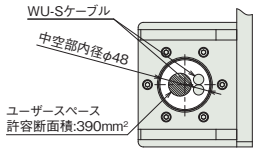




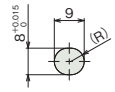
WU-S寸法詳細



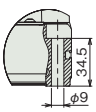
X軸ベース取付け寸法



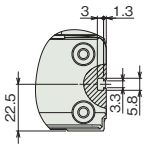
R軸中空部詳細



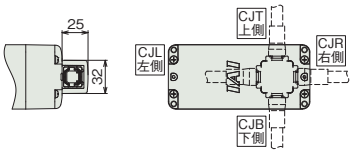
X軸ベース長穴詳細



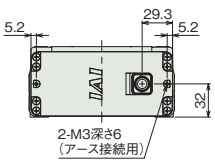
X軸ベース取付け穴詳細



X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)



X軸背面 詳細

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Y軸ストローク	250	300	350	400	450	500
M	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	-	110	127	147
S	22	33	50	-

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

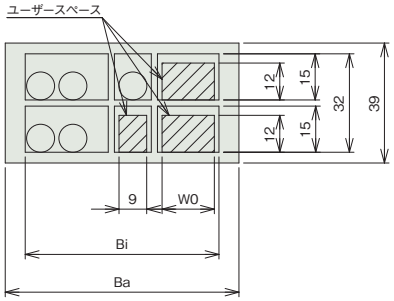
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	54～60	57～64	60～66
200～300	57～63	60～67	63～69

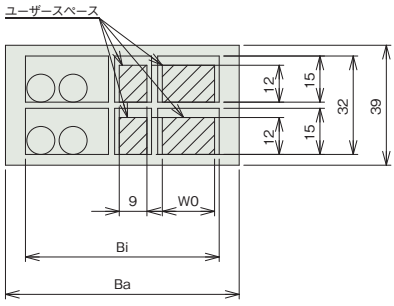
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図
Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ / 使用ケーブルベア型式	CT B17.4.075.0	CTM B17.5.075.0	CTL B17.6.075.0	CTXL B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXZDZ (CRS用)		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZEY

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　200v ACサーボモーター

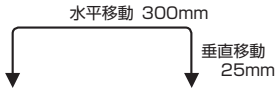
■型式項目

CRS – XZEY1 – WA – [ ][ ] – [ ] B – [ ] – R1 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類	第1軸(X軸) ストローク	第1軸(X軸) オプション	第2軸(Z軸) ストローク	第2軸(Z軸) オプション	第3軸(Y軸) ストローク	コントローラー	ケーブル長	ケーブルベア 第1配線	ケーブルベア 第2配線	ケーブルベア 第3配線	オプション
CRS	XZEY1	1：下記参照	WA：バッテリーレスアブソ	15～80：150mm～800mm（50mmごと）	CJT/CJR/CJL/CJB：下記オプション価格表参照	5～30：50mm～300mm（50mmごと）	B：ブレーキ	25～50：250mm～500mm（50mmごと）	R1：RSEL	1L：1m 3L：3m 5L：5m □L：□m	下記ケーブルベア価格表参照	下記ケーブルベア価格表参照	下記ケーブルベア価格表参照	4B：下記 5VC：オプション価格表参照 5WCS：下記

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 500 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	1.69 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

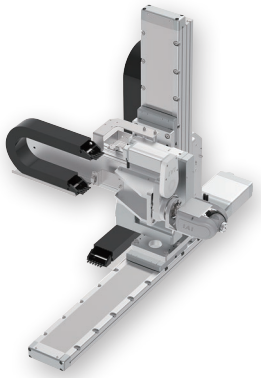
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 5-739 ページをご参照ください。
(3) R 軸、BT 軸の RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(4) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

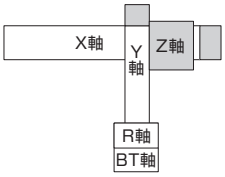
RoHS 10



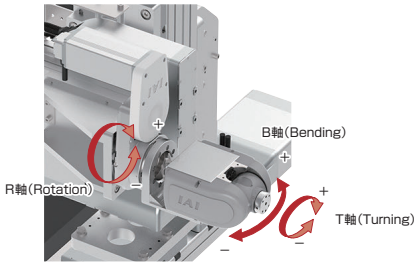
（注） 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸（R軸）／手首軸（B軸T軸）の動作方向



ストローク別価格表（標準価格）

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～350	400～600	650～800
50～150	–	–	–
200～300	–	–	–

（注） 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

（注） 全軸標準ケーブルとなります。
（注） 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
（注） 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表（標準価格）

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし（ケーブルのみ）	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ（内幅50mm）（注1）	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ（内幅63mm）	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ（内幅80mm）	CTL	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ（内幅100mm）（注2）	CTXL	–	選択不可	

（注1）第2配線、第3配線のみ選択可能です。
（注2）第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表（標準価格）

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向変更（上側）（注3）	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（右側）（注3）	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（左側）（注3）	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更（下側）（注3）	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ（注4）	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き（注5）	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

（注3）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注4）Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
（注5）適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	16384pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容											
構成軸型式		RCS4-WSA14C-WA-200-8-□-W〈ダブルスライダー仕様〉											
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5											
	ストローク(mm)	150～250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	最高速度(mm/s)	480	460	400	350	305	270	240	215	195	175	160	145
ストローク	最小ストローク(mm)	150											
	最大ストローク(mm)	800											
	ストロークピッチ(mm)	50											
モーター種類		ACサーボモーター　200W											

■Z軸

項目		内容	
構成軸型式		RCS4-WSA14R-WA-200-4-□-B-W〈ダブルスライダー仕様〉	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.2	
	ストローク(mm)	50～250	300
	最高速度(mm/s)	240	230
ストローク	最小ストローク(mm)	50	
	最大ストローク(mm)	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	
モーター種類		ACサーボモーター　200W	

■Y軸

項目		内容		
構成軸型式		RCS4-WSA12LR-WA-100-12〈ロングスライダー仕様〉		
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5		
	ストローク(mm)	250～400	450	500
	最高速度(mm/s)	720	610	535
ストローク	最小ストローク(mm)	250		
	最大ストローク(mm)	500		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		ACサーボモーター　100W		

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

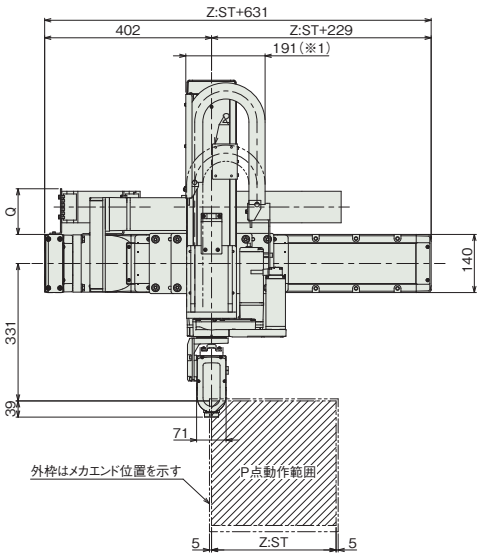
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

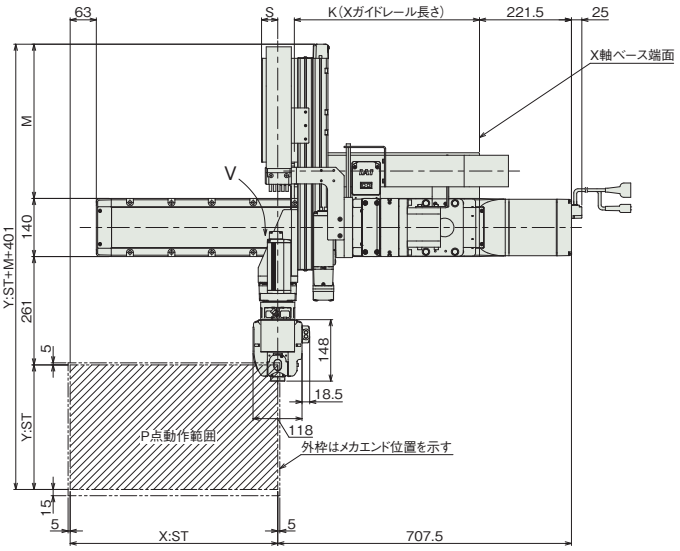
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

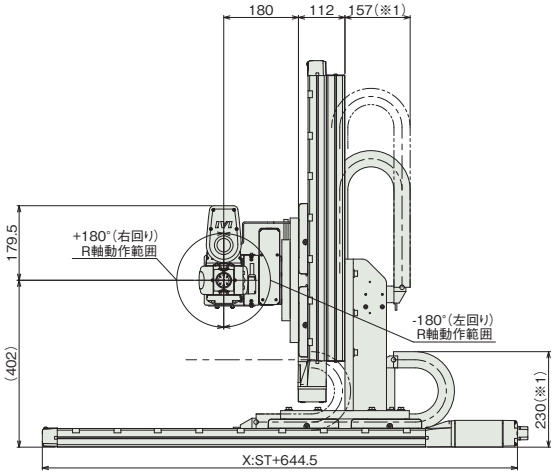
寸法図

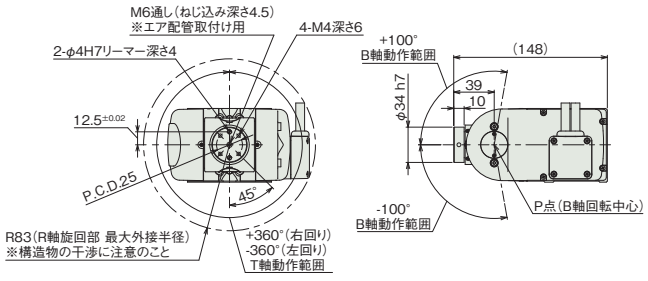
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

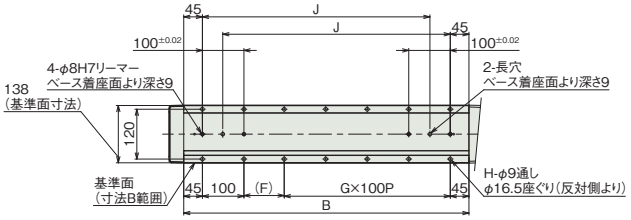




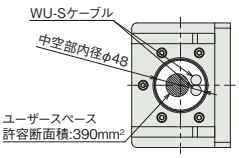




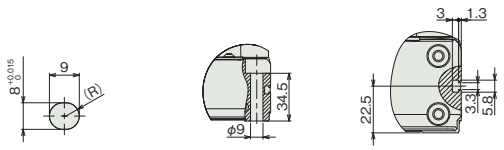
WU-S寸法詳細



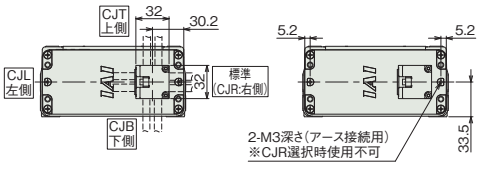
X軸ベース取付け寸法



矢視V
R軸中空部詳細

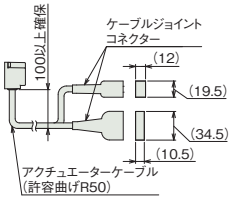


X軸ベース長穴詳細　X軸ベース取付け穴詳細　X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)

X軸背面 詳細



X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Y軸ストローク	250	300	350	400	450	500
M	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	–	110	127	147
S	39	50	67	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

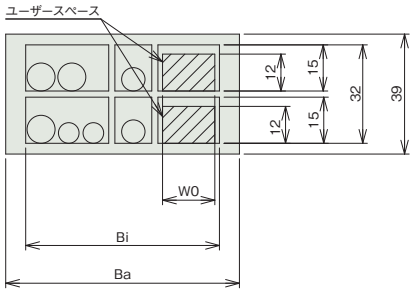
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	54～60	57～64	60～67
200～300	57～63	60～67	63～69

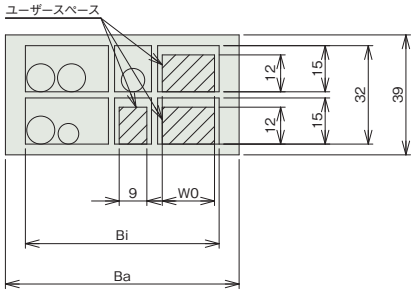
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図
Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
RSEL-SXZEY (CRS用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

CRS-XZEZ

バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター　200v ACサーボモーター

■型式項目

CRS - XZEZ1 - WA - [ ][ ] - [ ] B - [ ] - R1 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	組合わせ方向	エンコーダー種類
CRS	XZEZ1	1 下記 組合わせ方向参照	WA バッテリーレスアブソ

第1軸(X軸) ストローク		第1軸(X軸) オプション	
15	150mm	CJT	下記
≀	≀	CJR	オプション価格表
80	800mm (50mmごと)	CJL	参照
		CJB	

第2軸(Z軸) ストローク		第2軸(Z軸) オプション	
5	50mm	B	ブレーキ
≀	≀		
30	300mm (50mmごと)		

第3軸(Y軸) ストローク	
25	250mm
≀	≀
50	500mm (50mmごと)

コントローラー	
R1	RSEL

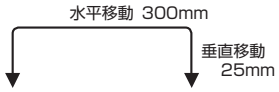
ケーブル長	
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

ケーブルベア 第1配線	第2配線	第3配線
下記 ケーブルベア価格表 参照		

オプション	
4B	下記
5VC	オプション価格表
5WCS	参照

最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 500 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	1.69 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

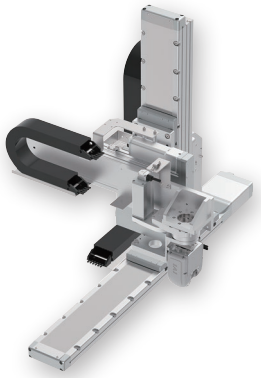
標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



選定上の注意

(1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 5-739 ページをご参照ください。
(3) R 軸、BT 軸の RSEL ドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
(4) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

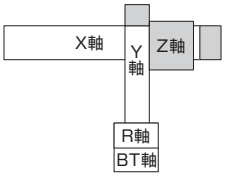
RoHS 10



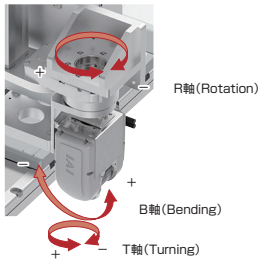
(注) 上写真は組合わせ方向「1」、全軸ケーブルベア付きの場合になります。

組合わせ方向

組合わせ方向1



回転軸(R軸)／手首軸(B軸T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～350	400～600	650～800
50～150	–	–	–
200～300	–	–	–

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	–
	3L	3m	–
	5L	5m	–
	6L ～ 10L	6m ～ 10m	–
	11L ～ 15L	11m ～ 15m	–

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格 第1配線(X軸横)	第2配線(Z軸横)	第3配線(Y軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	–	–	–
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm) (注1)	CT	選択不可	–	–
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	–	–	–
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	–	–	–
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm) (注2)	CTXL	–	選択不可	

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称		オプション記号	参照頁	標準価格
X軸	ケーブル取出し方向変更(上側) (注3)	CJT	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(右側) (注3)	CJR	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(左側) (注3)	CJL	5-737	–
	ケーブル取出し方向変更(下側) (注3)	CJB	5-737	–
Z軸	ブレーキ (注4)	B	–	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-737	–
B軸/T軸	エア継手付き (注5)	5VC	5-737	–
	配線カラー付き	5WCS	5-737	–

(注3) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目		内容
使用環境温度・湿度		0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		RoHS指令
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	XYZ軸	16384pulse/rev
	RBT軸	8192pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-737ページの値を目安としてください。

■X軸

項目		内容											
構成軸型式		RCS4-WSA14C-WA-200-8-□-W〈ダブルスライダー仕様〉											
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5											
	ストローク(mm)	150～250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	最高速度(mm/s)	480	460	400	350	305	270	240	215	195	175	160	145
ストローク	最小ストローク(mm)	150											
	最大ストローク(mm)	800											
	ストロークピッチ(mm)	50											
モーター種類		ACサーボモーター　200W											

■Z軸

項目		内容	
構成軸型式		RCS4-WSA14R-WA-200-4-□-B-W〈ダブルスライダー仕様〉	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.2	
	ストローク(mm)	50～250	300
	最高速度(mm/s)	240	230
ストローク	最小ストローク(mm)	50	
	最大ストローク(mm)	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	
モーター種類		ACサーボモーター　200W	

■Y軸

項目		内容		
構成軸型式		RCS4-WSA12LR-WA-100-12〈ロングスライダー仕様〉		
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5		
	ストローク(mm)	250～400	450	500
	最高速度(mm/s)	720	610	535
ストローク	最小ストローク(mm)	250		
	最大ストローク(mm)	500		
	ストロークピッチ(mm)	50		
モーター種類		ACサーボモーター　100W		

■R軸

項目		内容
構成軸型式		RCP6-RTFML-WA-42P-30-360
速度/加減速度	加減速度(G) (注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)		±180
最大トルク(N･m) (注7)		5.2
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注7)		0.08
モーター種類		パルスモーター　42□サイズ

(注6) 1G≒9807度/s^2
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。

■BT軸

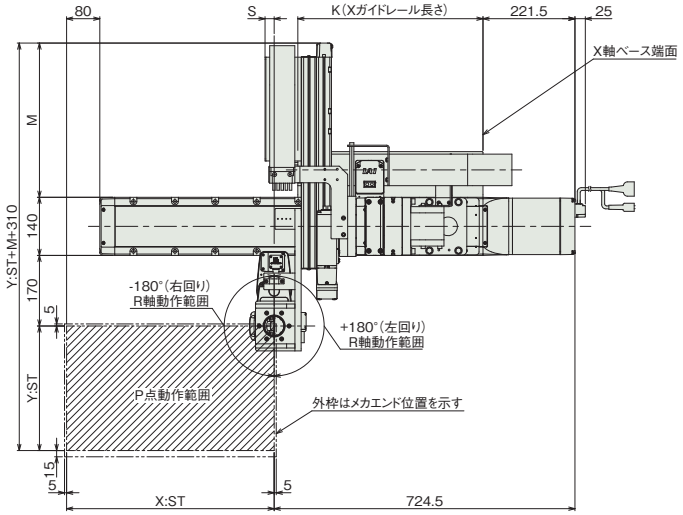
項目			内容	
軸構成			B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式			WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G) (注8)		0.3	0.3
	最高速度(度/s)	単独動作	750	1200
		B軸・T軸　同時動作	600	600
動作範囲(度)			±100	±360
モーター種類			パルスモーター　28□サイズ	
最大トルク(N･m) (注9)			0.65	0.65
最大許容慣性モーメント(kg・m^2) (注9)			0.0085	0.0075

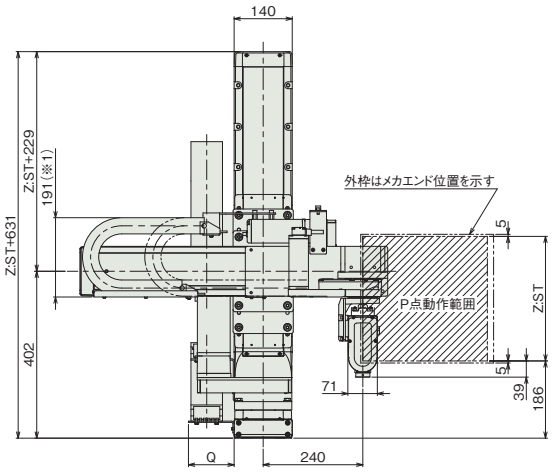
(注8) 1G≒9807度/s^2
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-738ページをご参照ください。
(注)　BT軸はブレーキが標準装備です。

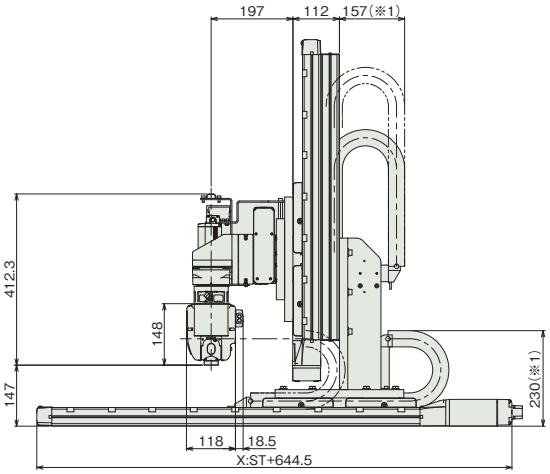
寸法図

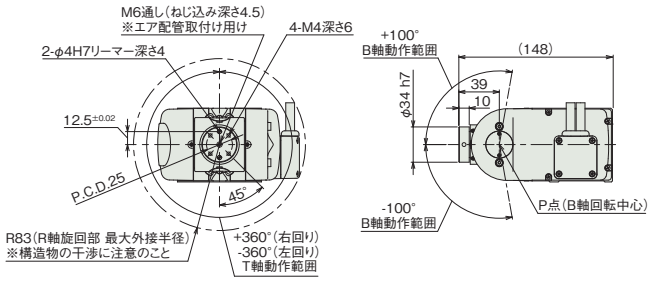
※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 図面の組合わせ位置が原点となります。
(注) 下記図面は、組合わせ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
その他の図面はホームページでご確認ください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

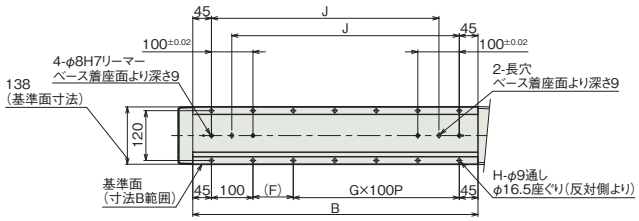




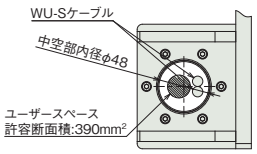




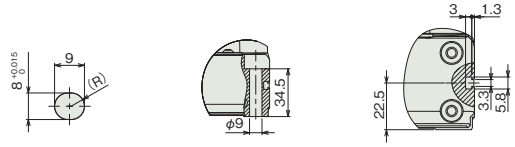
WU-S寸法詳細



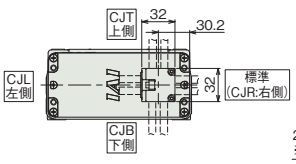
X軸ベース取付け寸法



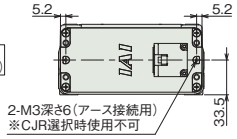
R軸中空部詳細



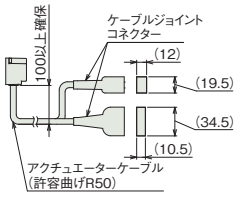
X軸ベース長穴詳細　X軸ベース取付け穴詳細　X軸側面Tスロット 詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)



X軸背面 詳細



X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Y軸ストローク	250	300	350	400	450	500
M	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	–	110	127	147
S	22	33	50	–

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

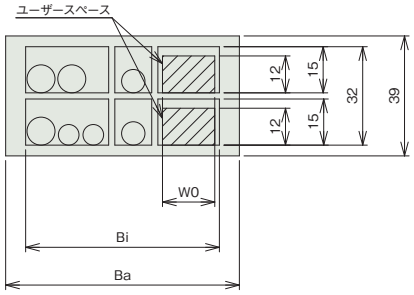
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm) / Z軸ストローク(mm)	150～300	350～600	650～800
50～150	55～59	58～63	61～65
200～300	58～62	60～66	64～68

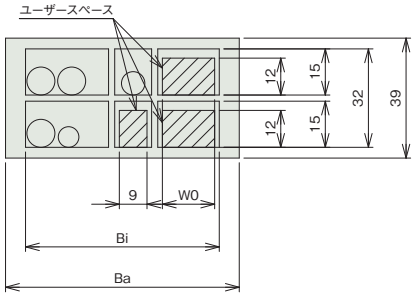
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図
Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
RSEL-SXZEZ (CRS用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-171

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

直交型６軸ロボット　オプション

X軸ケーブル取出し方向変更

型　式　**CJT / CJR / CJL / CJB**

説　明　アクチュエーター本体に装着するモーター･エンコーダーケーブルの取出し方向を上下左右に変更することができます。
方向は、各アクチュエーターページの寸法図でご確認ください。

R軸ブレーキ

型　式　**4B**

説　明　停電やサーボOFF時に、出力軸が動かないように保持します。
出力軸横向きで使用する際には、出力軸の回転によるワークなどの落下を防ぐことができます。
(Z軸、手首ユニットBT軸は標準でブレーキ付きです。)

手首ユニットエア継手付き

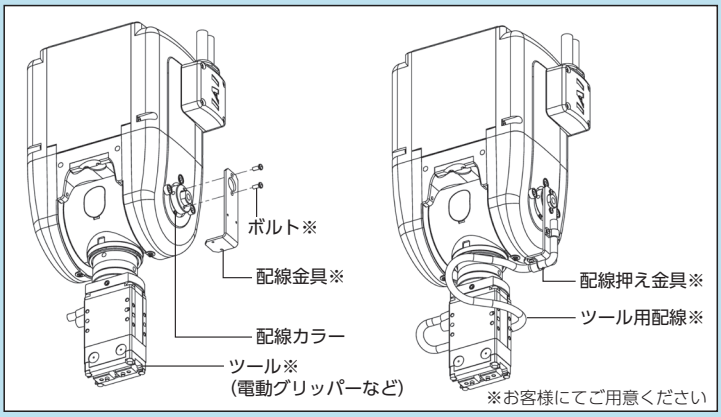
型　式　**5VC**

説　明　手首ユニットに真空パッドなどのエア機器を接続する場合のエア継手(Φ6)を本体側面に付けるオプションです。アクチュエーターケーブルの取出し側と同じ面に取付きます。

手首ユニット配線カラー付き

型　式　**5WCS**

説　明　電動グリッパーなどを使用する場合、手首ユニットの配線カラーを利用すると配線の取回しが容易になります。
配線カラーは配線金具(お客様にて用意)を取付ける基部として使用してください。



直交型６軸ロボット　最大速度・最大加減速度について

PTP動作では、製品ページ「構成軸スペック」の最大速度、最大加減速度で動作可能です。

CP動作では、速度および加減速度の上限値は、下記値を目安としてください。

CP動作での最大合成速度および最大加減速度の目安

	XBA	XGA	XBB	XGB	XZCY XZCZ	XZDY XZDZ	XZEY XZDZ
最大合成速度(mm/s)	250	250	700	700	150	150	300
最大加減速度(G)	0.3	0.3	0.4	0.4	0.2	0.2	0.2

直交型6軸ロボット　R軸、BT軸の速度別出力トルクと速度・加速度別許容慣性モーメント

R軸　RCP6-RTFML

速度別出力トルク

速度(度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(単位はkg・m²)

BT軸　WU-S

速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合　空欄は動作不可となります。

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合　空欄は動作不可となります。

速度	B軸	T軸
	加減速度	
度/s	0.3G	0.3G
0	0.008	0.0035
150	0.008	0.0035
300	0.008	0.0035
450	0.008	0.0035
600	0.008	0.0035
750		0.0035
900		0.0035
1050		0.0035
1200		0.0025

(単位はkg・m²)

BT軸　WU-M

速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合　空欄は動作不可となります。

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.015	0.0127	0.0165	0.009
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.009	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合　空欄は動作不可となります。

速度	B軸	T軸
	加減速度	
度/s	0.3G	0.3G
0	0.015	0.0126
150	0.015	0.0126
300	0.0118	0.0072
450	0.0055	0.0054
600	0.0055	0.0054
750		0.0054
900		0.0036
1050		0.0036
1200		0.0036

(単位はkg・m²)

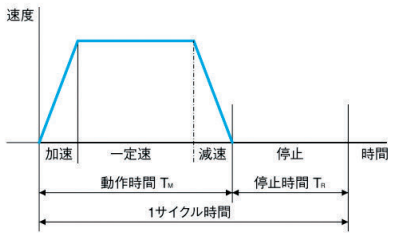
直交型６軸ロボット　デューティー比について

デューティー比とはアクチュエーターの稼働率（1サイクル中アクチュエーターが動作している時間）を表します。
パルスモータータイプとACサーボモータータイプのアクチュエーターでは、使用可能なデューティー比の基準が異なりますのでご注意ください。

【デューティー比】
デューティー比とは、1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間を%で表した稼働率のことです。

$$D=\frac{T_M}{T_M+T_R}\times 100\ (\%)$$

D：デューティー比
T_M：動作時間（押付け動作を含む）
T_R：停止時間



＜パルスモーター＞
パルスモーターを搭載した軸では、デューティー比100%で動作可能です。

タイプ	パルスモーター搭載軸
CRS-XBA	全軸
CRS-XBB	R軸、BT軸
CRS-XGA	全軸
CRS-XGB	R軸、BT軸

タイプ	パルスモーター搭載軸
CRS-XZCY	全軸
CRS-XZCZ	
CRS-XZDY	
CRS-XZDZ	
CRS-XZEY	R軸、BT軸
CRS-XZEZ	

＜AC サーボモーター＞

AC サーボモーターを搭載した下記軸では、使用可能なデューティー比の目安は動作条件（加減速度等）によって変化します。下記①「加速度別負荷率 (LF)」と下記②の計算式から算出した「加減速度時間比率 tod」を元に、③のグラフから求めてください。

タイプ	ACサーボモーター搭載軸
CRS-XBB	X軸、Y軸、Z軸
CRS-XGB	

タイプ	ACサーボモーター搭載軸
CRS-XZEY	X軸、Y軸、Z軸
CRS-XZEZ	

1 下記「加速度別負荷率(LF)」一覧表から、負荷率LFを読取ってください。

※負荷率は、各軸最大ストローク、最大可搬質量で算出した値です。

加減速度別負荷率 (LF) 一覧

［%］

機種	最大可搬質量 kg	構成軸	各軸の加減速度［G］ 0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
XBB	2	X 軸	21	42	62	83	—
		Y 軸	15	30	45	60	75
		Z 軸	10	20	30	40	50
XGB	2	X 軸	22	44	67	89	—
		Y 軸	15	30	45	60	75
		Z 軸	10	20	30	40	50
XZEY XZEZ	1	X 軸	18	37	55	74	92
		Z 軸	29	57	—	—	—
		Y 軸	13	26	40	53	66

2 以下の算出式から、加減速度時間比率 tod を算出してください。

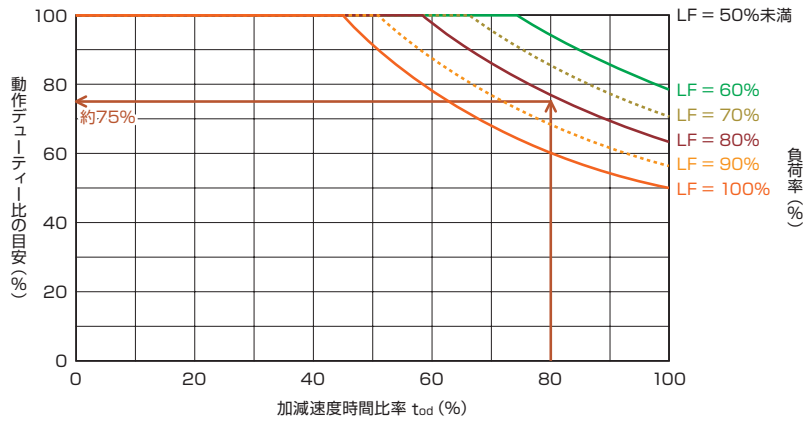
$$\text{加減速度時間比率：}t_{od} = \frac{\text{加速時間} + \text{減速時間}}{\text{運転時間}} \times 100(\%)$$

$$\text{加速時間} = \frac{\text{速度（mm/s）}}{\text{加速度（mm/s}^2\text{）}}\text{（秒）} \qquad \text{減速時間} = \frac{\text{速度（mm/s）}}{\text{減速度（mm/s}^2\text{）}}\text{（秒）}$$

$$\text{加速度(mm/s}^2\text{)} = \text{加速度(G)} \times 9{,}800\text{mm/s}^2 \qquad \text{減速度(mm/s}^2\text{)} = \text{減速度(G)} \times 9{,}800\text{mm/s}^2$$

3 ①「負荷率」と②「加減速度時間比率」から、下記グラフでデューティー比の目安を読取ります。

（例）負荷率80%で加減速度時間比率80%の場合、デューティー比の目安は約75%です。



スカラロボット

IXP
IXA



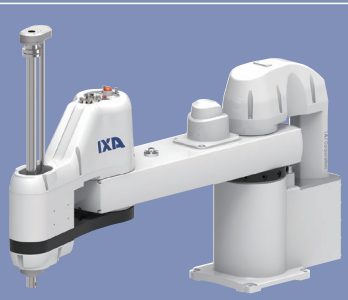
パワーコンスカラ
IXP



標準タイプ
NNNシリーズ



高速タイプ
NSNシリーズ



高可搬タイプ
NHNシリーズ

性能（スペック）確認			**5-743**
IXP パルスモーター	パワーコンスカラ	IXP-3N1808/4N1808	**5-747**
		IXP-3N2508/4N2508	**5-751**
		IXP-3N3515/3N3510/4N3515	**5-757**
		IXP-3N4515/3N4510/4N4515	**5-765**
		IXP-3N5520/3N5515/4N5520	**5-773**
		IXP-3N6520/3N6515/4N6520	**5-781**
IXA サーボモーター200V	標準/高速/高可搬タイプ	IXA-3NNN1805/4NNN1805	**5-791**
		IXA-3NNN3015/4NNN3015	**5-795**
		IXA-3NNN45□□/4NNN45□□	**5-799**
		IXA-3NNN60□□/4NNN60□□	**5-805**
		IXA-4NNN8020/4NNN8040	**5-811**
		IXA-4NNN10020/4NNN10040	**5-817**
		IXA-3NSN3015/4NSN3015	**5-823**
		IXA-3NSN45□□/4NSN45□□	**5-827**
		IXA-3NSN60□□/4NSN60□□	**5-833**
		IXA-4NSN8020/4NSN8040	**5-839**
		IXA-4NSN10020/4NSN10040	**5-845**
		IXA-4NHN10040	**5-851**
		IXA-4NHN12040	**5-857**
オプション			**5-863**
注意事項			**5-870**

総合カタログ2024非掲載機種

下記機種は、2024 年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

Web製品情報
https://www.iai-robot.co.jp/product/series/scara.html

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
スカラロボット 【標準タイプ】 	IX-NNN2515H	総合カタログ 2019	○
	IX-NNN3515H		
	IX-NNN50□□H		
	IX-NNN60□□H		
	IX-NNN70□□H		
	IX-NNN80□□H		
スカラロボット 【高速タイプ】 	IX-NSN5016H		
	IX-NSN6016H		
スカラロボット 【壁掛け(インバース)タイプ】 	IX-TNN/UNN3015H		
	IX-TNN/UNN3515H		
スカラロボット 【天吊り(インバース)タイプ】 	IX-HNN/INN5020H		
	IX-HNN/INN6020H		
	IX-HNN/INN70□□H		
	IX-HNN/INN80□□H		

性能（スペック）確認

スカラロボット



【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件（①アーム長、②合成最高速度、③可搬質量、④上下軸ストローク）を満たす機種を選択してください。

【例】

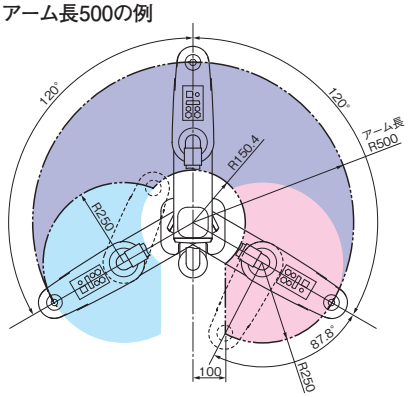
アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s) ※帯の長さ=アーム長　※帯の中の数字=第1／第2アーム長の最高速度													標準サイクルタイム(sec)	③可搬質量(kg) 定格	③可搬質量(kg) 最大	④上下軸ストローク(mm)
120 mm	150 ①	180	250	300	350	450	500	600	700	800	1000	1200				
		2053											0.57	1	3	80
	②	2053											0.57	1	3	80
			2151										0.79	1	3	80

選定条件

①アーム長

スカラロボット第1軸回転中心から第4軸回転中心までの最大距離

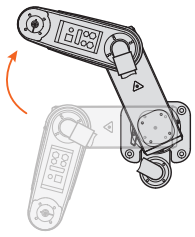
アーム長500の例



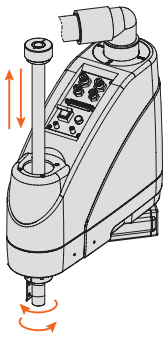
青…右腕系動作範囲
赤…左腕系動作範囲

②合成最高速度

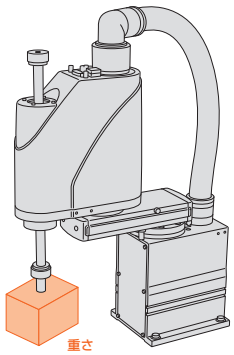
第1軸・第2軸



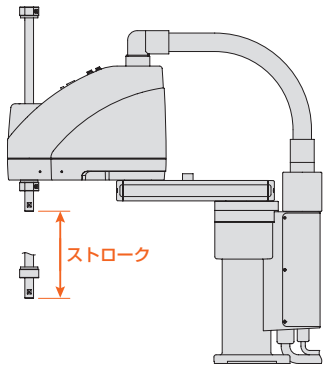
第3軸・第4軸



③可搬質量



④上下軸ストローク



〈表のご注意〉（1）サイクルタイムの動作条件は機種ごと異なります。
詳細は、各製品ページでご確認ください。
（2）定格可搬質量は最速動作可能な可搬質量の上限です。最大可搬質量は加減速度を落とした場合に搬送可能な可搬質量の上限です。

スカラロボット

シリーズ	タイプ	外観	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s) ※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1／第2アーム長の最高速度 120 150 180 250 300 350 450 500 600 700 800 1000 1200	標準サイクルタイム(sec)	可搬質量(kg) 定格	可搬質量(kg) 最大	上下軸ストローク(mm)	エンコーダー種類	コントローラー入力電源	型式・標準価格		掲載ページ
IXP（パワーコン／スカラ）	グリッパーなし(3軸)		2053	0.57	1	3	80			IXP-3N1808	—	5-747
	グリッパーなし(4軸)		2053	0.57	1	3	80			IXP-4N1808	—	
	グリッパーなし(3軸)		2151	0.79	1	3	80			IXP-3N2508	—	5-751
	中型グリッパー付き(GM)		2151	0.79	—	0.5	80			IXP-3N2508GM	—	
	グリッパーなし(4軸)		2151	0.79	—	0.5	80			IXP-4N2508	—	
	グリッパーなし(3軸)		2726	0.69	1	3	150			IXP-3N3515	—	5-757
	中型グリッパー付き(GM)		2726	0.69	—	0.5	150			IXP-3N3515GM	—	
	大型グリッパー付き(GL)		1908	1.08	—	1.5	100			IXP-3N3510GL	—	
	グリッパーなし(4軸)		2726	0.69	1	3	150			IXP-4N3515	—	
	グリッパーなし(3軸)		2438	0.67	1	3	150		100V～230V	IXP-3N4515	—	5-765
	中型グリッパー付き(GM)		2438	0.67	—	0.5	150	WA		IXP-3N4515GM	—	
	大型グリッパー付き(GL)		2060	0.95	—	1.5	100			IXP-3N4510GL	—	
	グリッパーなし(4軸)		2438	0.67	1	3	150			IXP-4N4515	—	
	グリッパーなし(3軸)		2943	0.73	2	6	200			IXP-3N5520	—	5-773
	大型グリッパー付き(GL)		2943	0.73	—	1.5	150			IXP-3N5515GL	—	
	超大型グリッパー付き(GW)		2943	0.73	—	2.5	150			IXP-3N5515GW	—	
	グリッパーなし(4軸)		2943	0.73	2	6	200			IXP-4N5520	—	
	グリッパーなし(3軸)		2916	0.81	2	6	200			IXP-3N6520	—	5-781
	大型グリッパー付き(GL)		2916	0.81	—	1.5	150			IXP-3N6515GL	—	
	超大型グリッパー付き(GW)		2916	0.81	—	2.5	150			IXP-3N6515GW	—	
	グリッパーなし(4軸)		2916	0.81	2	6	200			IXP-4N6520	—	
IXA	標準タイプ(3軸)		2638	0.26	—	1	50			IXA-3NNN1805	—	5-791
	標準タイプ(4軸)		2638							IXA-4NNN1805	—	
	標準タイプ(3軸)		5529		—	3	150			IXA-3NNN3015	—	5-795
	標準タイプ(4軸)		5529							IXA-4NNN3015	—	
	標準タイプ(3軸)		7453	0.38	—	3	180			IXA-3NNN4518	—	5-799
	標準タイプ(4軸)		7453							IXA-4NNN4518	—	
	標準タイプ(3軸)		7453				330			IXA-3NNN4533	—	
	標準タイプ(4軸)		7453							IXA-4NNN4533	—	
	標準タイプ(3軸)		5934		—	6	180			IXA-3NNN6018	—	5-805
	標準タイプ(4軸)		5934							IXA-4NNN6018	—	
	標準タイプ(3軸)		5934				330			IXA-3NNN6033	—	
	標準タイプ(4軸)		5934							IXA-4NNN6033	—	
	標準タイプ(4軸)		9215	0.43	—	21	200			IXA-4NNN8020	—	5-811
			9215				400			IXA-4NNN8040	—	
	標準タイプ(4軸)		8936	0.45	—	21	200			IXA-4NNN10020	—	5-817
			8936				400	WA	200V	IXA-4NNN10040	—	
	高速タイプ(3軸)		6032		—	8	150			IXA-3NSN3015	—	5-823
	高速タイプ(4軸)		6032							IXA-4NSN3015	—	
	高速タイプ(3軸)		8282	0.26	—	10	180			IXA-3NSN4518	—	5-827
	高速タイプ(4軸)		7583							IXA-4NSN4518	—	
	高速タイプ(3軸)		8282				330			IXA-3NSN4533	—	
	高速タイプ(4軸)		8282							IXA-4NSN4533	—	
	高速タイプ(3軸)		6414		—	12	180			IXA-3NSN6018	—	5-833
	高速タイプ(4軸)		6414							IXA-4NSN6018	—	
	高速タイプ(3軸)		6414				330			IXA-3NSN6033	—	
	高速タイプ(4軸)		6414							IXA-4NSN6033	—	
	高速タイプ(4軸)		5864	0.29	—	24	200			IXA-4NSN8020	—	5-839
			5864				400			IXA-4NSN8040	—	
	高速タイプ(4軸)		6667	0.32	—	24	200			IXA-4NSN10020	—	5-845
			6667				400			IXA-4NSN10040	—	
	高可搬タイプ(4軸)		7540	0.56	—	50	400			IXA-4NHN10040	—	5-851
	高可搬タイプ(4軸)		8308	0.61						IXA-4NHN12040	—	5-857

WA = バッテリーレスアブソ

~ =AC(交流)

IXP

パルスモーター				
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3N1808/4N1808	5-747	
		IXP-3N2508/4N2508	5-751	
		IXP-3N3515/3N3510/4N3515	5-757	
		IXP-3N4515/3N4510/4N4515	5-765	
		IXP-3N5520/3N5515/4N5520	5-773	
		IXP-3N6520/3N6515/4N6520	5-781	

IXP-3N1808
IXP-4N1808

バッテリーレスアブソ　アーム長 180 mm

■型式項目

IXP – [ ] – N – 18 – 08 – WA – [ ] – P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー
IXP	3 3軸 4 4軸	N 標準タイプ	18 180mm	08 80mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し　X□□ 長さ指定 P 1m　R□□ ロボットケーブル S 3m M 5m　下記ケーブル長価格表参照	P3 MSEL

CE　RoHS 10



価格表（標準価格）

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N1808	–
4軸仕様	IXP-4N1808	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-1**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	IXP-3N1808	IXP-4N1808
		P3	P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 4) は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 上下軸には標準でブレーキが付いています。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 45N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			3	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		2053	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	420	
		第2アーム(度/s)	420	
		上下軸(mm/s)	350	
		回転軸(度/s)	−	1200
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
アーム長(mm)			180	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	80	
		第2アーム	100	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±125	
		第2アーム(度)	±125	
		上下軸(mm)	80	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.010 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	−	±0.010 度
ユーザー配線		8芯 AWG26(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	0.28 N·m	0.28 N·m
	許容負荷モーメント	0.7 N·m	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音(注4)		75dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	−	
	第2アーム	−	
	上下軸	−	
	回転軸	−	−
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.57秒
連続サイクルタイム	0.57秒

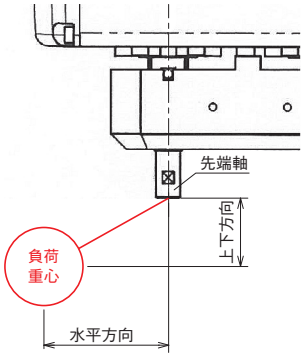
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m^2
4軸仕様	0.003kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
20mm以下	50mm以下

■加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

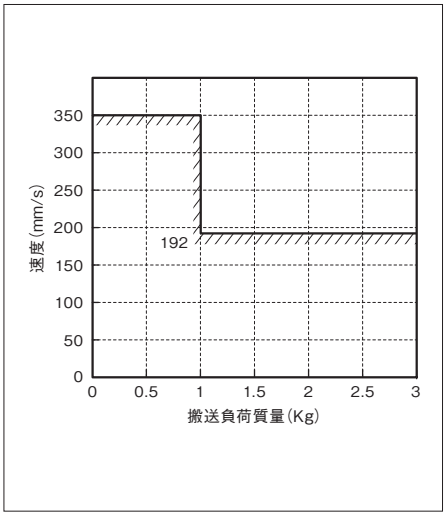
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

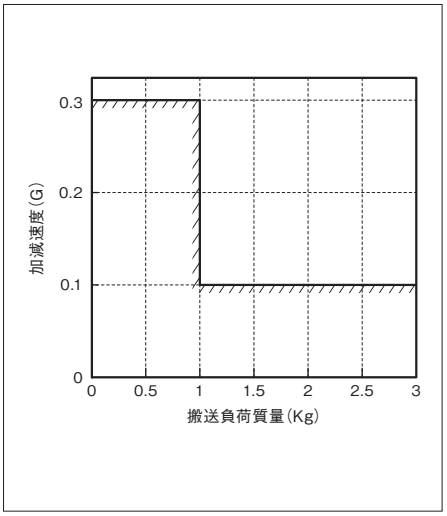
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

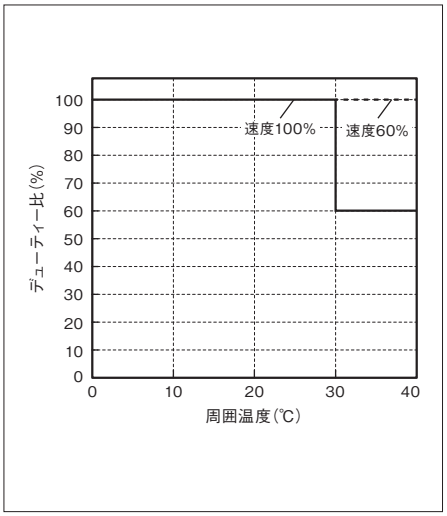




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



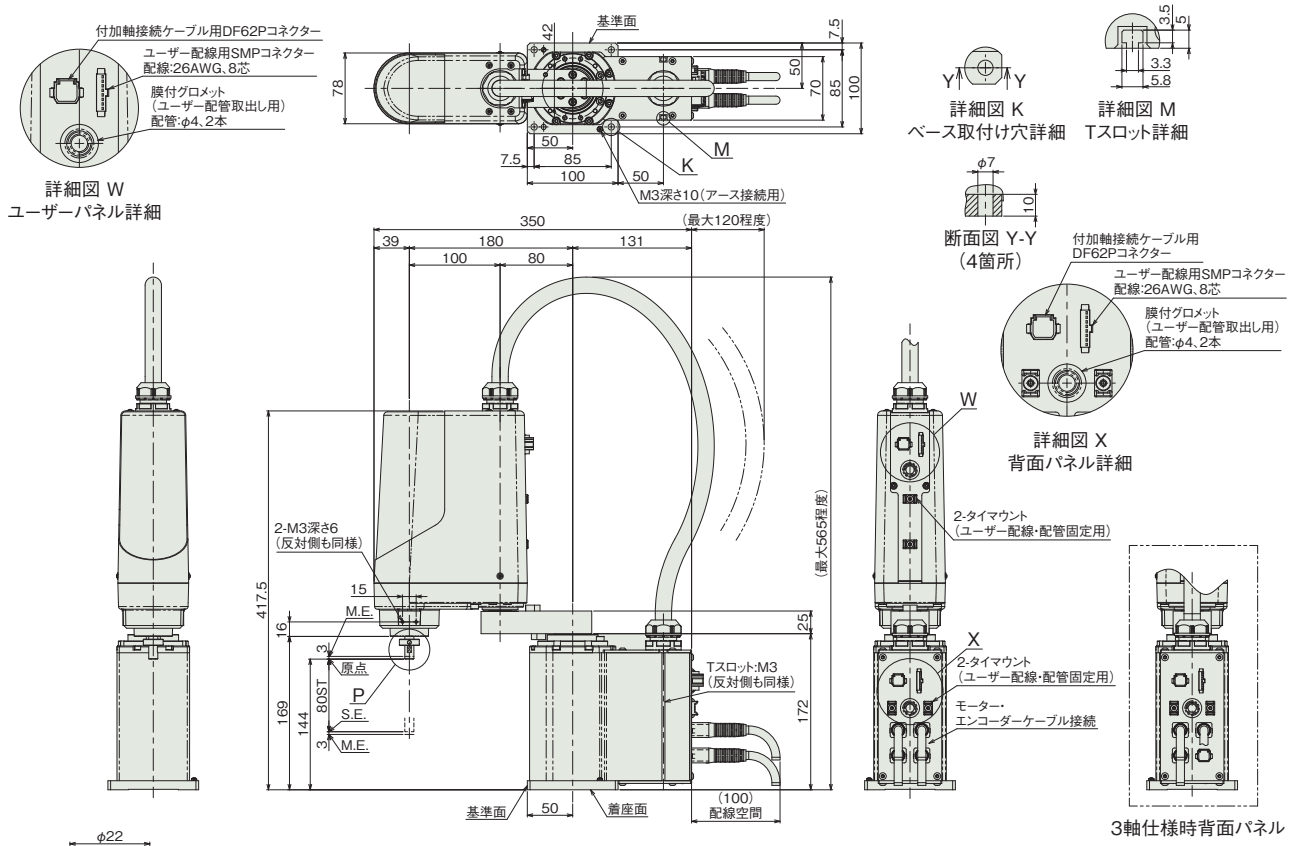
寸法図

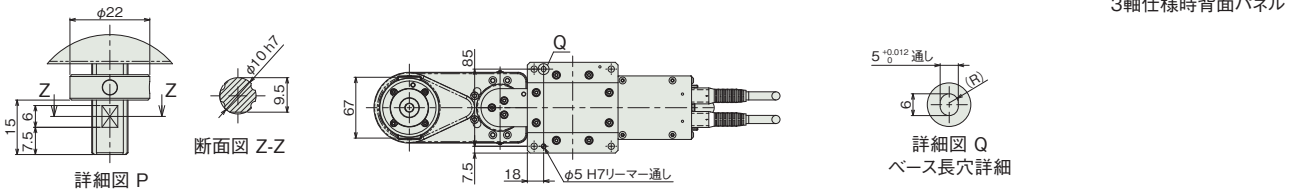
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

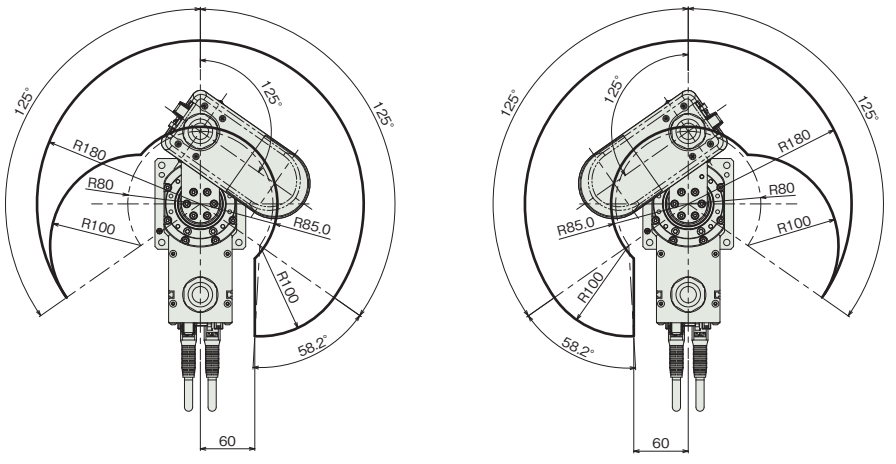
■IXP-3N1808_4N1808

(注) 3軸仕様を選択された場合、コントローラー接続ケーブルは3本になります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	7.0kg
	4軸仕様	7.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXP-3N2508
IXP-4N2508

バッテリーレスアブソ　アーム長 250 mm

■型式項目

IXP – □ N 25 □ – WA – □ – P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	グリッパー
IXP	3 3軸	N 標準タイプ	25 250mm	08 80mm	グリッパー無し
	4 4軸			08GM 80mm	中型グリッパー装着
					グリッパー種類は「装着グリッパー種類」参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ仕様

ケーブル長			
N	無し	X□□	長さ指定
P	1m	R□□	ロボットケーブル
S	3m		下記ケーブル長価格表参照
M	5m		

適応コントローラー
P3 MSEL



(注) 写真はグリッパー無し仕様です。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N2508	–
3軸仕様グリッパー付き	IXP-3N2508GM	–
4軸仕様	IXP-4N2508	–

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-1**	5-864	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3N2508 P3	IXP-3N2508GM P3	IXP-4N2508 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–	–

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[グリッパー付き仕様、4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

装着グリッパー種類

IXP-3N2508GM	上下軸先端に中型グリッパー RCP4-GRSML装着

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 上下軸には標準でブレーキが付いています。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 45N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
			3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)
最大可搬質量(kg) (注1)			3		0.5
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		2151		
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	325		
		第2アーム(度/s)	420		
		上下軸(mm/s)	350		
		回転軸(度/s)	–	1200	–
		グリッパー(mm/s)	–	–	94(片側フィンガー)
押付け(N)		上限	不可		
		下限	不可		
アーム長(mm)			250		
各軸アーム長(mm)		第1アーム	150		
		第2アーム	100		
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±135		
		第2アーム(度)	±135		
		上下軸(mm)	80		
		回転軸(度)	–	±360	–
		グリッパー(mm)	–	–	14(両側フィンガー)

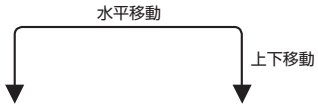
項目		内容		
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.020 mm		
	上下軸	±0.020 mm		
	回転軸	–	±0.010 度	–
	グリッパー	–	–	±0.010 mm
ユーザー配線		8芯 AWG26(定格30V/MAX1A)		
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa)		
LED表示灯		無し		
ブレーキ解除スイッチ		無し		
先端軸	許容トルク	0.28 N·m		
	許容負荷モーメント	0.7 N·m		Ma,Mb,Mc:0.7N·m
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)		
保護等級		IP20		
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと		
騒音(注4)		75dB以下		
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令		
モーター種類		パルスモーター		
モーター容量	第1アーム	–		
	第2アーム	–		
	上下軸	–		
	回転軸	–	–	–
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート		
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev		
納期		ホームページ[納期照会]に記載		

(注) グリッパーのエンコーダーは、インクリメンタル仕様、800pulse/revです。

サイクルタイム

項目		時間
標準サイクルタイム 連続サイクルタイム	3軸仕様	0.79秒
	4軸仕様	0.79秒
	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.79秒

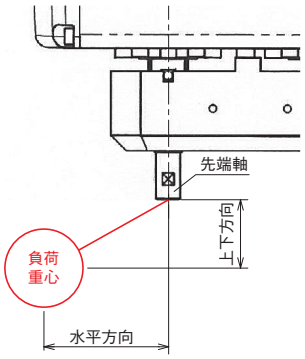
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
グリッパー付き仕様の場合は、グリッパーの重さも搬送質量に含まれます。
グリッパーの開閉時間は、サイクルタイムに含まれません。
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m^2
4軸仕様	0.003kg・m^2
3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.001kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



	水平方向	上下方向
グリッパー無し仕様	20mm以下	50mm以下
グリッパー付き仕様	0mm	20mm以下

グリッパー付き仕様の上下方向は、グリッパーのフィンガー取付け面から負荷重心までとします。

■加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

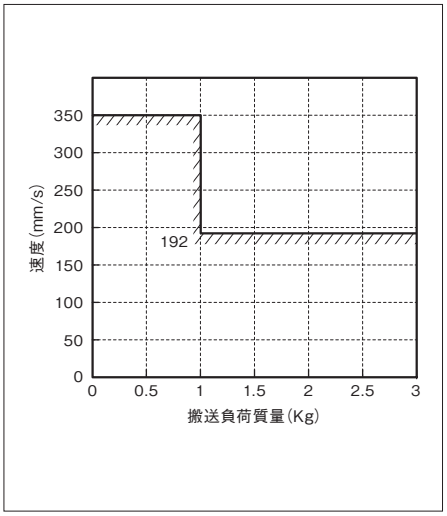
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

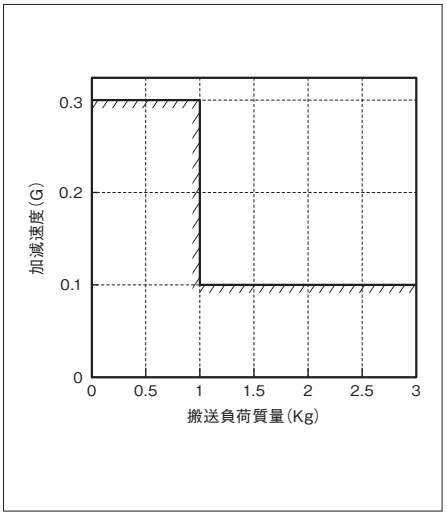
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

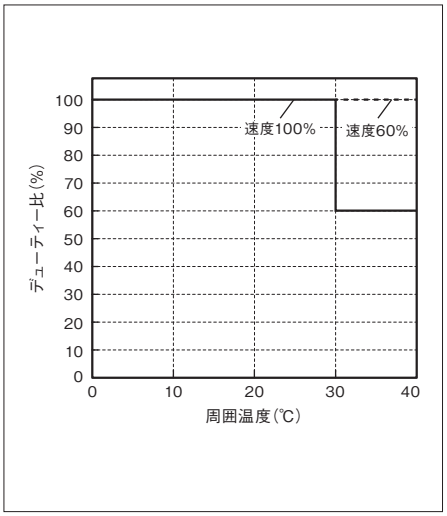




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



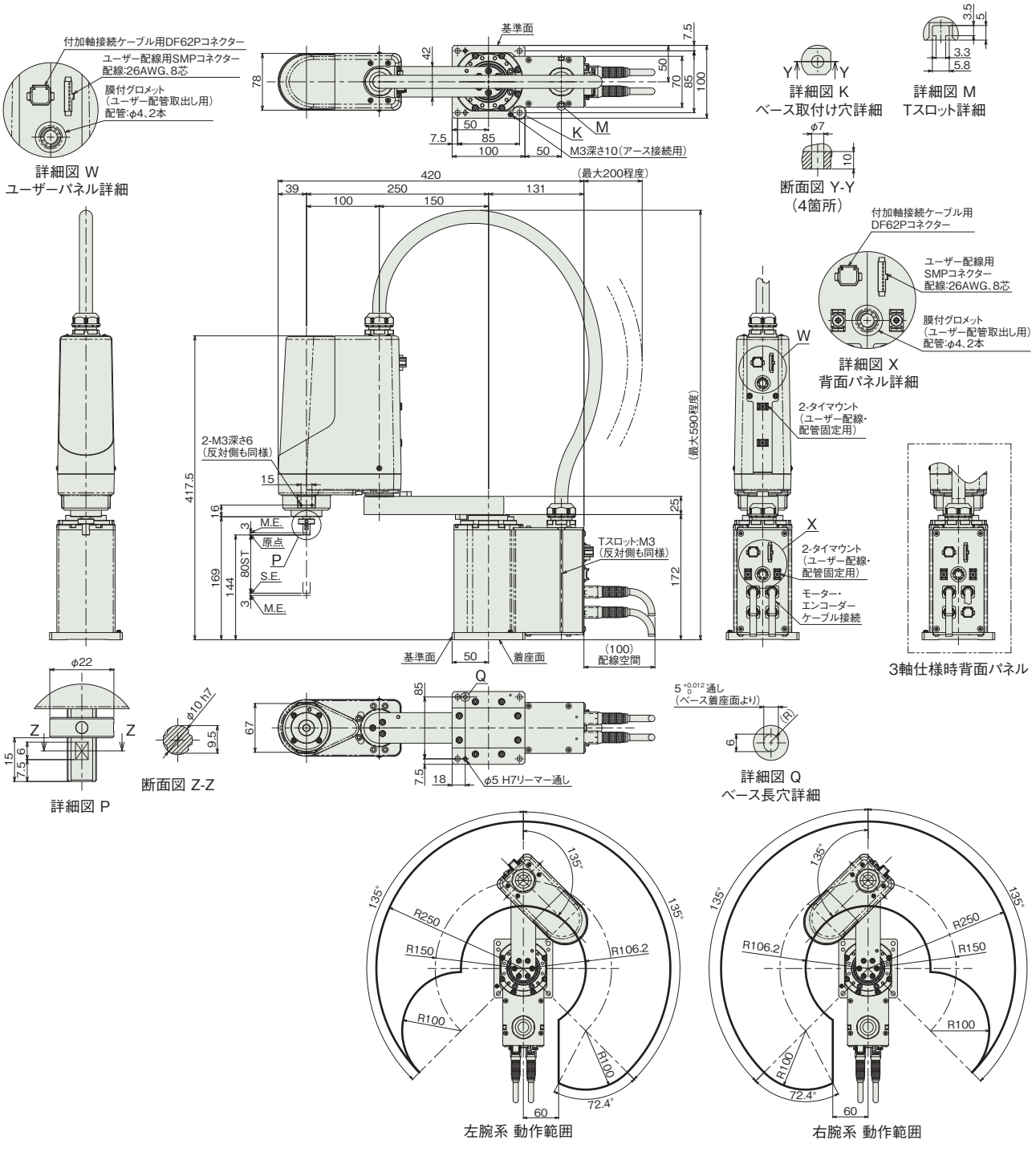
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXP-3N2508_4N2508

(注) 3軸仕様を選択された場合、コントローラー接続ケーブルは3本になります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

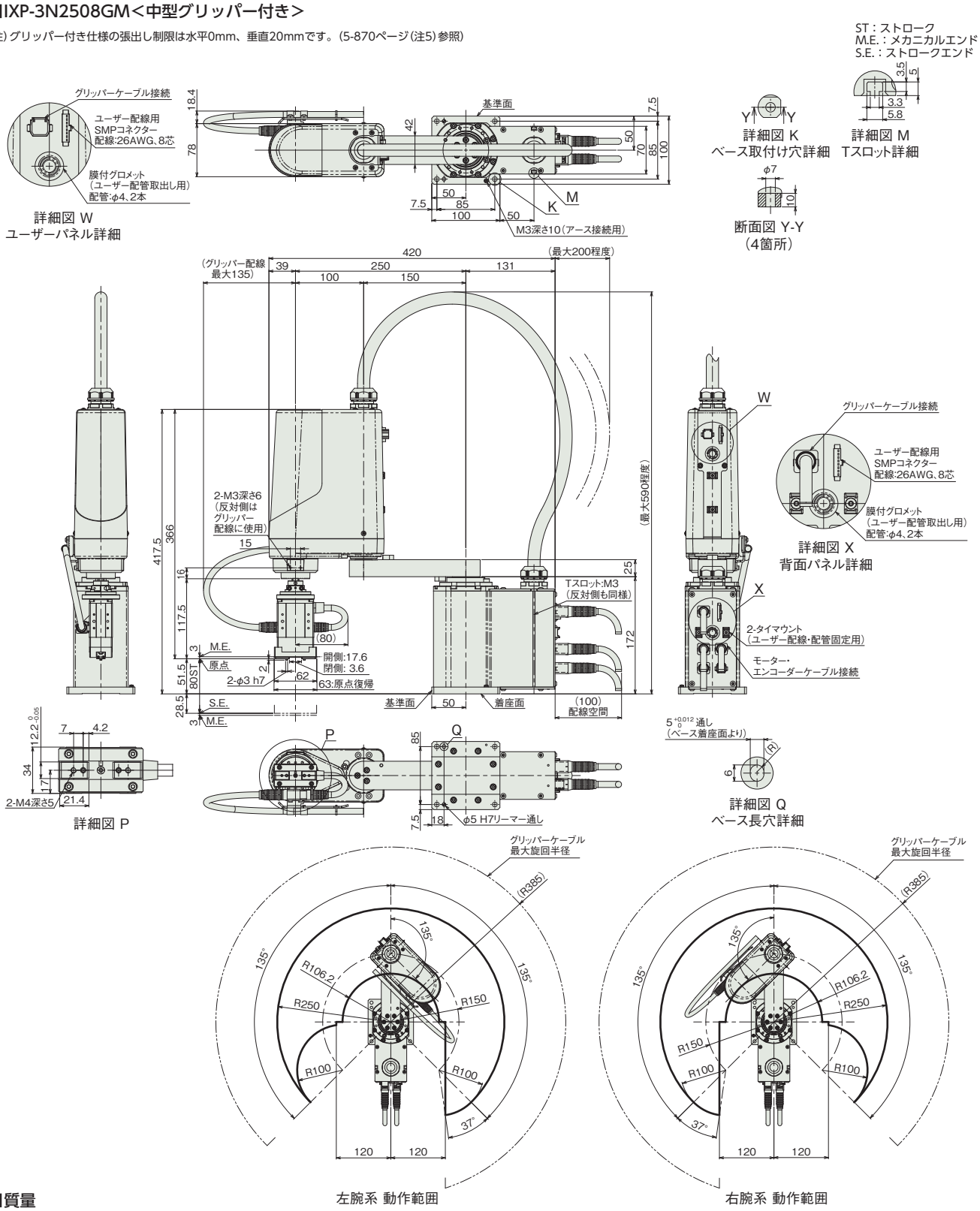


■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	7.5kg
	4軸仕様	8.0kg

■IXP-3N2508GM＜中型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直20mmです。(5-870ページ(注5)参照)



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	8.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXP-3N3515/3N3510
IXP-4N3515

バッテリーレスアブソ　アーム長 350 mm

■型式項目

IXP – □ N 35 □ – WA – □ – P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	グリッパー
IXP	3 3軸 4 4軸	N 標準タイプ	35 350mm	15 150mm 15GM 150mm 10GL 100mm	グリッパー無し 中型グリッパー装着 大型グリッパー装着 グリッパー種類は「装着グリッパー種類」参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ仕様

ケーブル長			
N	無し	X□□	長さ指定
P	1m	R□□	ロボットケーブル
S	3m		下記ケーブル長価格表参照
M	5m		

適応コントローラー	
P3	MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

グリッパー	スカラ3軸仕様	標準価格
なし	IXP-3N3515	–
中型グリッパー	IXP-3N3515GM	–
大型グリッパー	IXP-3N3510GL	–

グリッパー	スカラ4軸仕様	標準価格
なし	IXP-4N3515	–

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	5-864	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3N3515 P3	IXP-3N3515GM P3	IXP-3N3510GL P3	IXP-4N3515 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–	–
	S(3m)	–	–	–	–
	M(5m)	–	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–	–	–

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[グリッパー付き仕様、4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

装着グリッパー種類

IXP-3N3515GM	上下軸先端に中型グリッパー RCP4-GRSML装着
IXP-3N3510GL	上下軸先端に大型グリッパー RCP4-GRSLL装着

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容			
			3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)
最大可搬質量(kg)(注1)			3		0.5	1.5
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2726			1908
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	240			168
		第2アーム(度/s)	380			266
		上下軸(mm/s)	270			189
		回転軸(度/s)	–	1000	–	–
		グリッパー(mm/s)	–	–	94(片側フィンガー)	125(片側フィンガー)
押付け(N)		上限	不可			
		下限	不可			
アーム長(mm)			350			
各軸アーム長(mm)		第1アーム	160			
		第2アーム	190			
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127			
		第2アーム(度)	±127			
		上下軸(mm)	150			100
		回転軸(度)	–	±360	–	–
		グリッパー(mm)	–	–	14(両側フィンガー)	22(両側フィンガー)

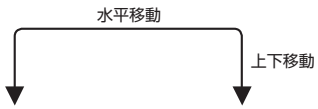
項目		内容			
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.030 mm			
	上下軸	±0.020 mm			
	回転軸	–	±0.020 度	–	–
	グリッパー	–	–	±0.010 mm	±0.010 mm
ユーザー配線		6芯 AWG24(定格30V/MAX2A) 5対 AWG26(定格30V/MAX1A)		グリッパーの配線で使用するため、ユーザー配線は使用できません。	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)			
LED表示灯		無し			
ブレーキ解除スイッチ		無し			
先端軸	許容トルク	1.4 N·m			
	許容負荷モーメント	2.9 N·m		Ma1.9,Mb2.7,Mc2.9 N·m	Ma2.9,Mb2.9,Mc2.9 N·m
使用周囲温度・湿度		温度0～40℃ 湿度20～85%RH以下(結露なきこと)			
保護等級		IP20			
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと			
騒音(注4)		75dB以下			
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令			
モーター種類		パルスモーター			
モーター容量	第1アーム	–			
	第2アーム	–			
	上下軸	–			
	回転軸	–	–	–	–
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev			
納期		ホームページ[納期照会]に記載			

(注) グリッパーのエンコーダーは、インクリメンタル仕様、800pulse/revです。

サイクルタイム

項目		時間
標準サイクルタイム 連続サイクルタイム	3軸仕様	0.69秒
	4軸仕様	0.69秒
	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.69秒
	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	1.08秒

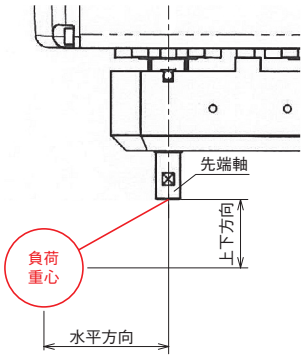
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
グリッパー付き仕様の場合は、グリッパーの重さも搬送質量に含まれます。
グリッパーの開閉時間は、サイクルタイムに含まれません。
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m^2
4軸仕様	0.003kg・m^2
3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.002kg・m^2
3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.009kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



	水平方向	上下方向
グリッパー無し仕様	30mm以下	100mm以下
グリッパー付き仕様	0mm	50mm以下

グリッパー付き仕様の上下方向は、グリッパーのフィンガー取付け面から負荷重心までとします。

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

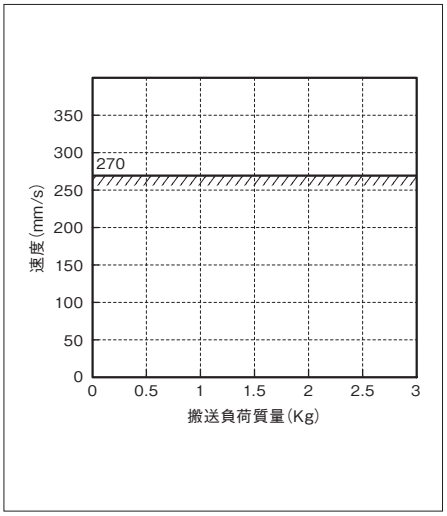
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

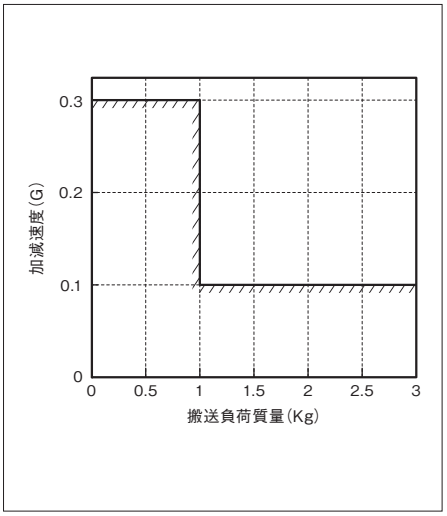
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

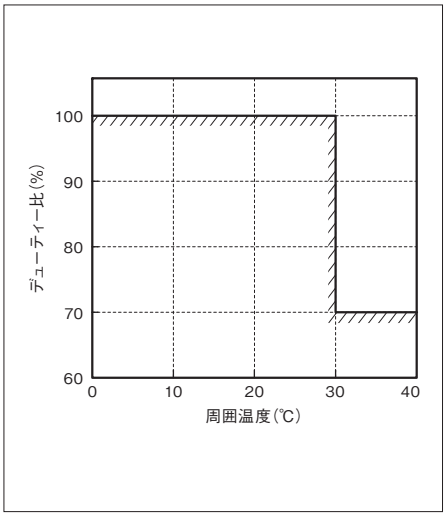




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



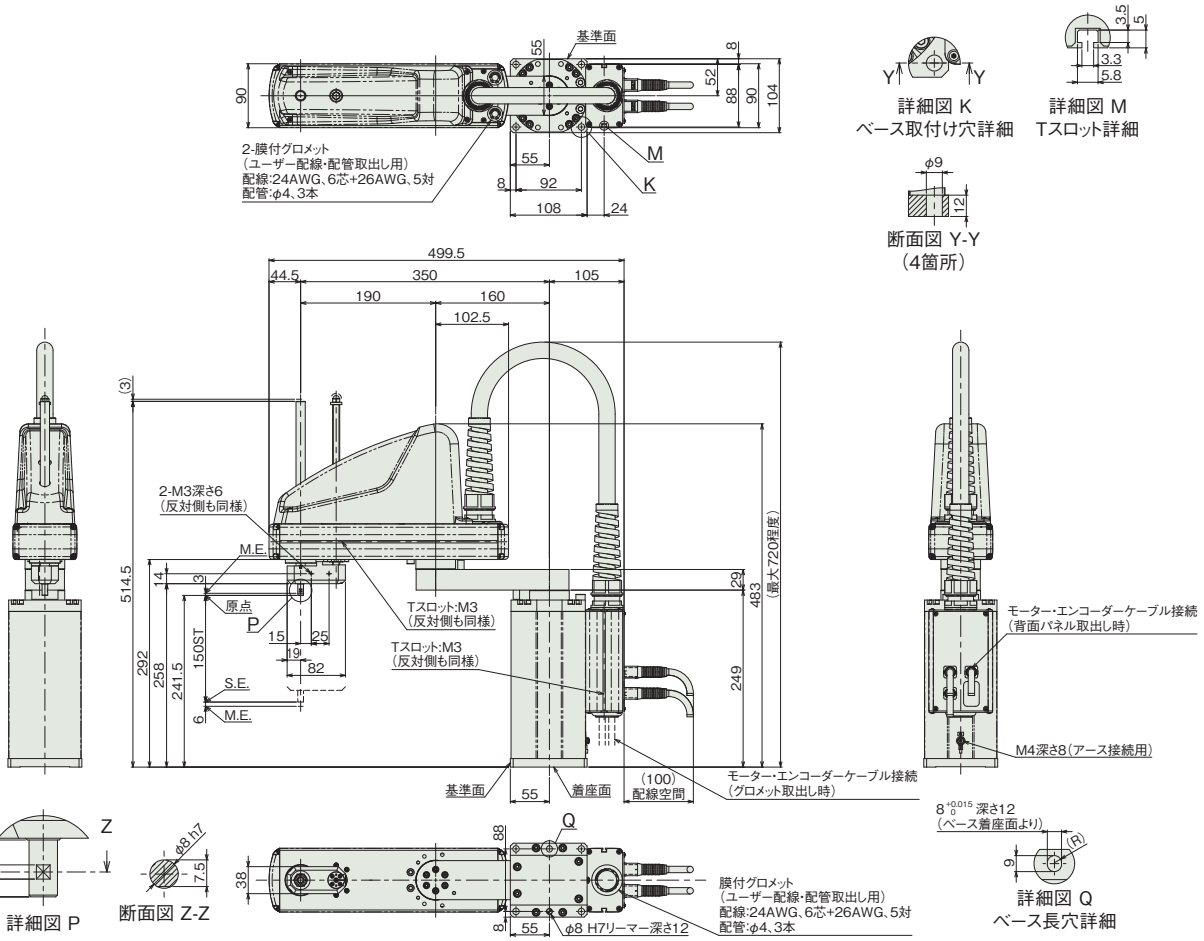
寸法図

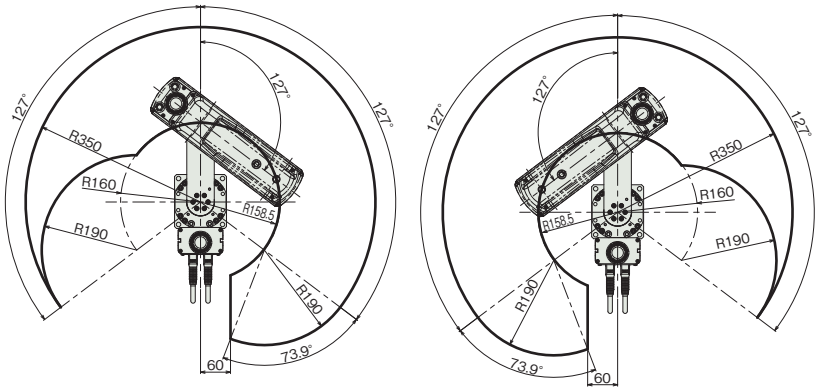
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXP-3N3515

(注) コントローラー接続ケーブルは3本になります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



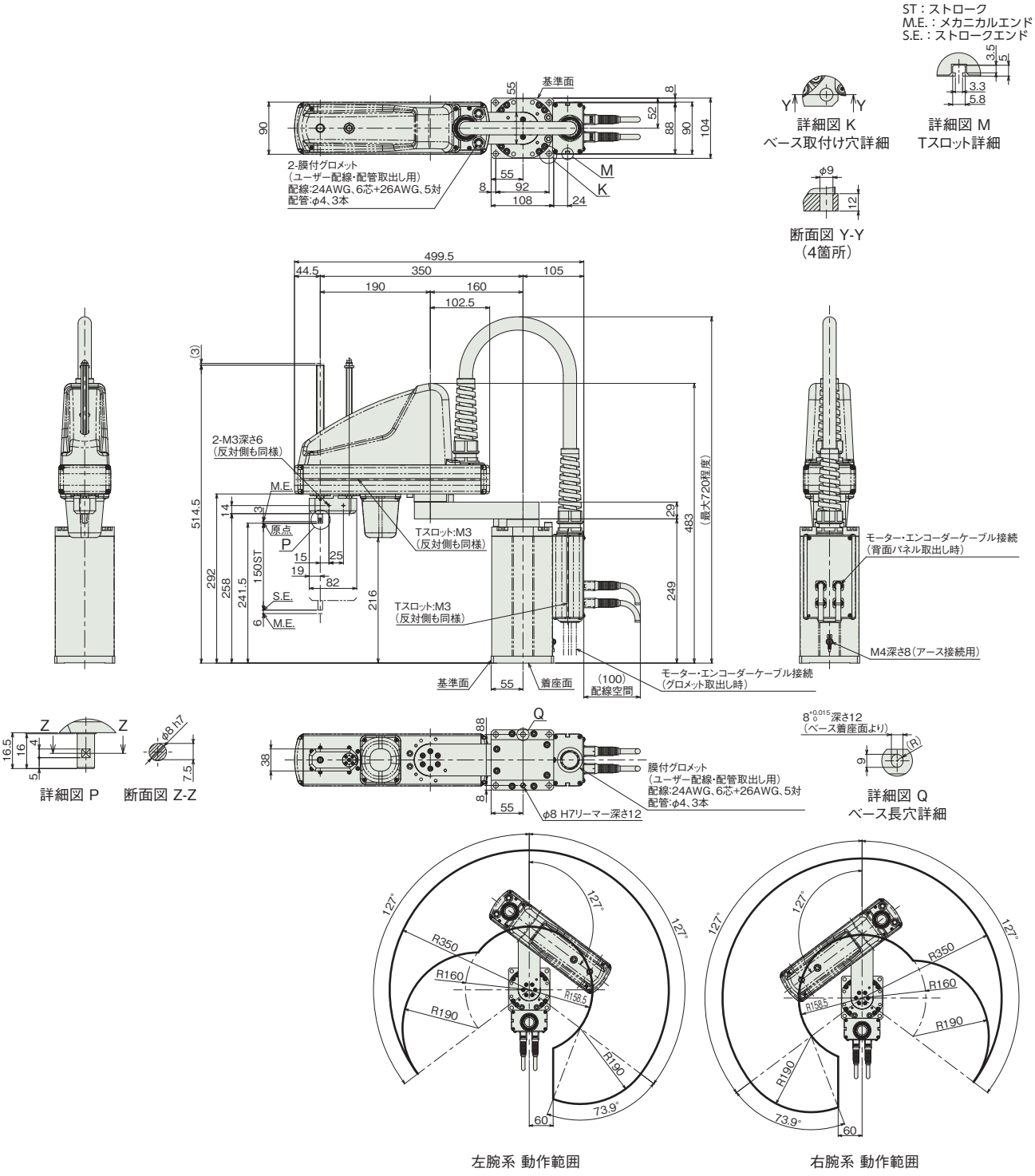


左腕系 動作範囲　　右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	12.0kg

■IXP-4N3515



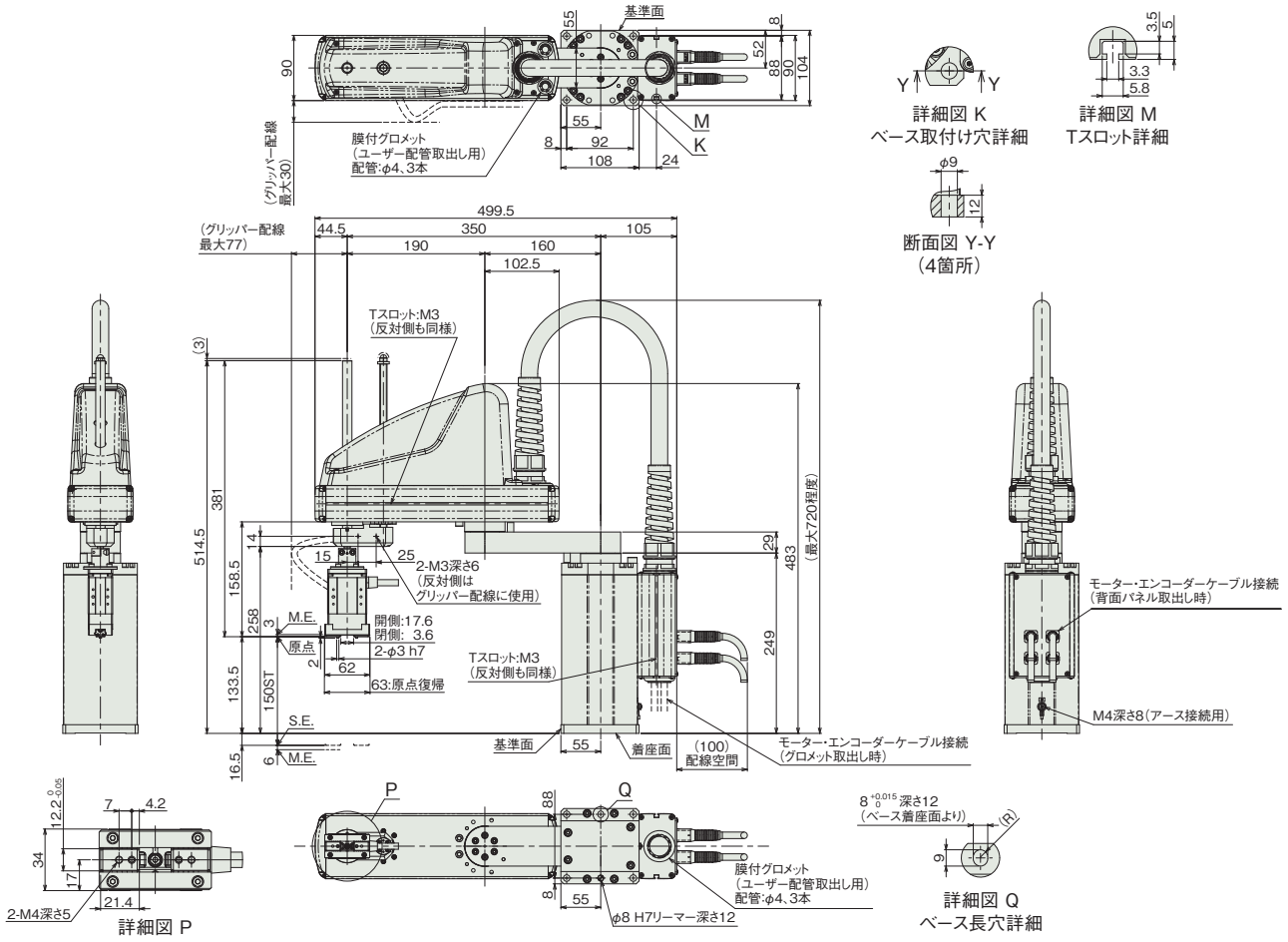
■質量

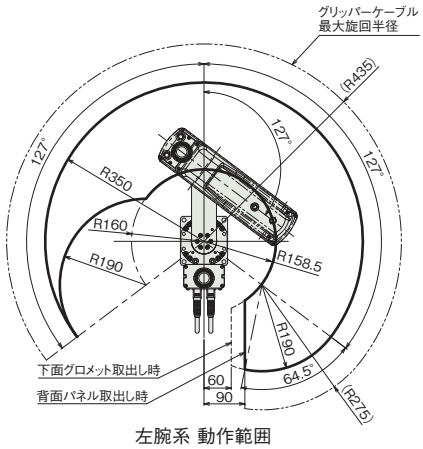
項目		内容
質量	4軸仕様	13.0kg

■IXP-3N3515GM＜中型グリッパー付き＞

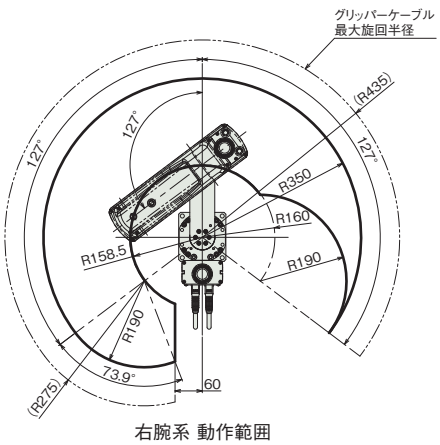
(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

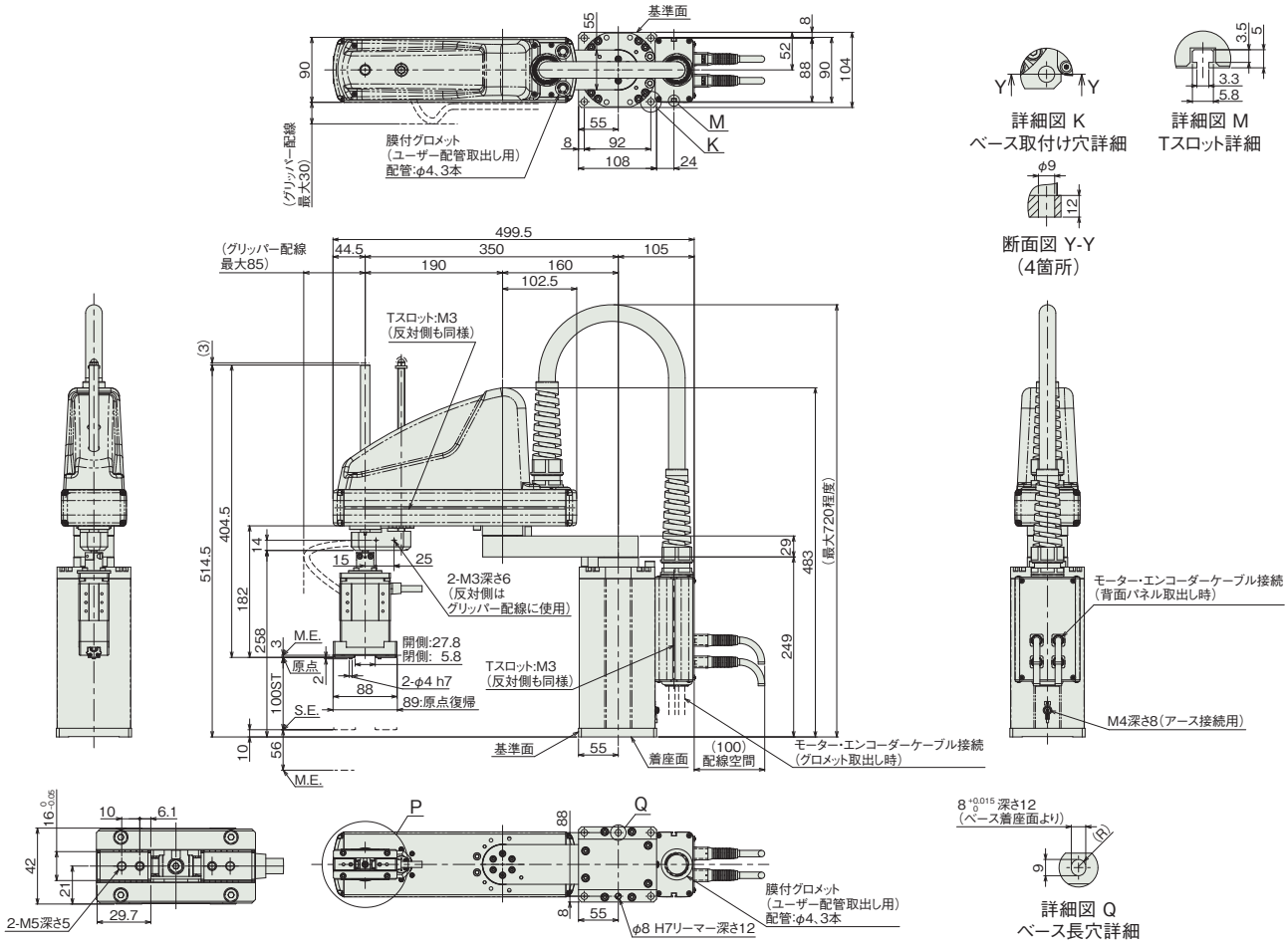
■質量

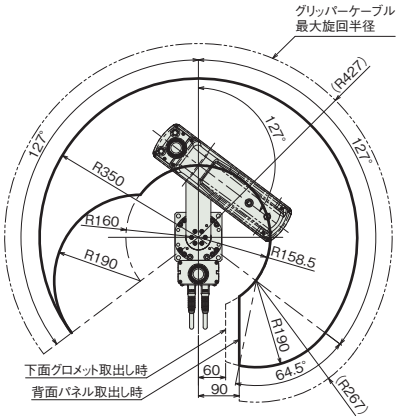
項目		内容
質量	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	12.5kg

■IXP-3N3510GL＜大型グリッパー付き＞

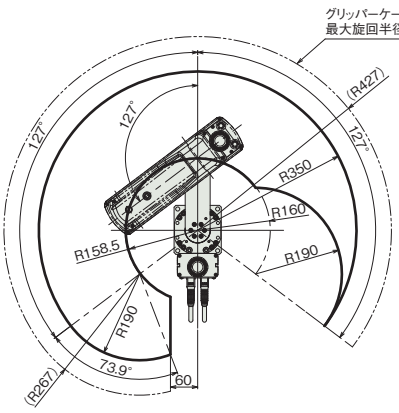
(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは100mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	13.0kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXP-3N4515/3N4510
IXP-4N4515

バッテリーレスアブソ　アーム長 450 mm

■型式項目

IXP – □ N 45 □ – WA – □ – P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	グリッパー
IXP	3 3軸 4 4軸	N 標準タイプ	45 450mm	15 150mm 15GM 150mm 10GL 100mm	グリッパー無し 中型グリッパー装着 大型グリッパー装着 グリッパー種類は「装着グリッパー種類」参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ仕様

ケーブル長			
N	無し	X□□	長さ指定
P	1m	R□□	ロボットケーブル
S	3m		下記ケーブル長価格表参照
M	5m		

適応コントローラー	
P3	MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

グリッパー	スカラ3軸仕様	標準価格
なし	IXP-3N4515	–
中型グリッパー	IXP-3N4515GM	–
大型グリッパー	IXP-3N4510GL	–

グリッパー	スカラ4軸仕様	標準価格
なし	IXP-4N4515	–

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	5-864	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3N4515 P3	IXP-3N4515GM P3	IXP-3N4510GL P3	IXP-4N4515 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–	–
	S(3m)	–	–	–	–
	M(5m)	–	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–	–	–

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[グリッパー付き仕様、4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

装着グリッパー種類

IXP-3N4515GM	上下軸先端に中型グリッパー RCP4-GRSML装着
IXP-3N4510GL	上下軸先端に大型グリッパー RCP4-GRSLL装着

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容			
			3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)
最大可搬質量(kg)(注1)			3		0.5	1.5
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2438			2060
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	150			
		第2アーム(度/s)	380			266
		上下軸(mm/s)	270			189
		回転軸(度/s)	–	1000	–	–
		グリッパー(mm/s)	–	–	94(片側フィンガー)	125(片側フィンガー)
押付け(N)		上限	不可			
		下限	不可			
アーム長(mm)			450			
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260			
		第2アーム	190			
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127			
		第2アーム(度)	±127			
		上下軸(mm)	150			100
		回転軸(度)	–	±360	–	–
		グリッパー(mm)	–	–	14(両側フィンガー)	22(両側フィンガー)

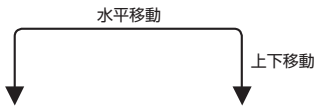
項目		内容			
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリッパー付き (GM)	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.030 mm			
	上下軸	±0.020 mm			
	回転軸	–	±0.020 度	–	–
	グリッパー	–	–	±0.010 mm	±0.010 mm
ユーザー配線		6芯 AWG24(定格30V/MAX2A) 5対 AWG26(定格30V/MAX1A)		グリッパーの配線で使用するため、ユーザー配線は使用できません。	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)			
LED表示灯		無し			
ブレーキ解除スイッチ		無し			
先端軸	許容トルク	1.4 N·m			
	許容負荷モーメント	2.9 N·m		Ma1.9,Mb2.7,Mc2.9 N·m	Ma2.9,Mb2.9,Mc2.9 N·m
使用周囲温度・湿度		温度0～40℃ 湿度20～85% RH以下(結露なきこと)			
保護等級		IP20			
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと			
騒音(注4)		75dB以下			
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令			
モーター種類		パルスモーター			
モーター容量	第1アーム	–			
	第2アーム	–			
	上下軸	–			
	回転軸	–	–	–	–
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev			
納期		ホームページ[納期照会]に記載			

(注) グリッパーのエンコーダーは、インクリメンタル仕様、800pulse/revです。

サイクルタイム

項目		時間
標準サイクルタイム 連続サイクルタイム	3軸仕様	0.67秒
	4軸仕様	0.67秒
	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.67秒
	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.95秒

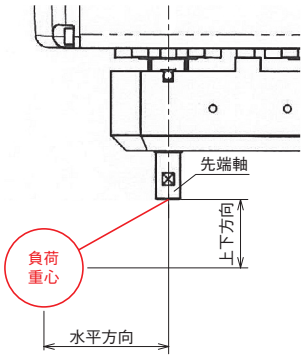
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
グリッパー付き仕様の場合は、グリッパーの重さも搬送質量に含まれます。
グリッパーの開閉時間は、サイクルタイムに含まれません。
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m^2
4軸仕様	0.003kg・m^2
3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	0.002kg・m^2
3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.009kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



	水平方向	上下方向
グリッパー無し仕様	30mm以下	100mm以下
グリッパー付き仕様	0mm	50mm以下

グリッパー付き仕様の上下方向は、グリッパーのフィンガー取付け面から負荷重心までとします。

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

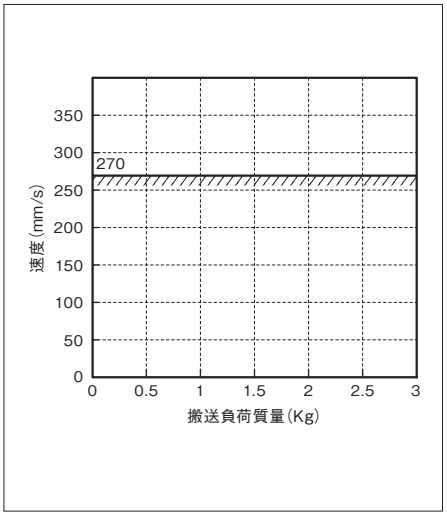
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

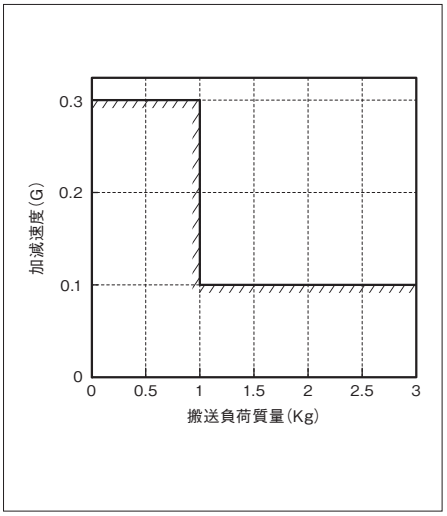
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

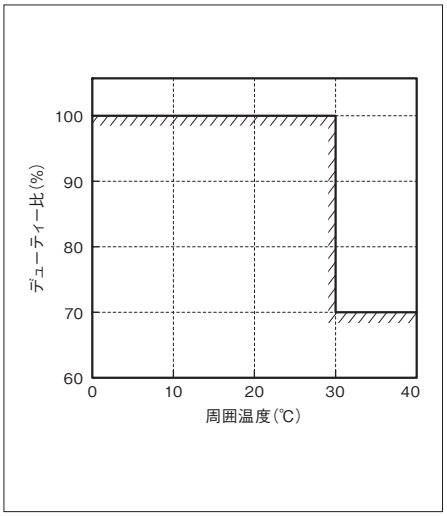




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

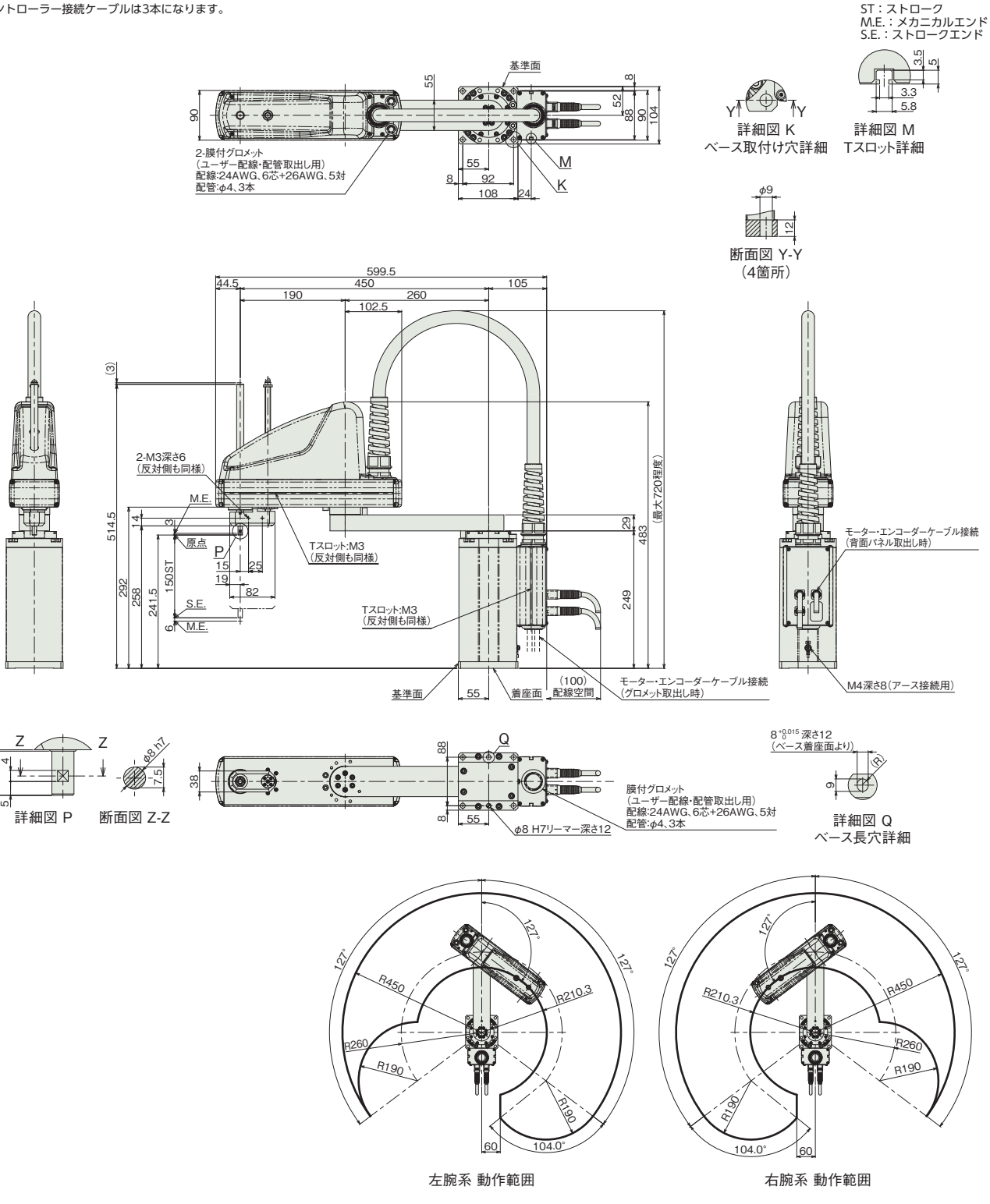


寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXP-3N4515

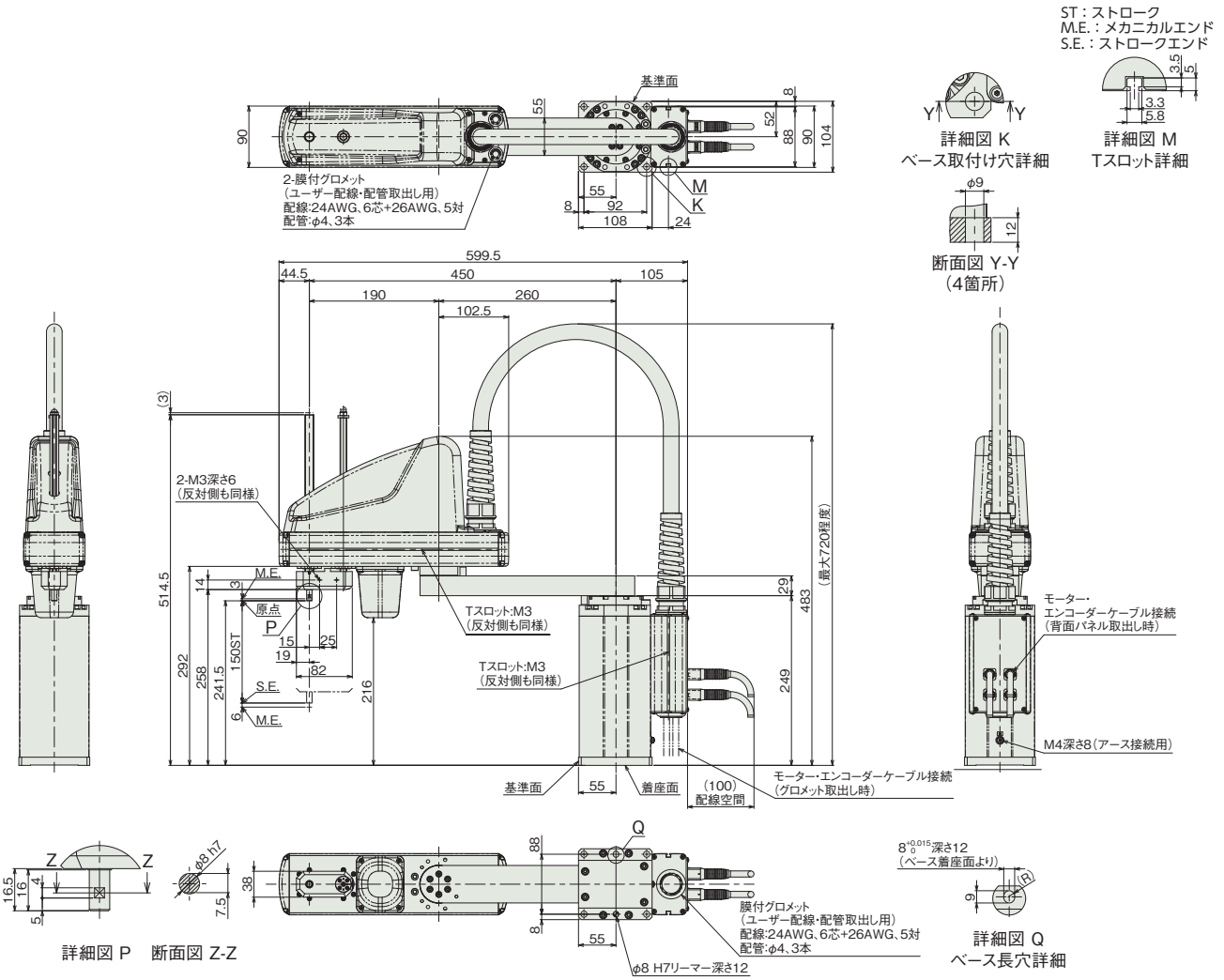
(注) コントローラー接続ケーブルは3本になります。

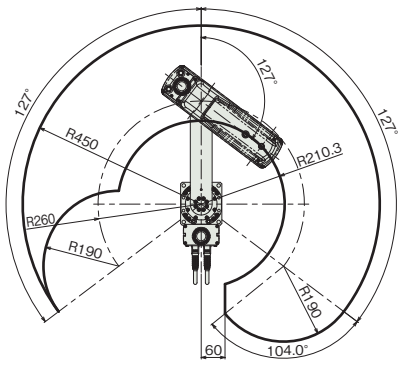


■質量

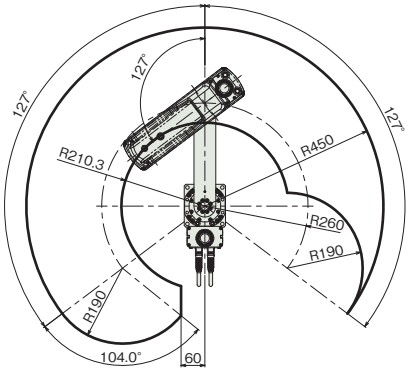
項目		内容
質量	3軸仕様	13.0kg

■IXP-4N4515





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

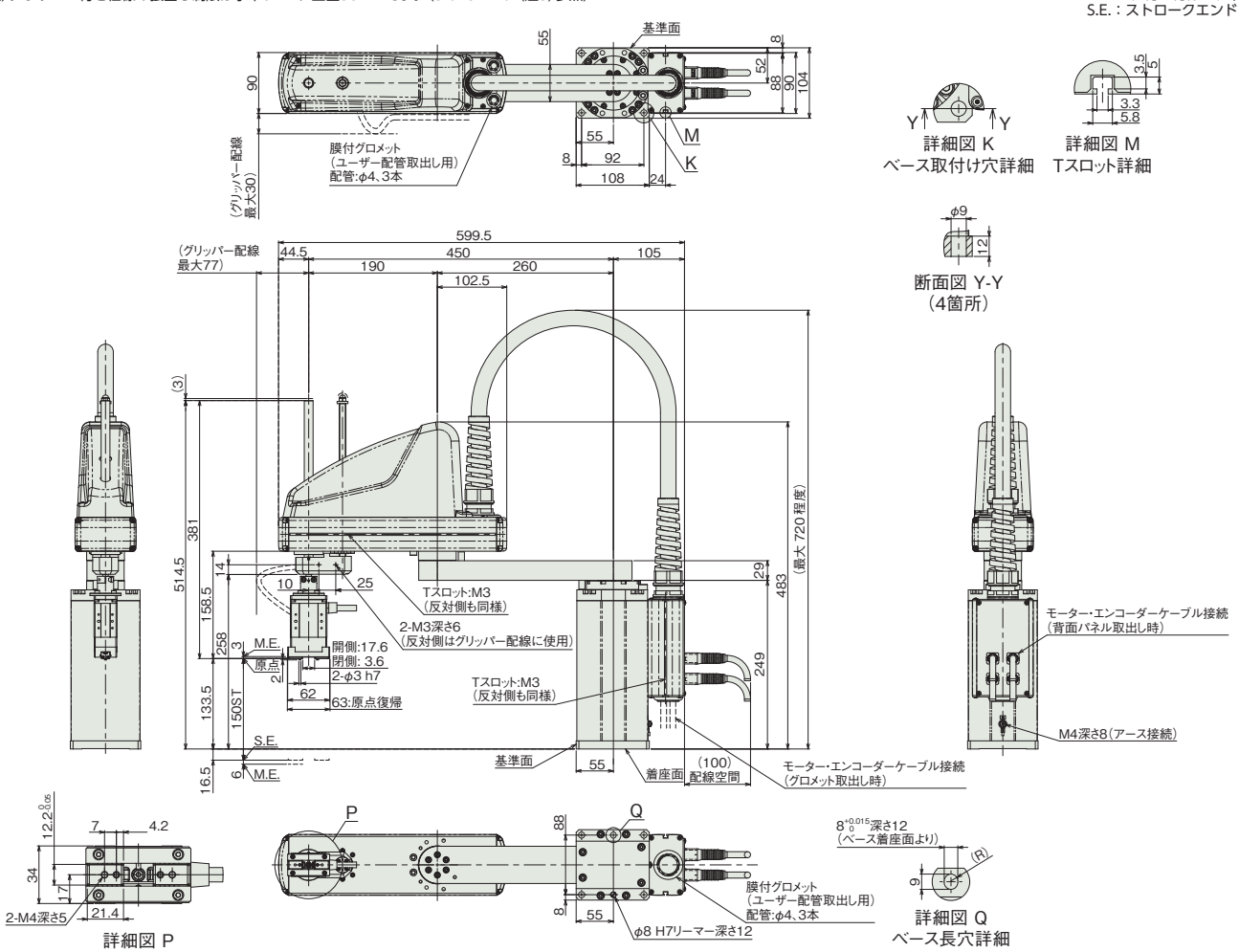
■質量

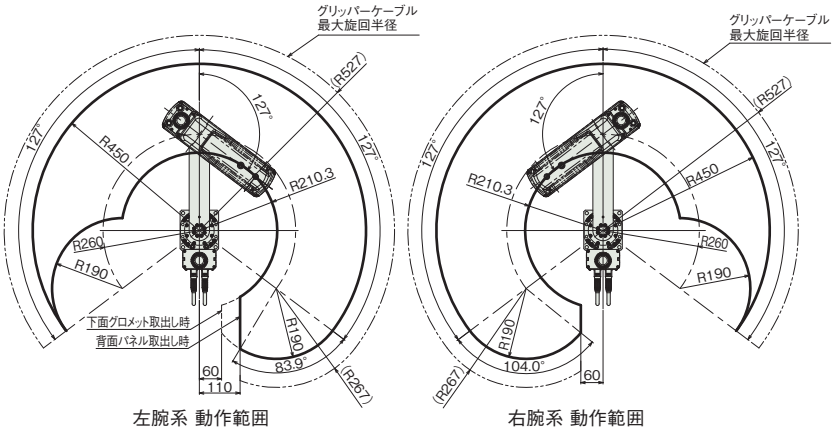
項目		内容
質量	4軸仕様	14.0kg

■IXP-3N4515GM＜中型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





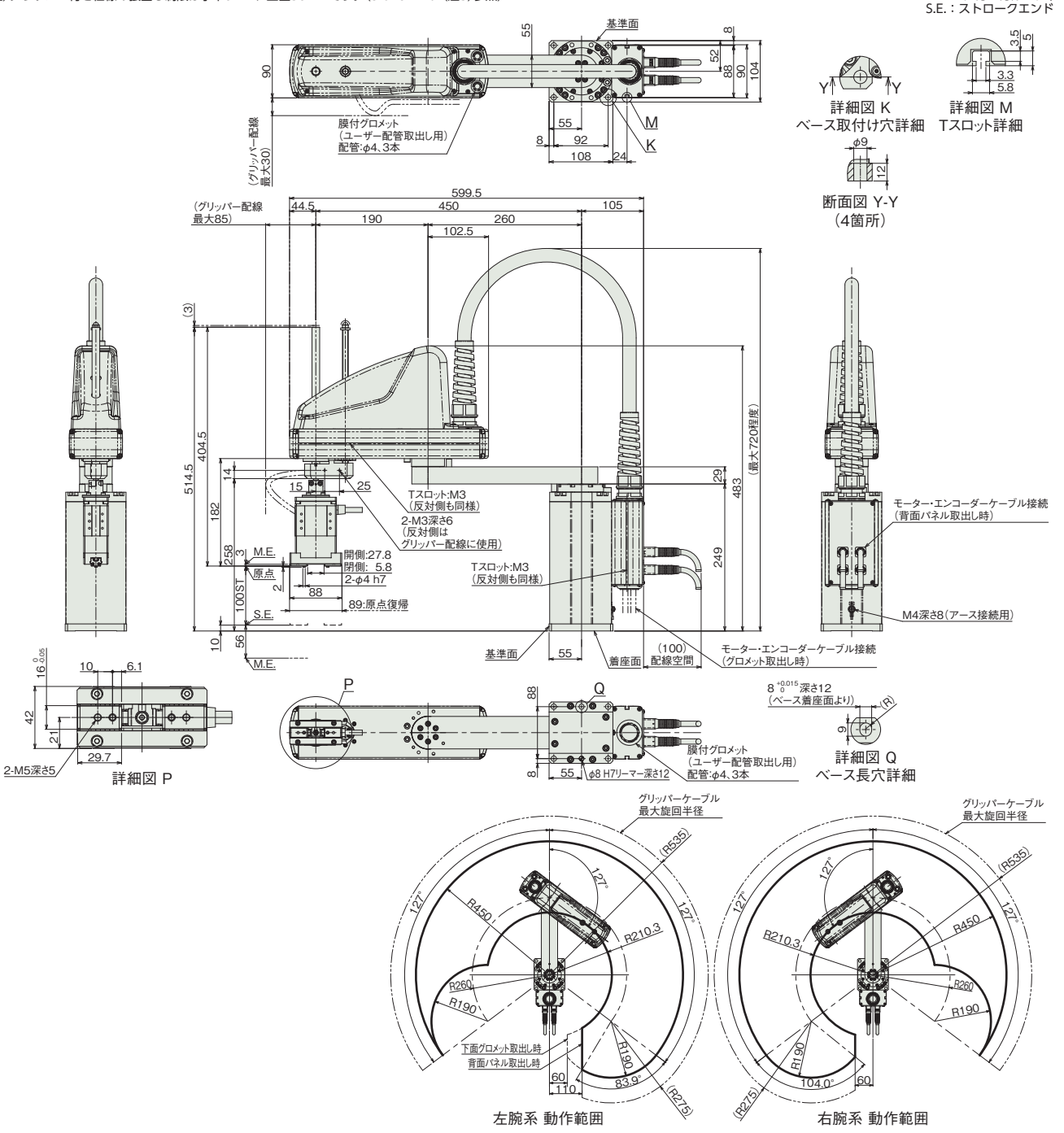
■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 中型グリッパー付き(GM)	13.5kg

■IXP-3N4510GL＜大型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは100mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	14.0kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXP-3N5520/3N5515
IXP-4N5520

バッテリーレスアブソ　アーム長 550mm

■型式項目

IXP - [ ] N 55 [ ] - WA - [ ] - P3 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	グリッパー
IXP	3 3軸 4 4軸	N 標準タイプ	55 550mm	20 200mm 15GL 150mm 15GW 150mm	グリッパー無し 大型グリッパー装着 超大型グリッパー装着 グリッパー種類は「装着グリッパー種類」参照

エンコーダー種類
WA バッテリーレスアブソ仕様

ケーブル長			
N	無し	X□□	長さ指定
P	1m	R□□	ロボットケーブル
S	3m		下記ケーブル長価格表参照
M	5m		

適応コントローラー	
P3	MSEL

オプション
下記オプション価格表参照

CE RoHS 10



（注） 写真は4軸仕様です。

価格表（標準価格）

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N5520	–
3軸仕様 大型グリッパー付	IXP-3N5515GL	–
3軸仕様 超大型グリッパー付	IXP-3N5515GW	–
4軸仕様	IXP-4N5520	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	5-863	–

（注） 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	5-864	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	IXP-3N5520 P3	IXP-3N5515GL P3	IXP-3N5515GW P3	IXP-4N5520 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–	–
	S(3m)	–	–	–	–
	M(5m)	–	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–	–	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[グリッパー付き仕様、4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

装着グリッパー種類

IXP-3N5515GL	上下軸先端に大型グリッパー RCP4-GRSLL装着
IXP-3N5515GW	上下軸先端に超大型グリッパー RCP4-GRSWL装着

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 5）は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容			
			3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)	3軸仕様 超大型グリッパー付き (GW)
最大可搬質量(kg) (注1)			6		1.5	2.5
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		2943			
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	180			
		第2アーム(度/s)	240			
		上下軸(mm/s)	240			
		回転軸(度/s)	–	700	–	–
		グリッパー(mm/s)	–	–	125(片側フィンガー)	157(片側フィンガー)
押付け(N)		上限	不可			
		下限	不可			
アーム長(mm)			550			
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260			
		第2アーム	290			
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127			
		第2アーム(度)	±127			
		上下軸(mm)	200		150	
		回転軸(度)	–	±360	–	–
		グリッパー(mm)	–	–	22(両側フィンガー)	30(両側フィンガー)

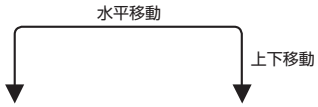
項目		内容			
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)	3軸仕様 超大型グリッパー付き (GW)
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm			
	上下軸	±0.020 mm			
	回転軸	–	±0.020 度	–	–
	グリッパー	–	–	±0.010 mm	±0.010 mm
ユーザー配線		6芯 AWG24(定格30V/MAX2A) 5対 AWG26(定格30V/MAX1A)		グリッパーの配線で使用するため、ユーザー配線は使用できません	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)			
LED表示灯		無し			
ブレーキ解除スイッチ		無し			
先端軸	許容トルク	3.1 N·m			
	許容負荷モーメント	9.4 N·m		Ma3.8,Mb5.5,Mc9.4 N·m	Ma9.4,Mb9.4,Mc9.4 N·m
使用周囲温度・湿度		温度0～40℃ 湿度20～85% RH以下(結露なきこと)			
保護等級		IP20			
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと			
騒音(注4)		78dB以下			
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令			
モーター種類		パルスモーター			
モーター容量	第1アーム	–			
	第2アーム	–			
	上下軸	–			
	回転軸	–	–	–	–
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev			
納期		ホームページ[納期照会]に記載			

(注) グリッパーのエンコーダーは、インクリメンタル仕様、800pulse/revです。

サイクルタイム

項目		時間
標準サイクルタイム 連続サイクルタイム	3軸仕様	0.73秒
	4軸仕様	0.73秒
	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.73秒
	3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	0.73秒

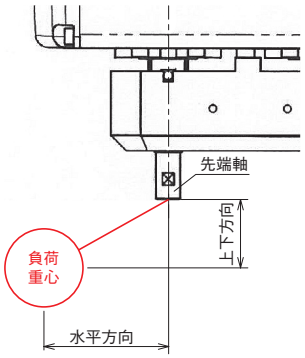
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
グリッパー付き仕様の場合は、グリッパーの重さも搬送質量に含まれます。
グリッパーの開閉時間は、サイクルタイムに含まれません。
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m^2
4軸仕様	0.01kg・m^2
3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.026kg・m^2
3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	0.024kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



	水平方向	上下方向
グリッパー無し仕様	30mm以下	100mm以下
グリッパー付き仕様	0mm	50mm以下

グリッパー付き仕様の上下方向は、グリッパーのフィンガー取付け面から負荷重心までとします。

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

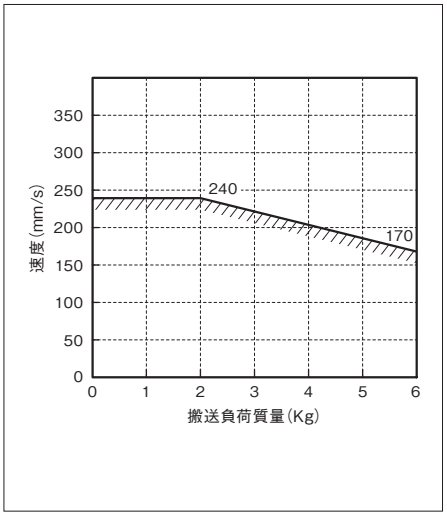
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

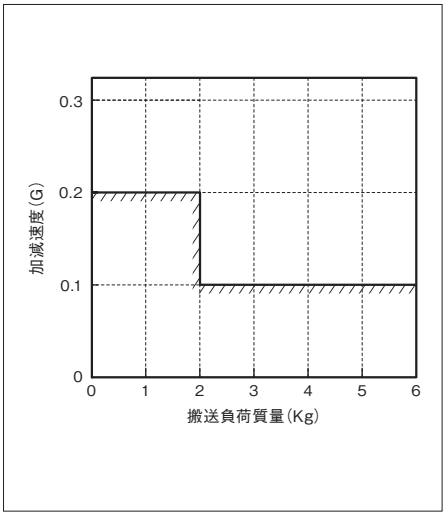
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

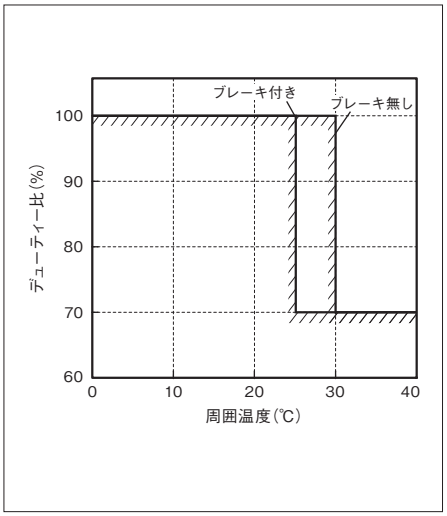




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



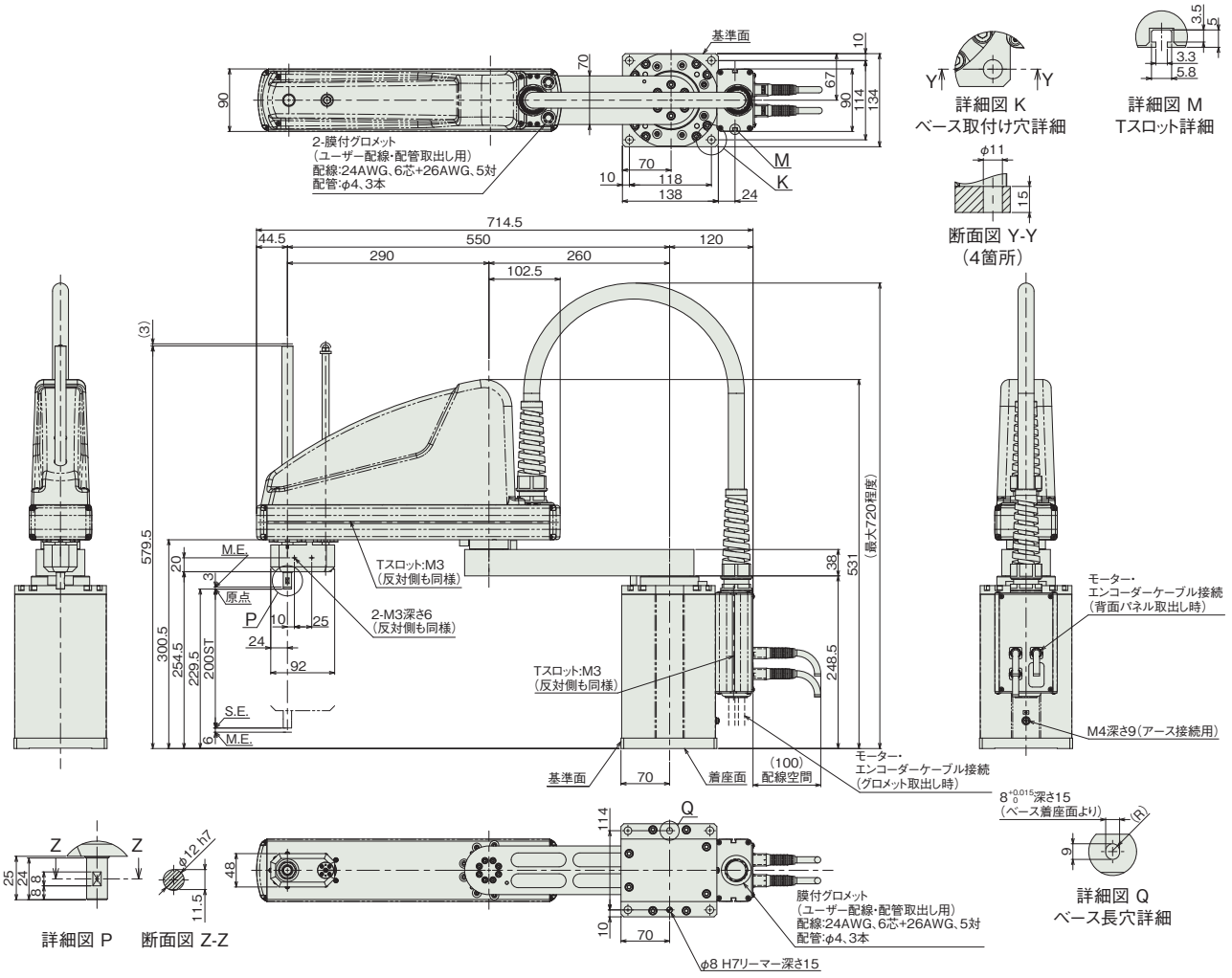
寸法図

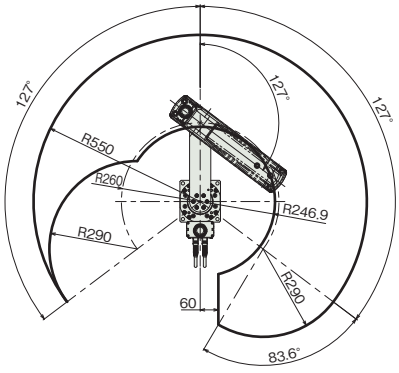
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXP-3N5520

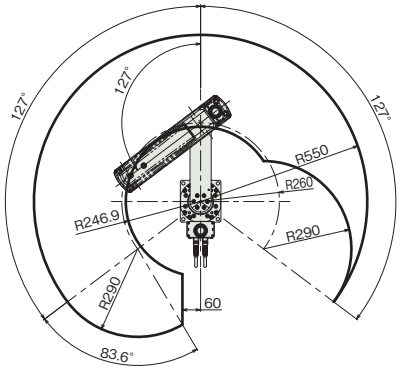
(注) コントローラー接続ケーブルは3本になります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲

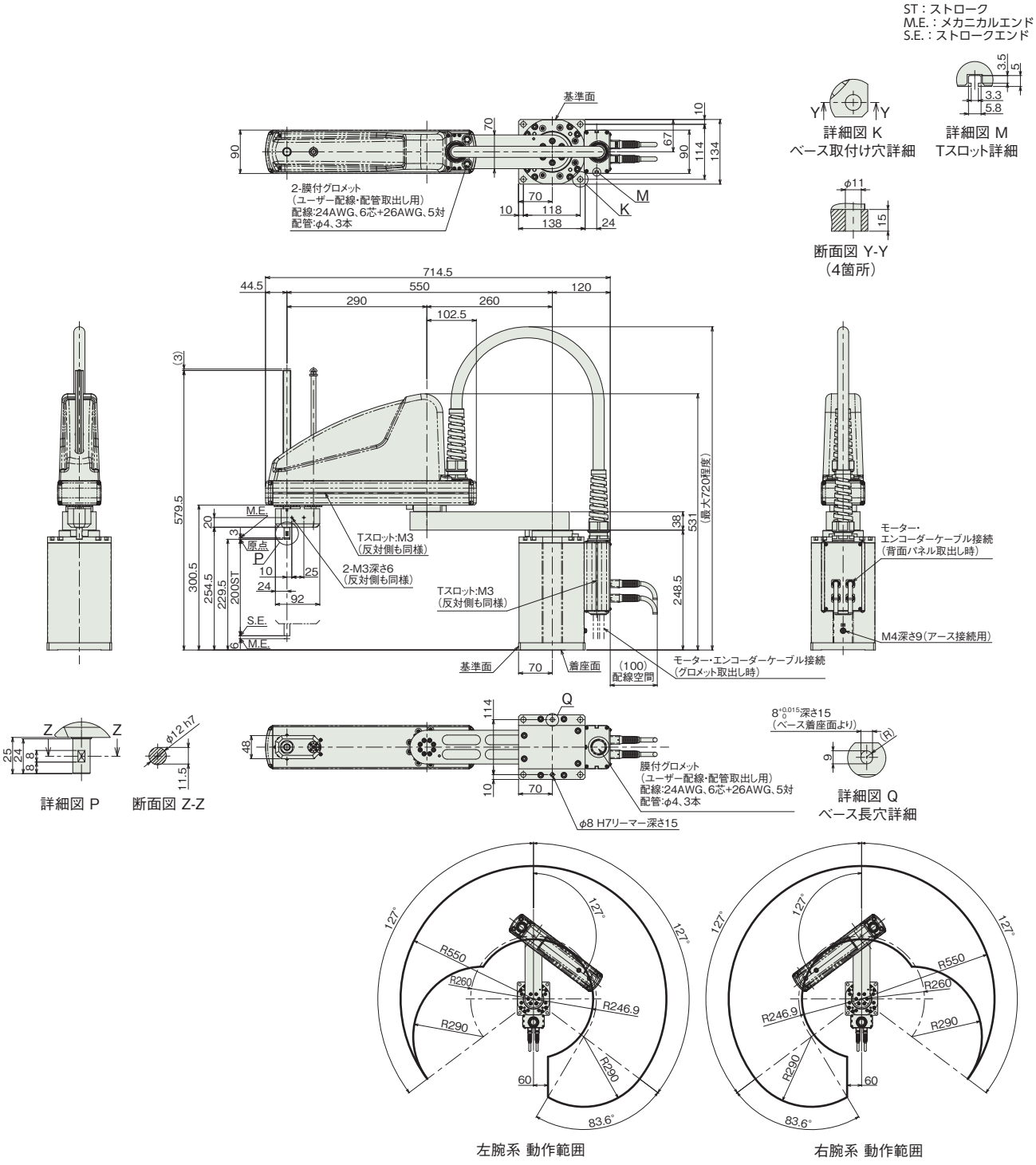


右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	20.0kg

■IXP-4N5520



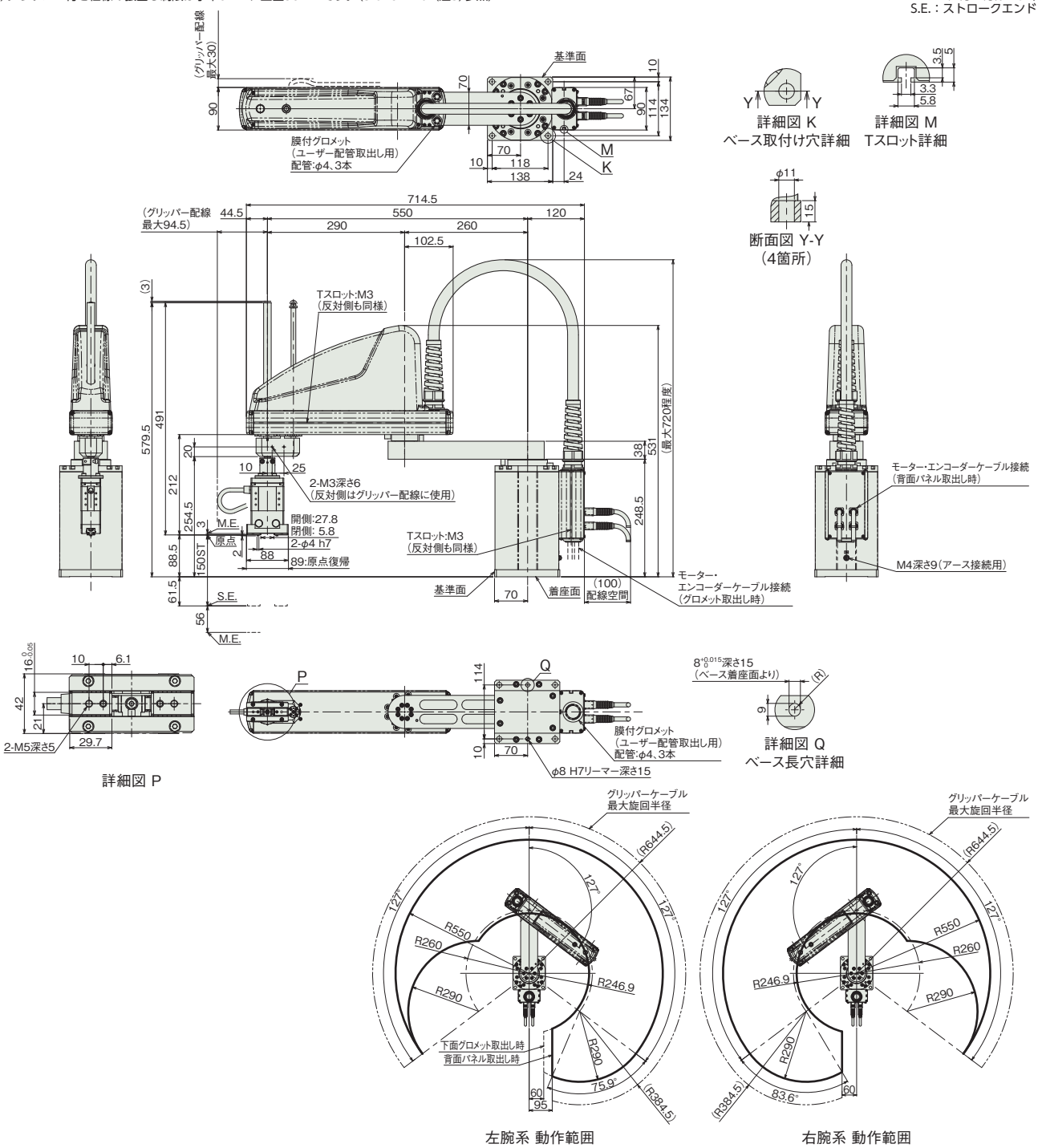
■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	21.0kg

■IXP-3N5515GL＜大型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

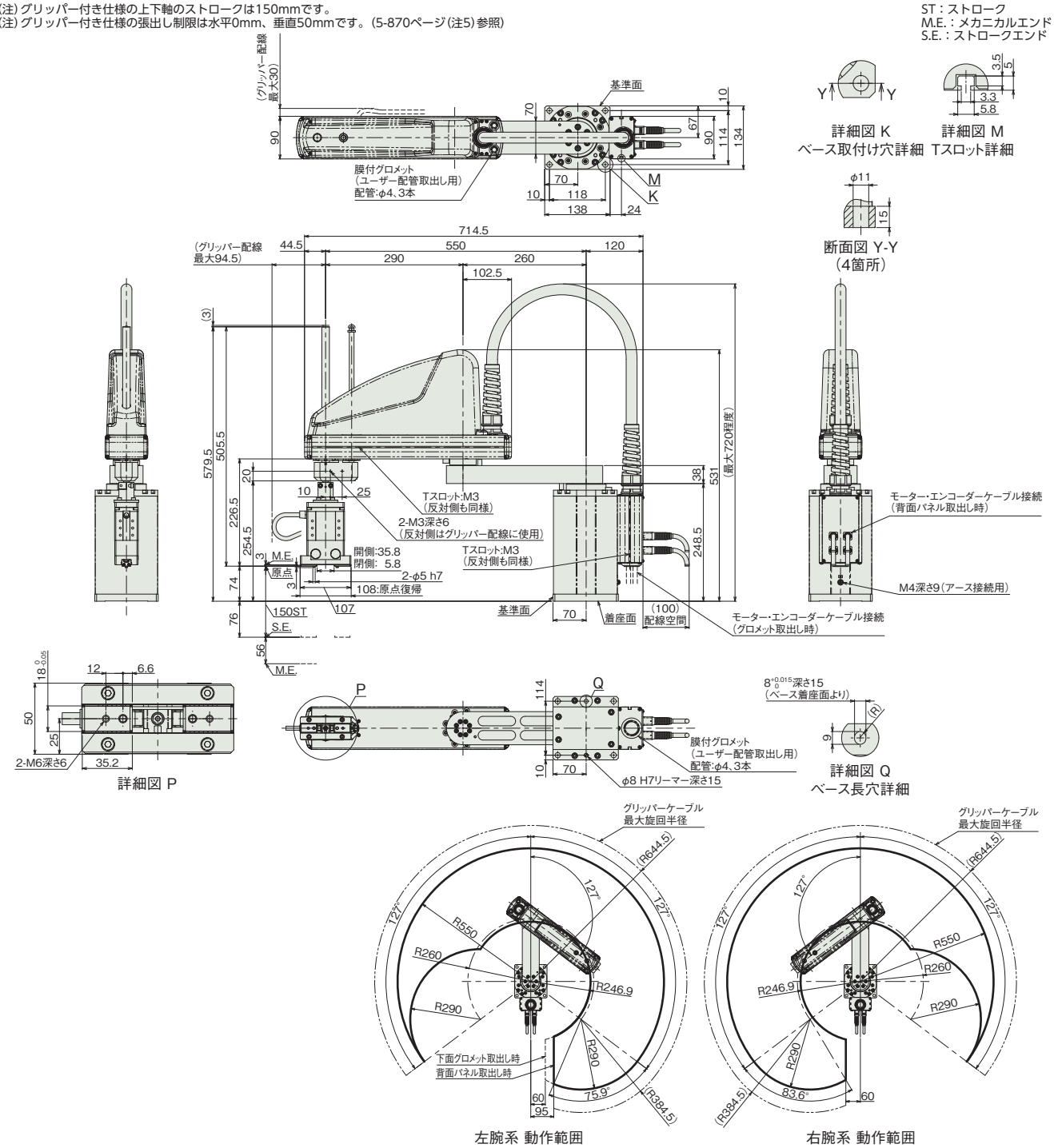


■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	21.3kg

■IXP-3N5515GW＜超大型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	21.9kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX	<1>	4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXP-3N6520/3N6515
IXP-4N6520

バッテリーレスアブソ　アーム長 650 mm

■型式項目

IXP - [ ] N 65 [ ] - WA - [ ] - P3 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	グリッパー
IXP	3 3軸 4 4軸	N 標準タイプ	65 650mm	20 200mm 15GL 150mm 15GW 150mm	グリッパー無し 大型グリッパー装着 超大型グリッパー装着 グリッパー種類は「装着グリッパー種類」参照

エンコーダー種類	ケーブル長			適応コントローラー	オプション
WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し P 1m S 3m M 5m	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N6520	–
3軸仕様 大型グリッパー付	IXP-3N6515GL	–
3軸仕様 超大型グリッパー付	IXP-3N6515GW	–
4軸仕様	IXP-4N6520	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	5-863	–

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	5-864	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3N6520 P3	IXP-3N6515GL P3	IXP-3N6515GW P3	IXP-4N6520 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–	–
	S(3m)	–	–	–	–
	M(5m)	–	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–	–	–

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[グリッパー付き仕様、4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

装着グリッパー種類

IXP-3N6515GL	上下軸先端に大型グリッパー RCP4-GRSLL装着
IXP-3N6515GW	上下軸先端に超大型グリッパー RCP4-GRSWL装着

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 5-870 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容			
			3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)	3軸仕様 超大型グリッパー付き (GW)
最大可搬質量(kg) (注1)			6		1.5	2.5
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		2916			
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	150			
		第2アーム(度/s)	240			
		上下軸(mm/s)	240			
		回転軸(度/s)	–	700	–	–
		グリッパー(mm/s)	–	–	125(片側フィンガー)	157(片側フィンガー)
押付け(N)		上限	不可			
		下限	不可			
アーム長(mm)			650			
各軸アーム長(mm)		第1アーム	360			
		第2アーム	290			
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127			
		第2アーム(度)	±127			
		上下軸(mm)	200		150	
		回転軸(度)	–	±360	–	–
		グリッパー(mm)	–	–	22(両側フィンガー)	30(両側フィンガー)

項目		内容			
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 大型グリッパー付き (GL)	3軸仕様 超大型グリッパー付き (GW)
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm			
	上下軸	±0.020 mm			
	回転軸	–	±0.020 度	–	–
	グリッパー	–	–	±0.010 mm	±0.010 mm
ユーザー配線		6芯 AWG24(定格30V/MAX2A) 5対 AWG26(定格30V/MAX1A)		グリッパーの配線で使用するため、ユーザー配線は使用できません。	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)			
LED表示灯		無し			
ブレーキ解除スイッチ		無し			
先端軸	許容トルク	3.1 N·m			
	許容負荷モーメント	9.4 N·m		Ma3.8,Mb5.5,Mc9.4 N·m	Ma9.4,Mb9.4,Mc9.4 N·m
使用周囲温度・湿度		温度0～40℃ 湿度20～85% RH以下(結露なきこと)			
保護等級		IP20			
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと			
騒音(注4)		78dB以下			
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令			
モーター種類		パルスモーター			
モーター容量	第1アーム	–			
	第2アーム	–			
	上下軸	–			
	回転軸	–	–	–	–
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev			
納期		ホームページ[納期照会]に記載			

(注) グリッパーのエンコーダーは、インクリメンタル仕様、800pulse/revです。

サイクルタイム

項目		時間
標準サイクルタイム 連続サイクルタイム	3軸仕様	0.81秒
	4軸仕様	0.81秒
	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.81秒
	3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	0.81秒

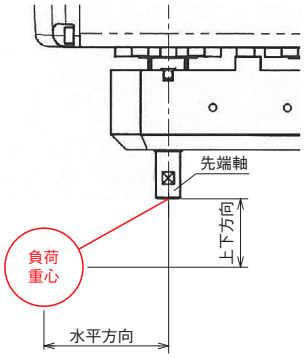
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
グリッパー付き仕様の場合は、グリッパーの重さも搬送質量に含まれます。
グリッパーの開閉時間は、サイクルタイムに含まれません。
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m^2
4軸仕様	0.01kg・m^2
3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	0.026kg・m^2
3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	0.024kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



	水平方向	上下方向
グリッパー無し仕様	30mm以下	100mm以下
グリッパー付き仕様	0mm	50mm以下

グリッパー付き仕様の上下方向は、グリッパーのフィンガー取付け面から負荷重心までとします。

■加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

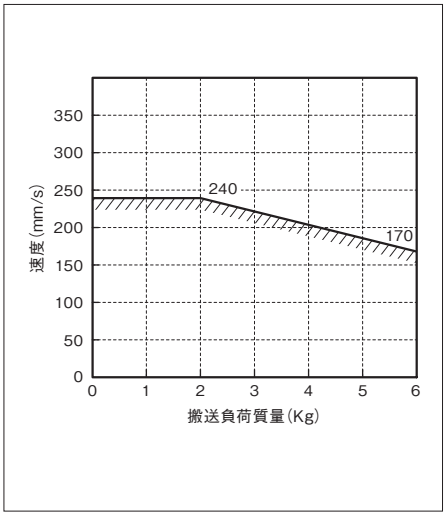
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

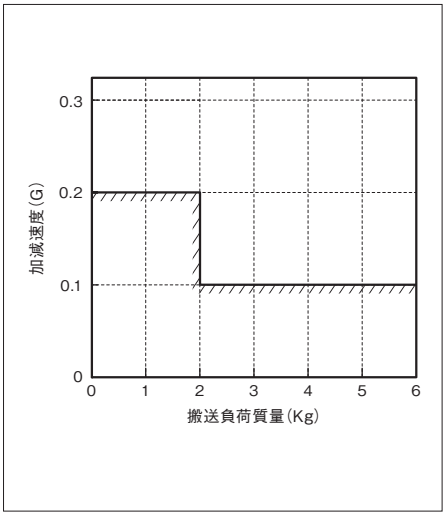
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

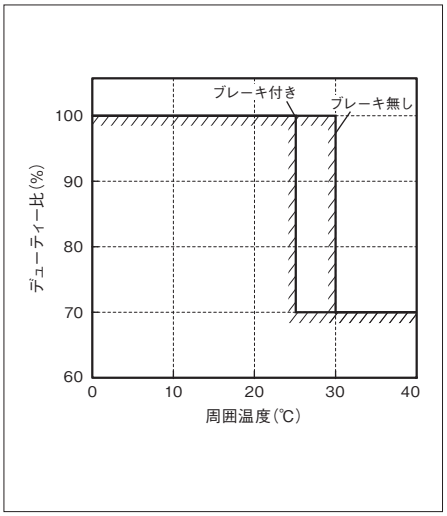




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



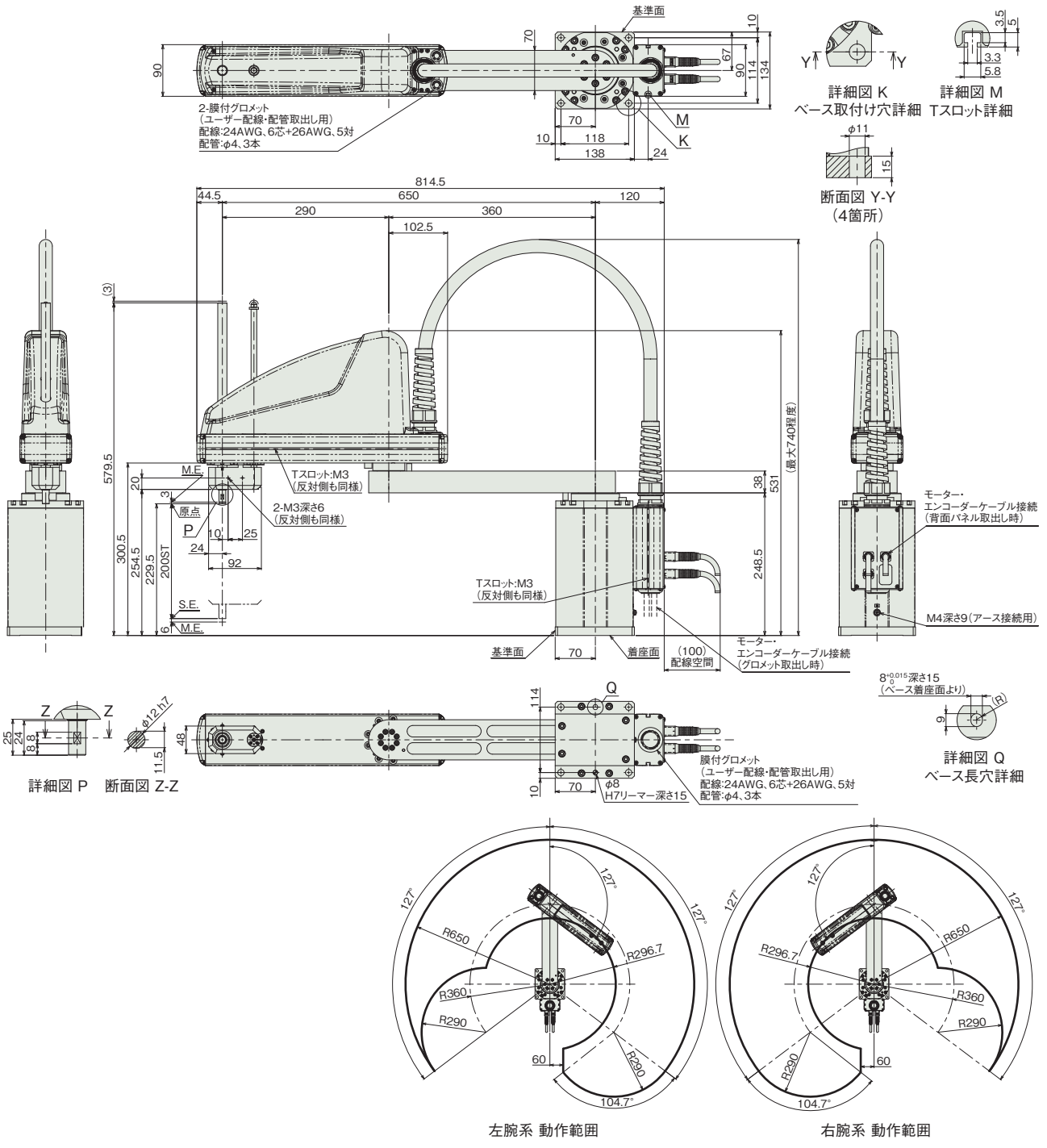
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXP-3N6520

(注) コントローラー接続ケーブルは3本になります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

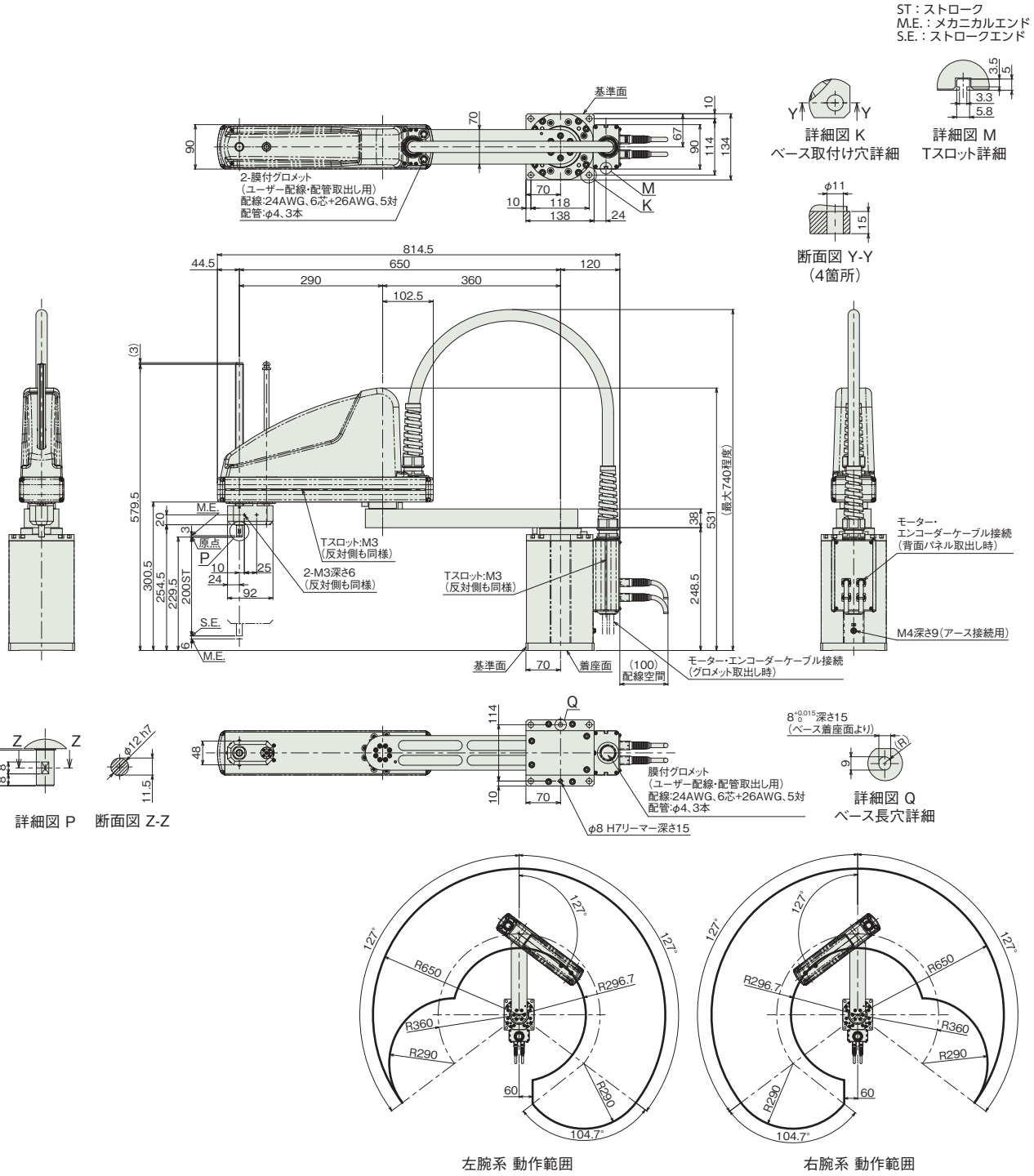


左腕系 動作範囲　　右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	21.0kg

■IXP-4N6520



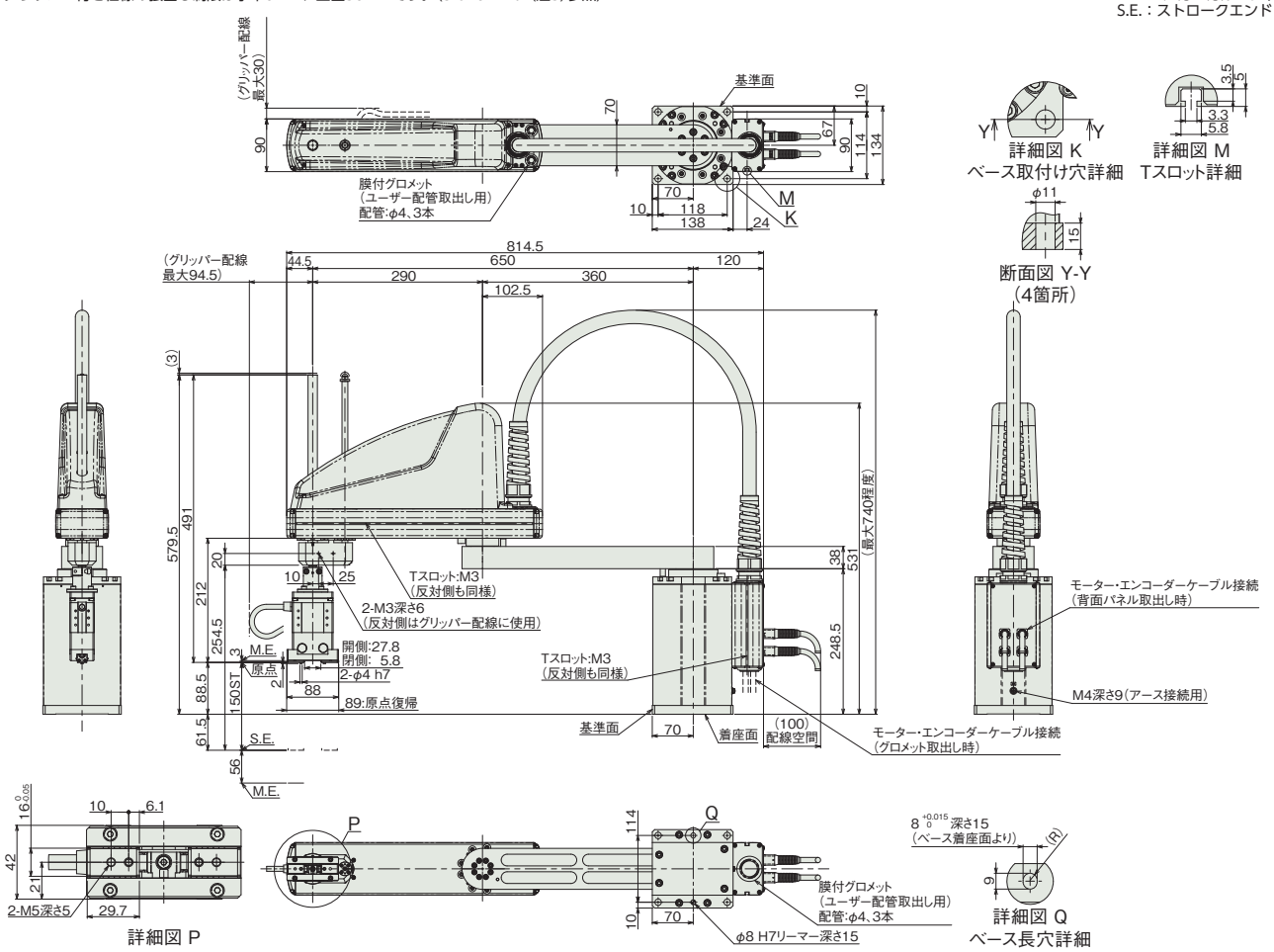
■質量

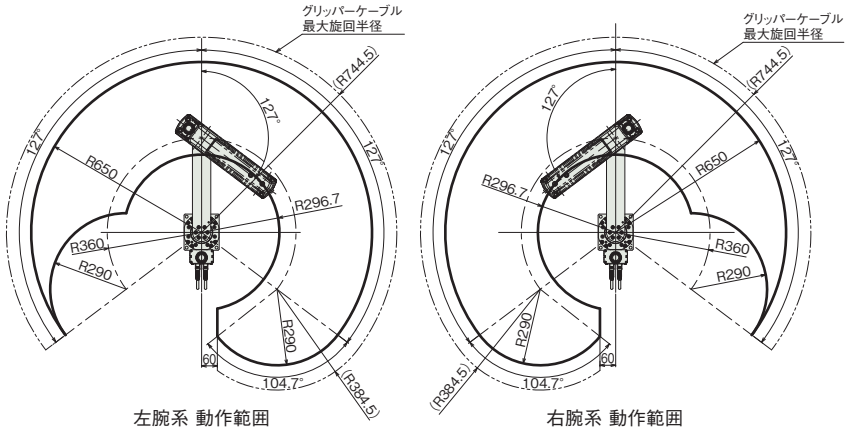
項目		内容
質量	4軸仕様	22.0kg

■IXP-3N6515GL＜大型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





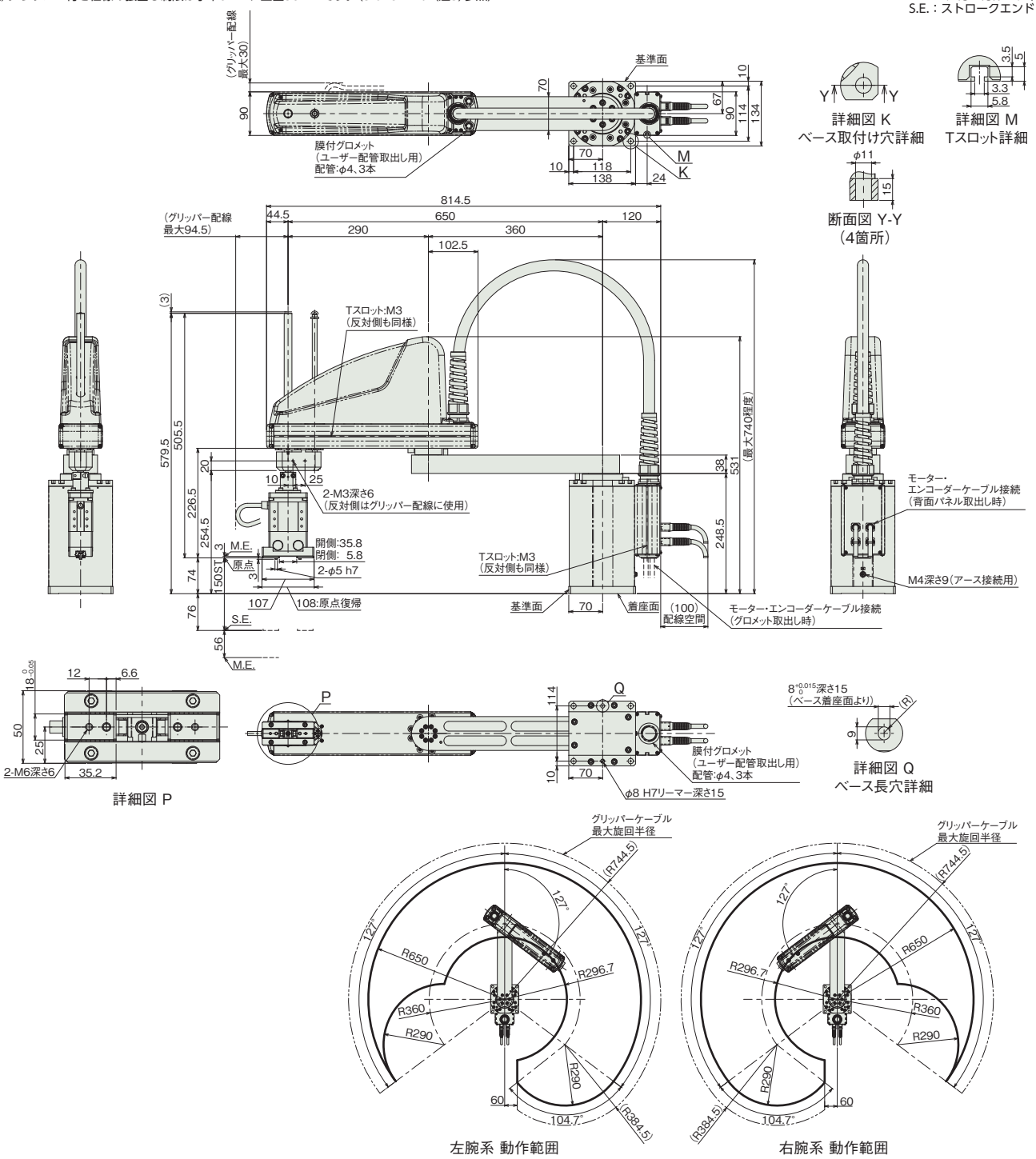
■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 大型グリッパー付き(GL)	22.3kg

■IXP-3N6515GW＜超大型グリッパー付き＞

(注) グリッパー付き仕様の上下軸のストロークは150mmです。
(注) グリッパー付き仕様の張出し制限は水平0mm、垂直50mmです。(5-870ページ(注5)参照)

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様 超大型グリッパー付き(GW)	22.9kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX	<1>	4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA

サーボモーター200V			
IXA	標準 / 高速 / 高可搬タイプ	IXA-3NNN1805/4NNN1805 **5-791**	
		IXA-3NNN3015/4NNN3015 **5-795**	
		IXA-3NNN45□□/4NNN45□□ **5-799**	
		IXA-3NNN60□□/4NNN60□□ **5-805**	
		IXA-4NNN8020/4NNN8040 **5-811**	
		IXA-4NNN10020/4NNN10040 **5-817**	
		IXA-3NSN3015/4NSN3015 **5-823**	
		IXA-3NSN45□□/4NSN45□□ **5-827**	
		IXA-3NSN60□□/4NSN60□□ **5-833**	
		IXA-4NSN8020/4NSN8040 **5-839**	
		IXA-4NSN10020/4NSN10040 **5-845**	
		IXA-4NHN10040 **5-851**	
		IXA-4NHN12040 **5-857**	

IXA-3NNN1805
IXA-4NNN1805

バッテリーレスアブソ　アーム長 180 mm

■型式項目

IXA - [ ] NNN 18 05 - [ ] - T2

シリーズ	軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー	
IXA	3	3軸	NNN	標準タイプ	18	180mm	5	50mm	N	無し	T2	XSEL-RAX/SAX
	4	4軸							5L	5m		
									10L	10m		
									□L	長さ指定（1m単位）		



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NNN1805	–
IXA-4NNN1805	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-4**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 9) は、5-871 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

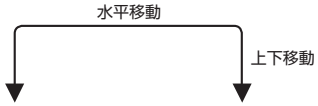
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			1	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		2638	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	540	
		第2アーム(度/s)	540	
		上下軸(mm/s)	850	
		回転軸(度/s)	−	1600
押付け(N) (注3)		上限	40	
		下限	5	
アーム長(mm)			180	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	80	
		第2アーム	100	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±125	
		第2アーム(度)	±145	
		上下軸(mm)	50	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG25(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	0.35N·m	0.35N·m
	許容負荷モーメント	0.5N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	50W	
	第2アーム	50W	
	上下軸	50W	
	回転軸	—	50W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

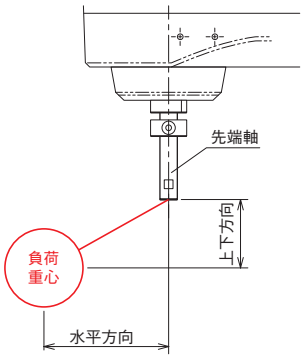
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.004 kg・m^2

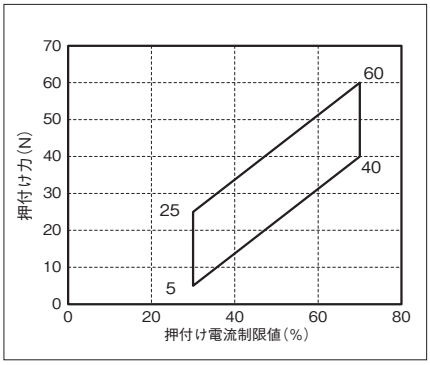
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	20mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

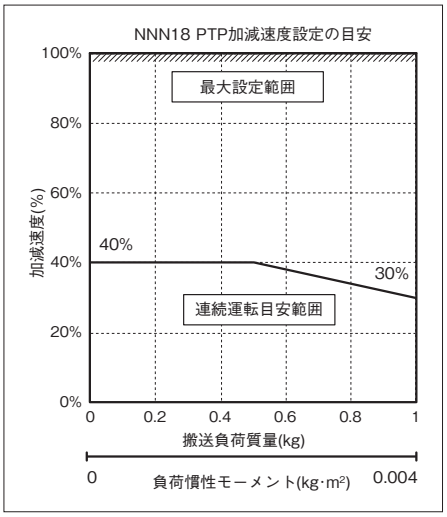


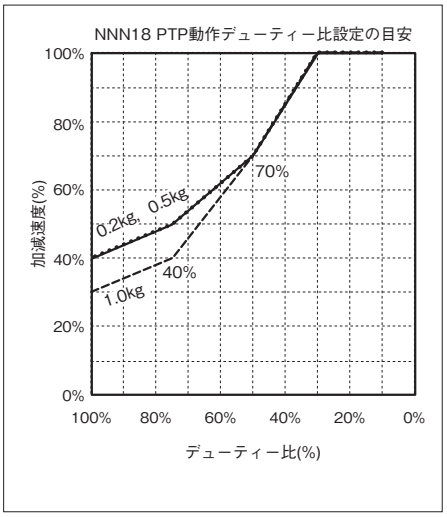
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%) = (運転時間／(運転時間＋停止時間)) ×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

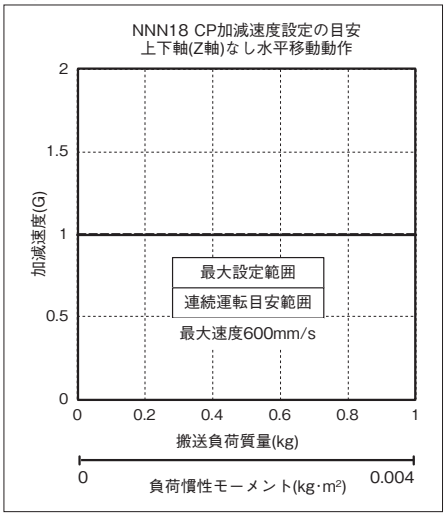
■PTP動作



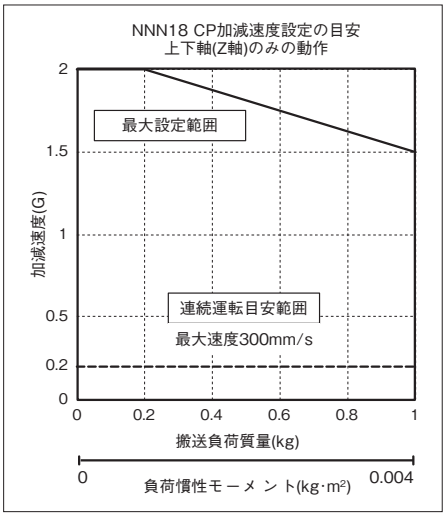


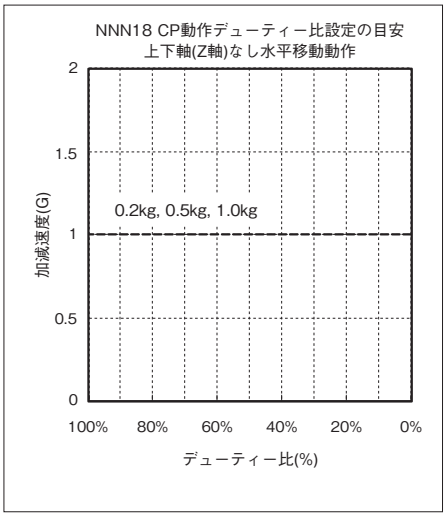
■CP動作

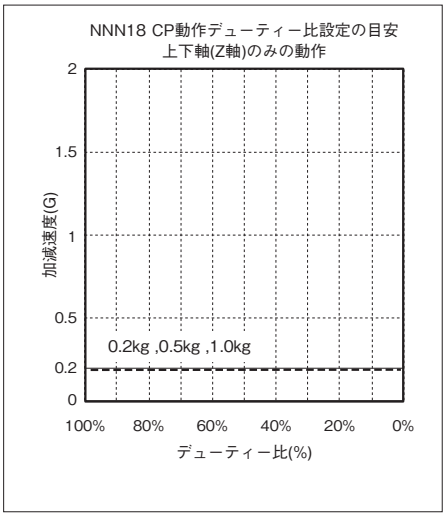
水平



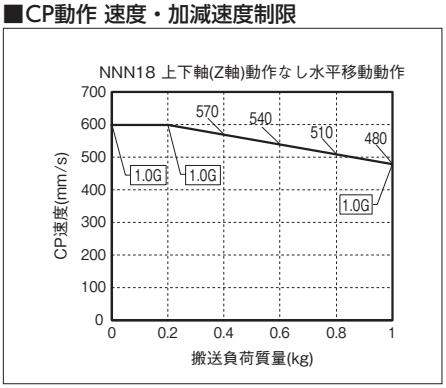
上下

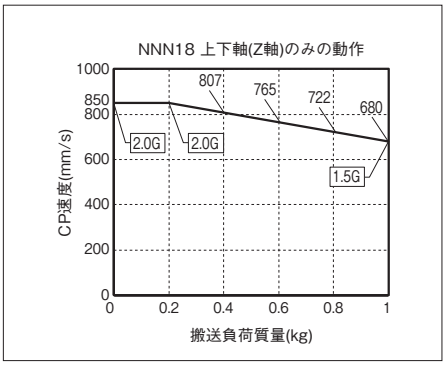






■CP動作 速度・加減速度制限



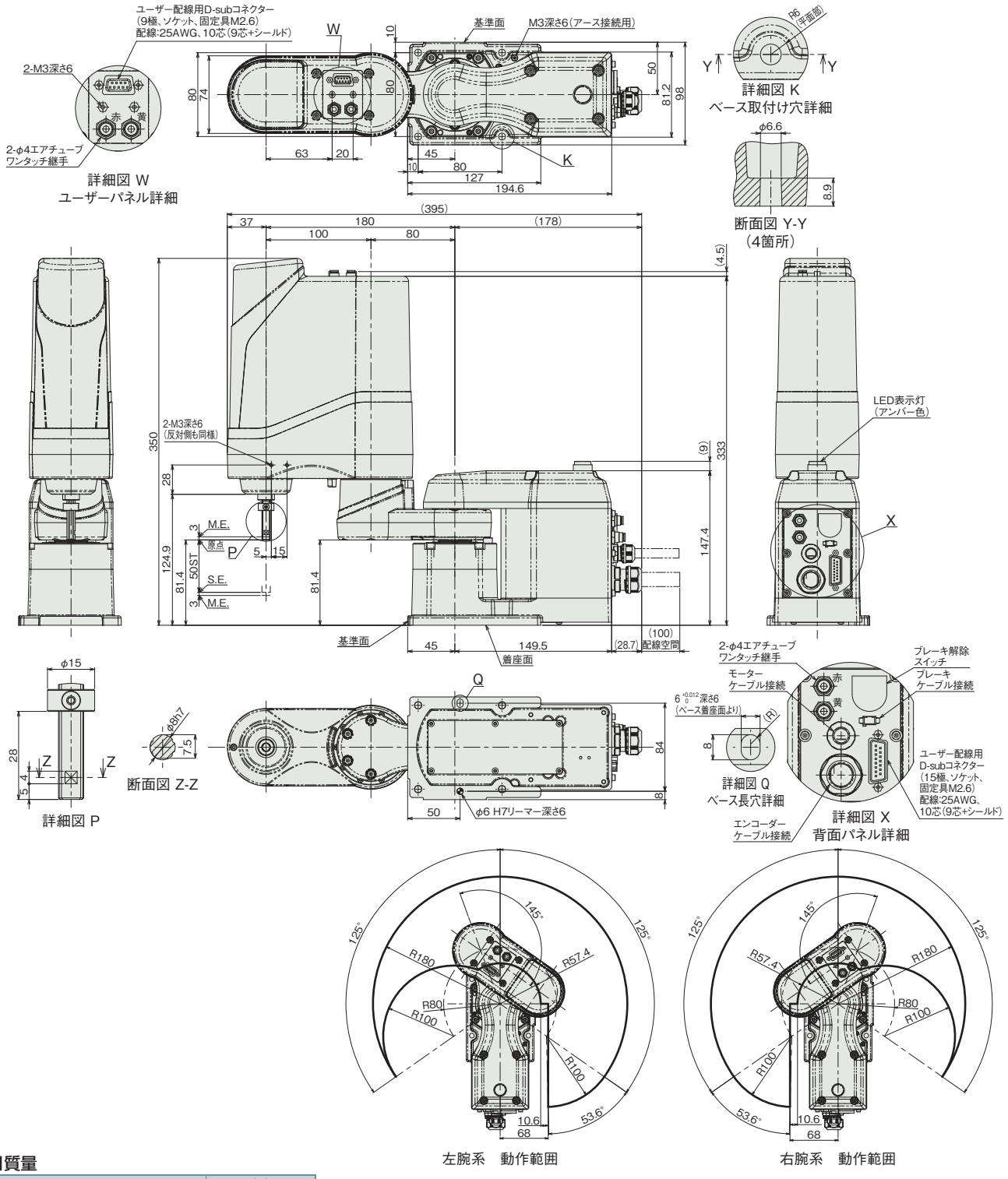


寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	5.8kg
	4軸仕様	6.2kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX/SAX		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。

IXA-3NNN3015
IXA-4NNN3015

バッテリーレスアブソ　アーム長 300 mm

■型式項目

IXA	–		NNN	30	15	–		–	T2	–	
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
		3 3軸 4 4軸	NNN 標準タイプ	30 300mm	15 150mm		N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定（1m単位）		T2 XSEL-RAX/SAX		下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NNN3015	–
IXA-4NNN3015	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
表示灯	**LED**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

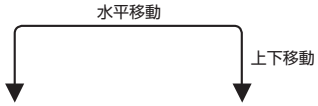
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			3	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		5529	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	660	
		第2アーム(度/s)	660	
		上下軸(mm/s)	1400	
		回転軸(度/s)	−	1600
押付け(N) (注3)		上限	60	
		下限	10	
アーム長(mm)			300	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	120	
		第2アーム	180	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±135	
		第2アーム(度)	±142	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		オプション(アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	4.5N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	400W	
	第2アーム	200W	
	上下軸	100W	
	回転軸	—	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

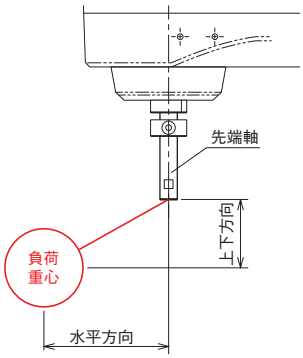
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.06 kg・m^2

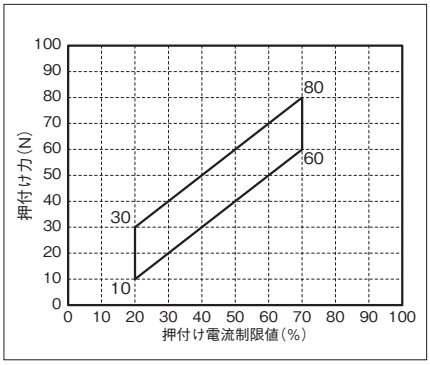
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
150mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

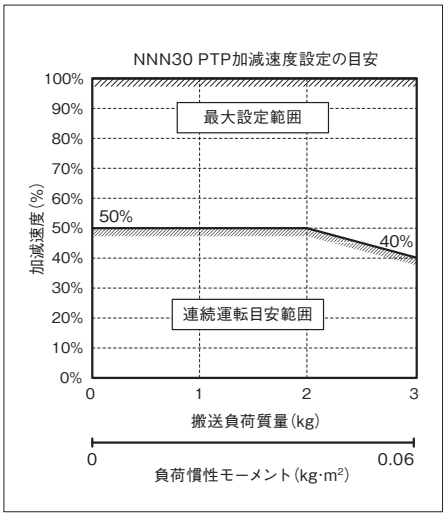


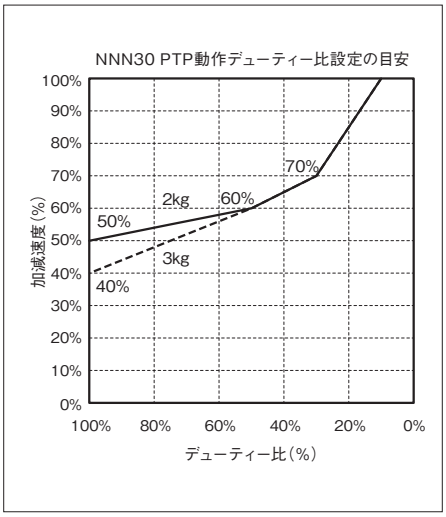
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

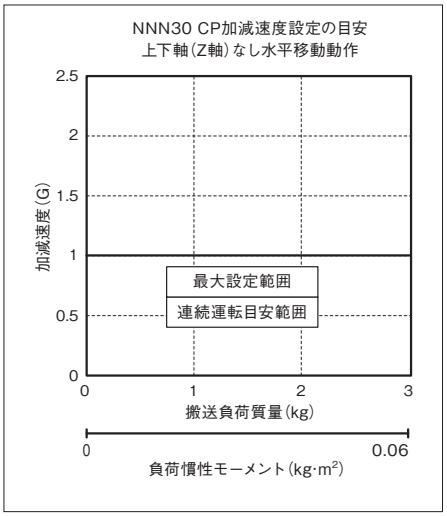
■PTP動作



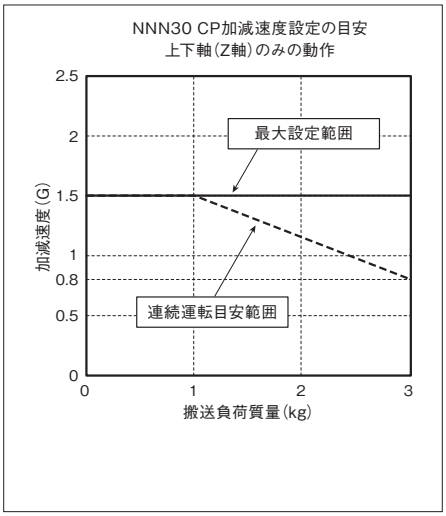


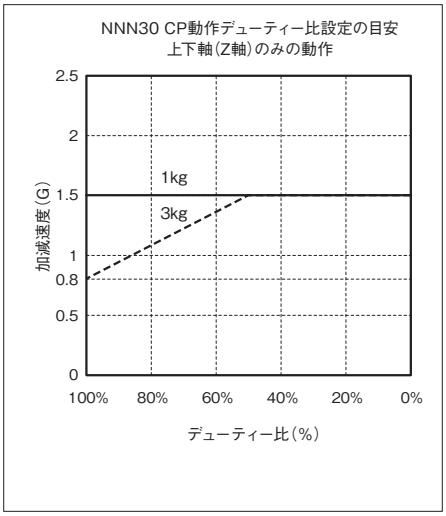
■CP動作

水平

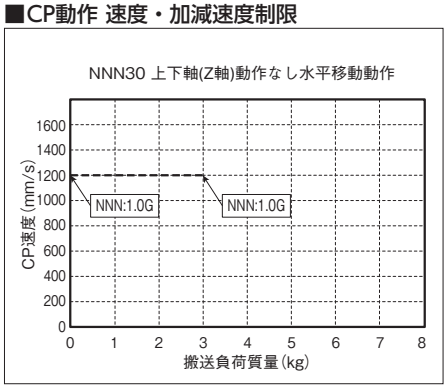


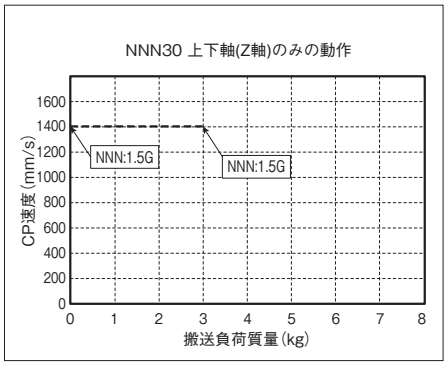
上下





■CP動作 速度・加減速度制限

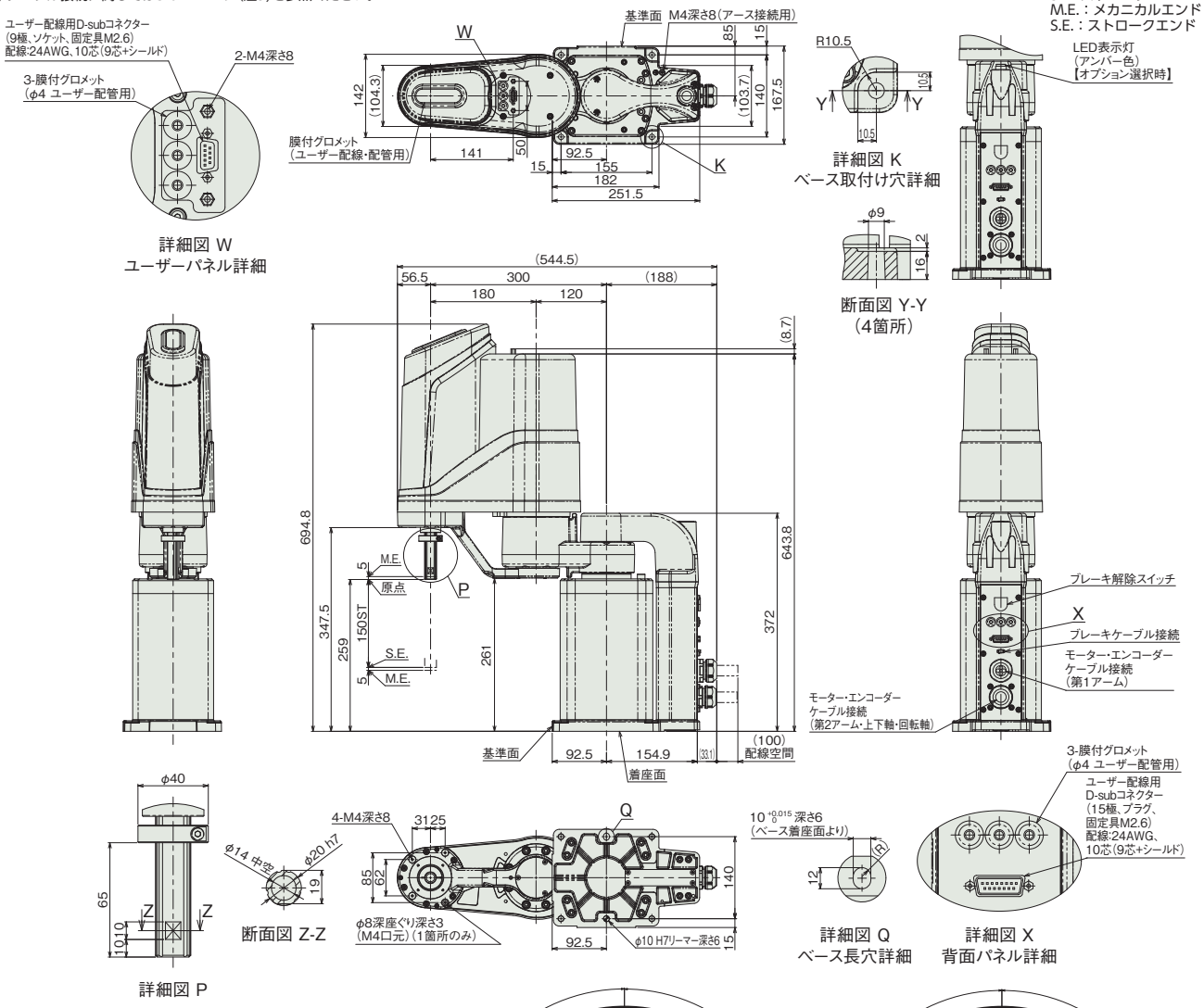


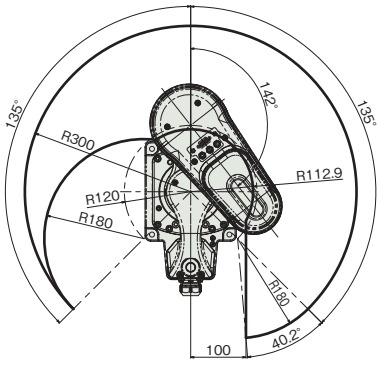


寸法図

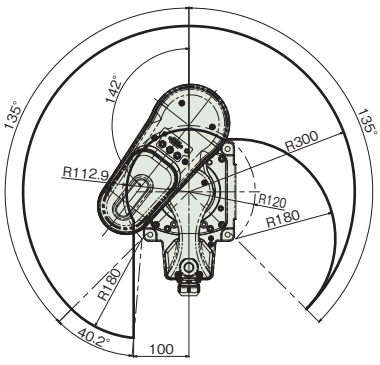
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	21kg
	4軸仕様	22kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX/SAX		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。

IXA-3NNN45□□
IXA-4NNN45□□

バッテリーレスアブソ　アーム長 450 mm

■型式項目

IXA	–		NNN	45		–		–	T2	–	
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
		3 3軸 4 4軸	NNN 標準タイプ	45 450mm	18 180mm 33 330mm		N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定(1m単位)		T2 XSEL-RAX/SAX		下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IXA-3NNN4518	–
IXA-3NNN4533	–
IXA-4NNN4518	–
IXA-4NNN4533	–

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
表示灯	**LED**	5-863	–

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)　(注 1) ～ (注 9) は、5-871 ページをご参照ください。

(2)　加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3)　モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

(4)　スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(5)　腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

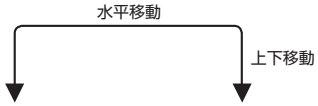
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			3	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		7453	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	610	
		第2アーム(度/s)	610	
		上下軸(mm/s)	1200	
		回転軸(度/s)	−	2000
押付け(N) (注3)		上限	55	
		下限	10	
アーム長(mm)			450	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	200	
		第2アーム	250	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137	
		第2アーム(度)	±137	
		上下軸(mm)	180/330	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		オプション(アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	400W	
	第2アーム	200W	
	上下軸	100W	
	回転軸	−	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

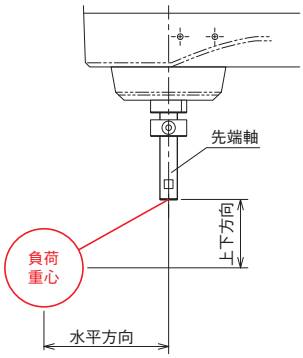
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.05 kg・m^2

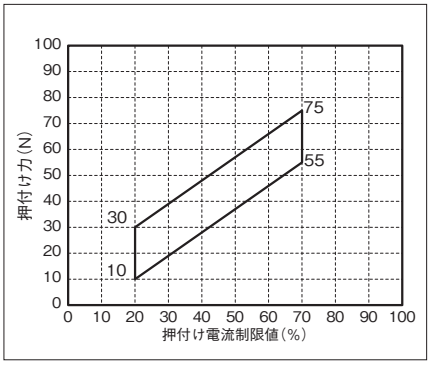
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

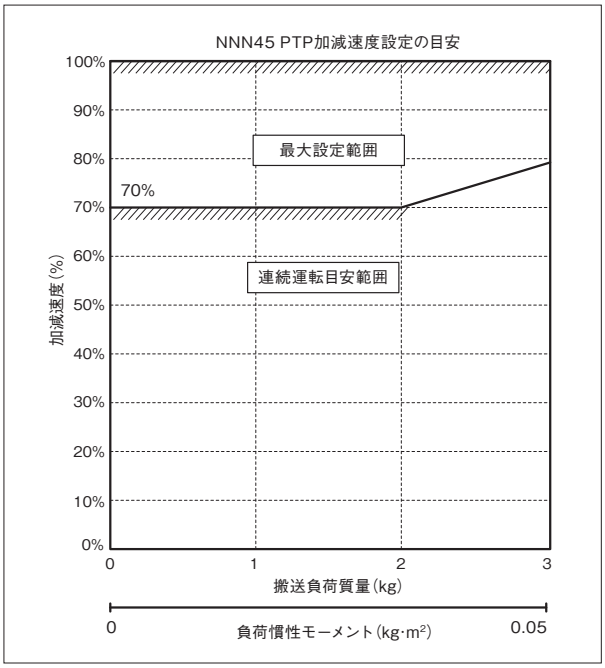


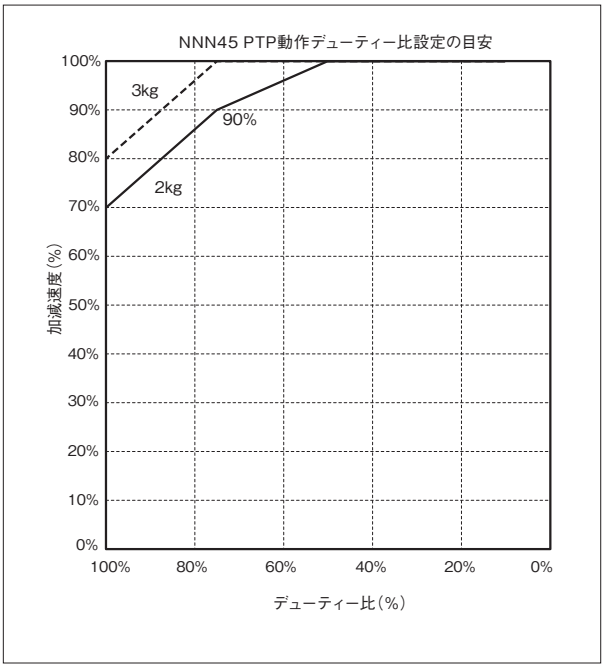
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

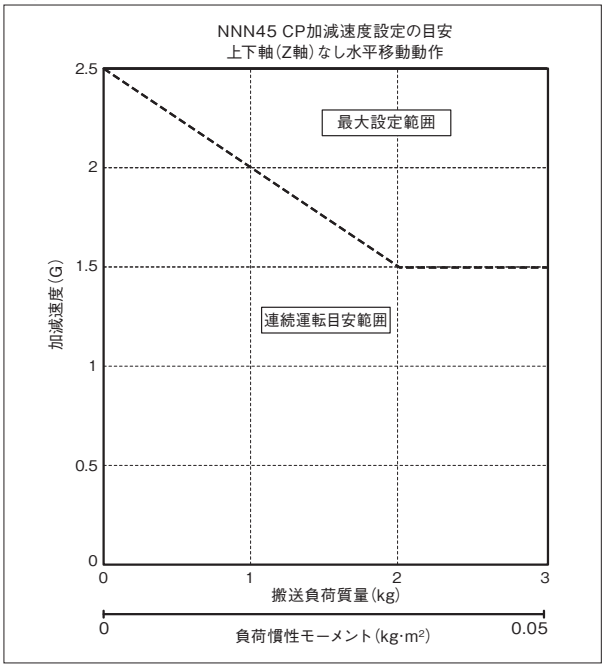
■PTP動作



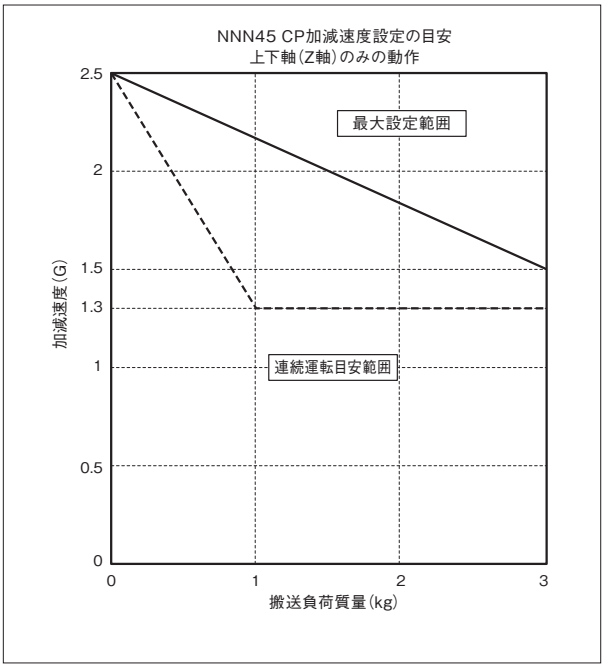


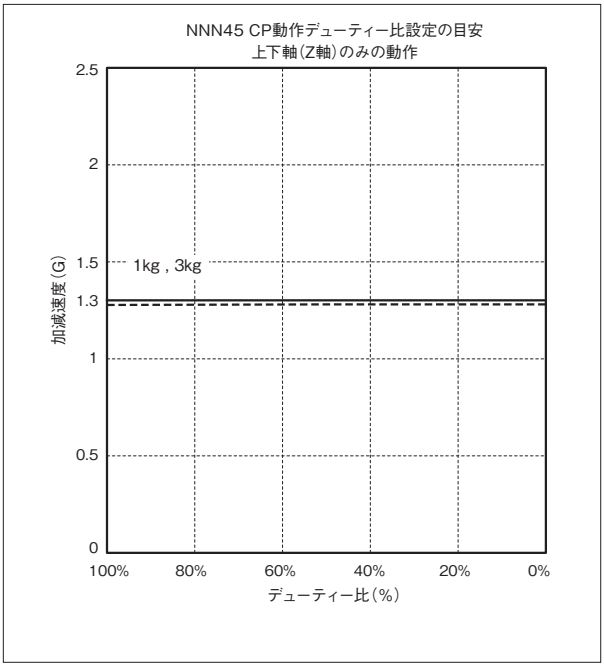
■CP動作

水平

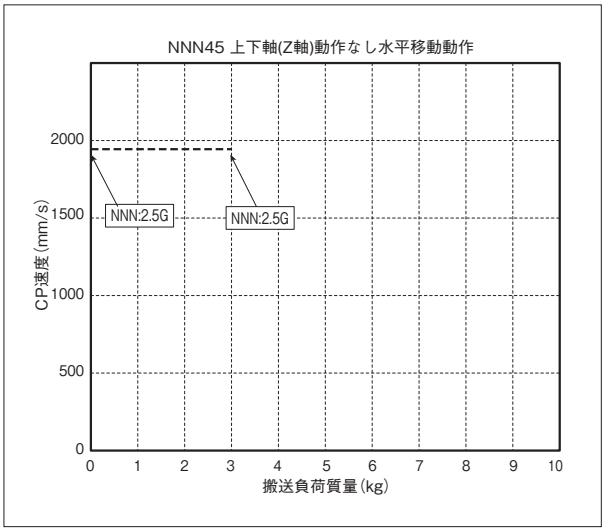


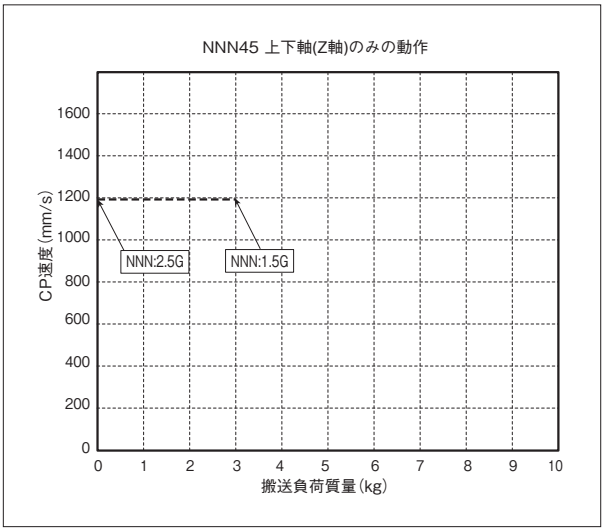
上下





■CP動作 速度・加減速度制限



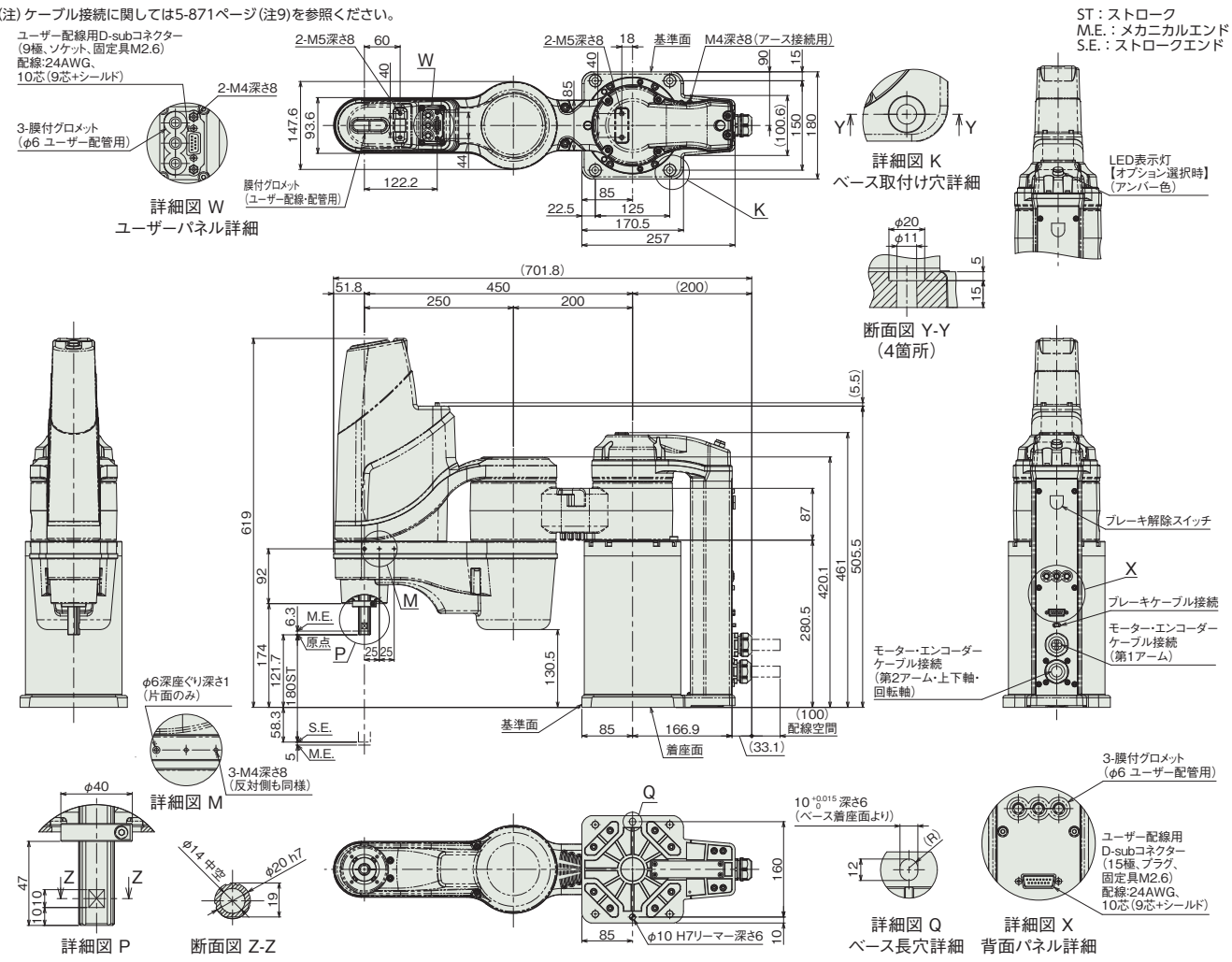


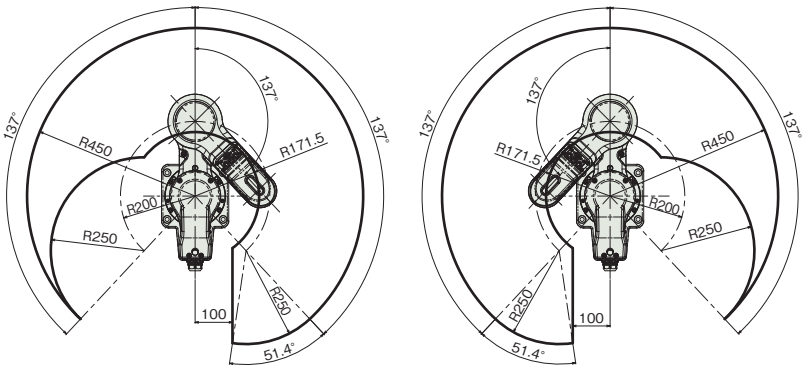
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-3NNN4518_4NNN4518

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。



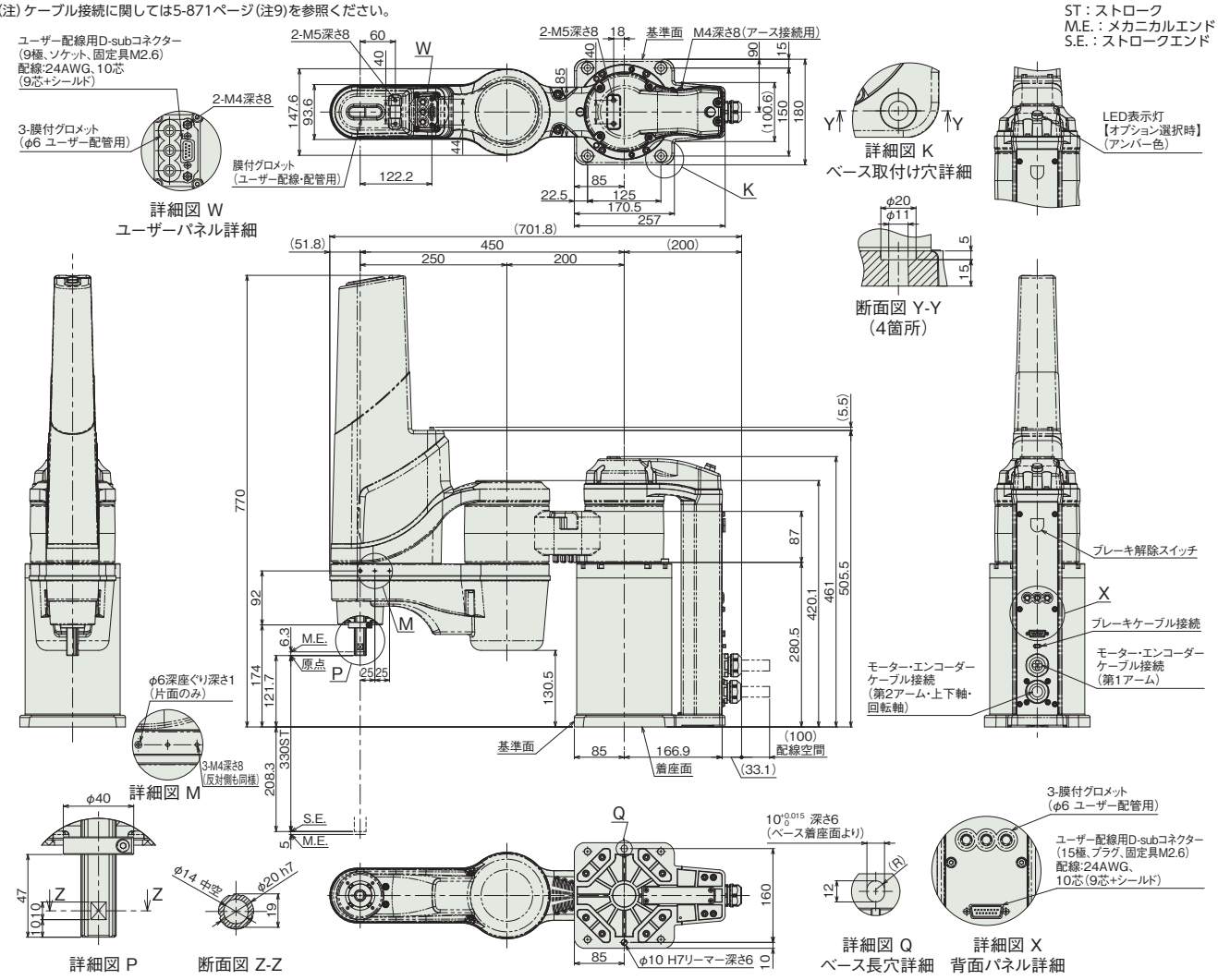


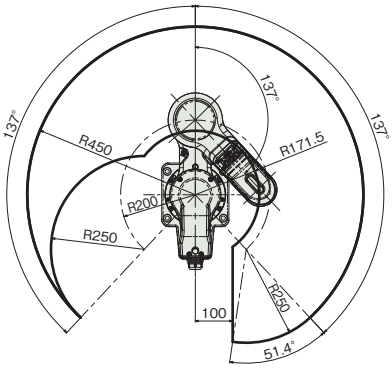
■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	25.5kg
	4軸仕様	27.0kg

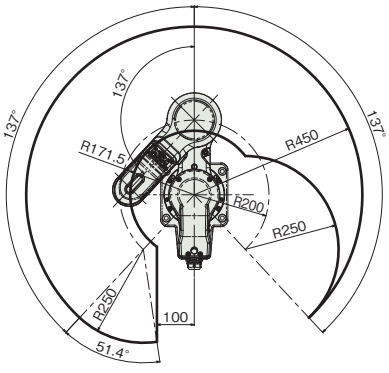
■IXA-3NNN4533_4NNN4533

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	26.0kg
	4軸仕様	27.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX/SAX		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。

IXA-3NNN60□□
IXA-4NNN60□□

バッテリーレスアブソ　アーム長 600 mm

■型式項目

IXA – □ NNN 60 □ – □ – T2 – □

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
	3 3軸	NNN 標準タイプ	60 600mm	18 180mm	N 無し	T2 XSEL-RAX/SAX	下記オプション 価格表参照
	4 4軸			33 330mm	5L 5m		
					10L 10m		
					□L 長さ指定（1m単位）		



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NNN6018	–
IXA-3NNN6033	–
IXA-4NNN6018	–
IXA-4NNN6033	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
表示灯	**LED**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

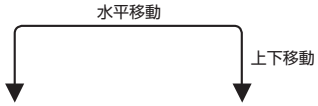
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			6	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		5934	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	400	
		第2アーム(度/s)	400	
		上下軸(mm/s)	1600	
		回転軸(度/s)	−	2000
押付け(N) (注3)		上限	110	
		下限	25	
アーム長(mm)			600	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	350	
		第2アーム	250	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137	
		第2アーム(度)	±140	
		上下軸(mm)	180/330	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		オプション(アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	600W	
	第2アーム	200W	
	上下軸	200W	
	回転軸	−	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

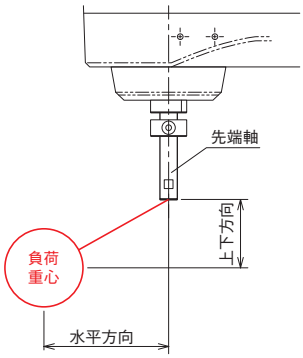
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.06 kg・m²
4軸仕様	

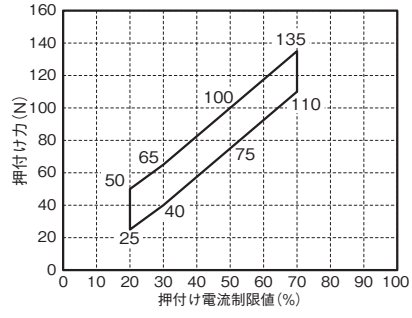
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

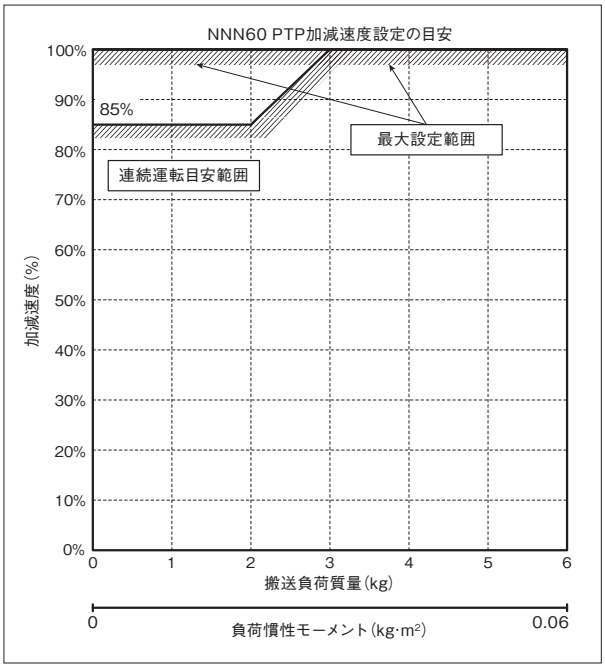


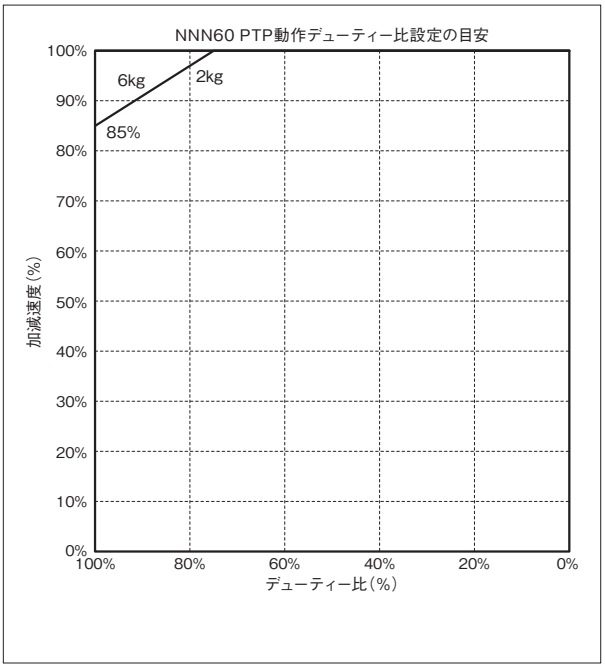
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

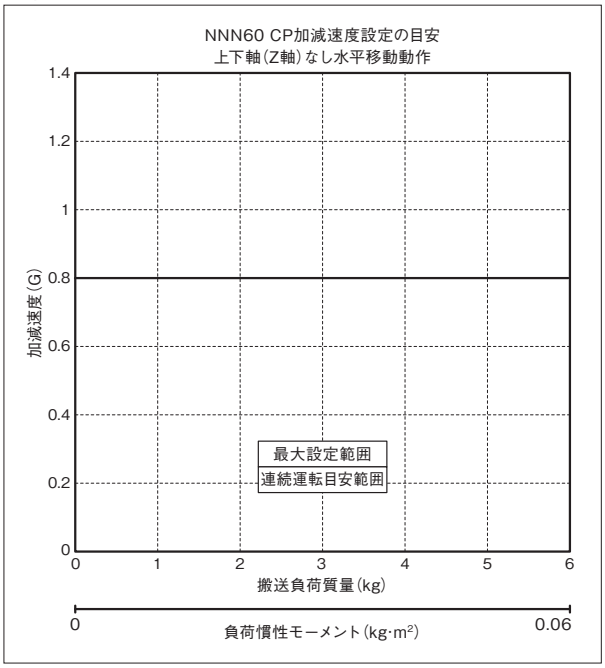
■PTP動作



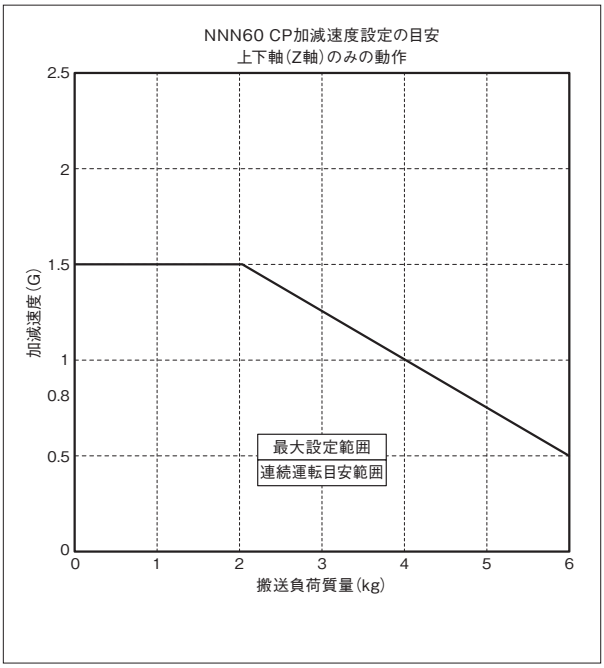


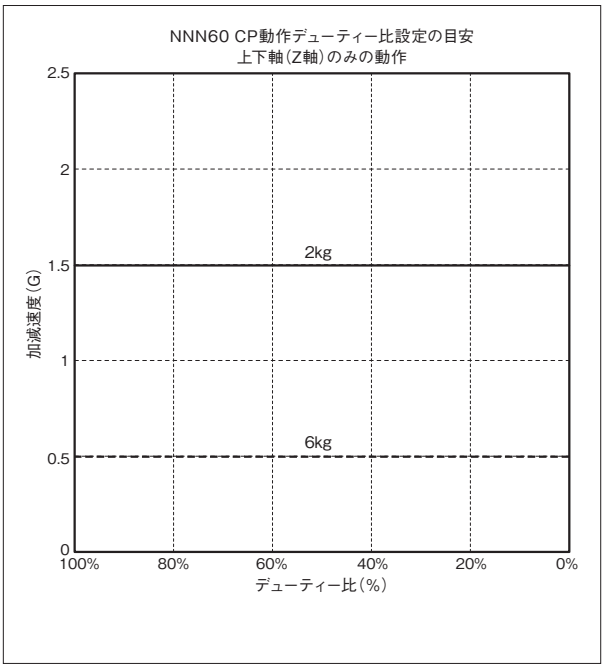
■CP動作

水平

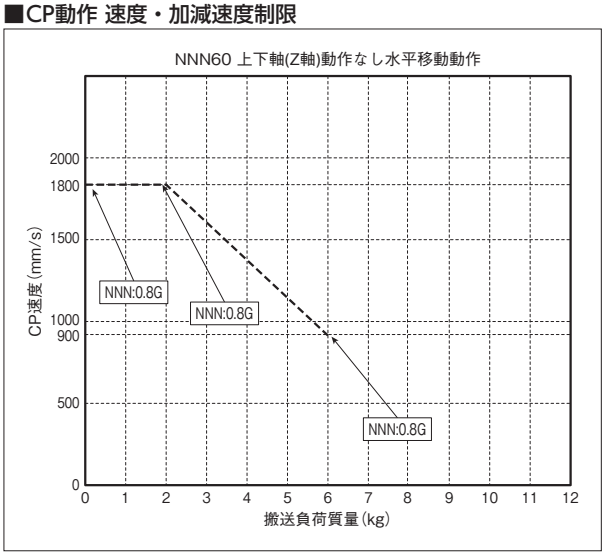


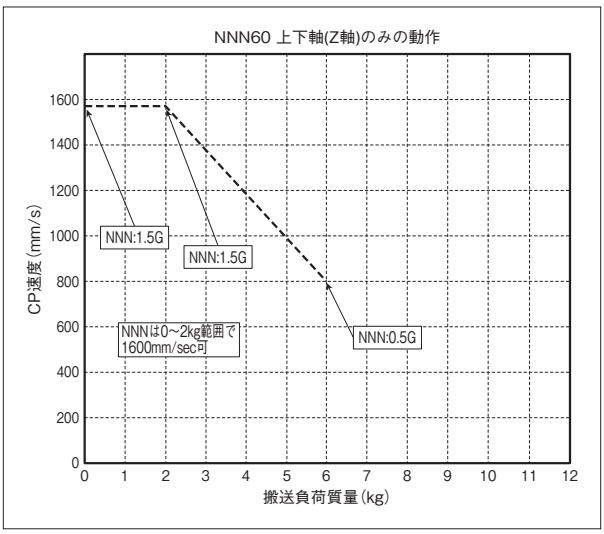
上下





■CP動作 速度・加減速度制限





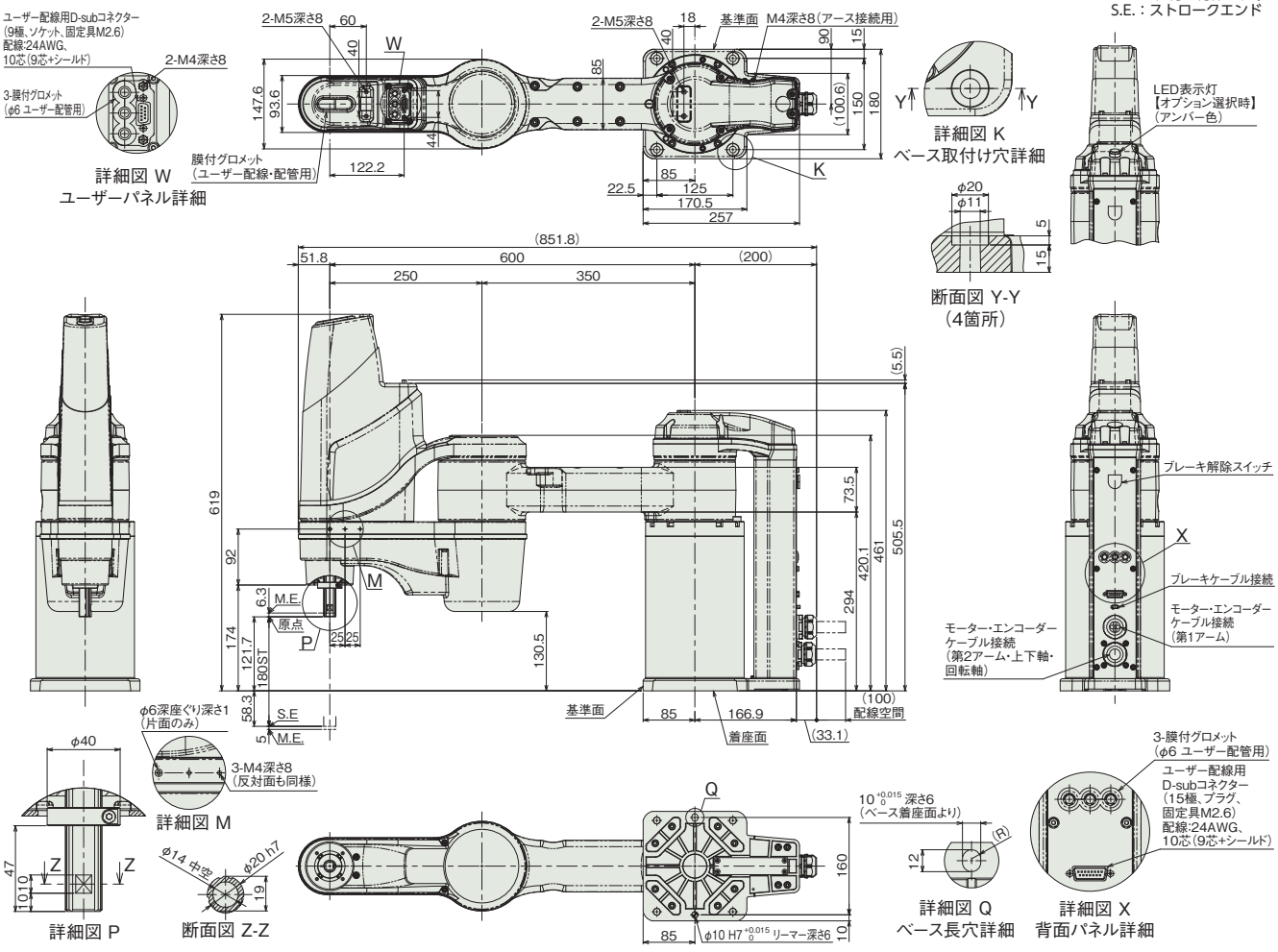
寸法図

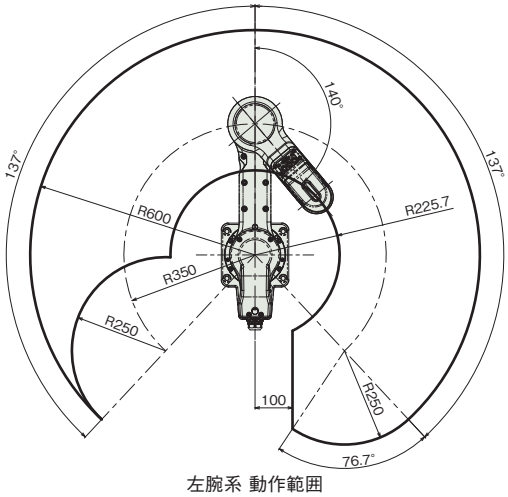
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-3NNN6018_4NNN6018

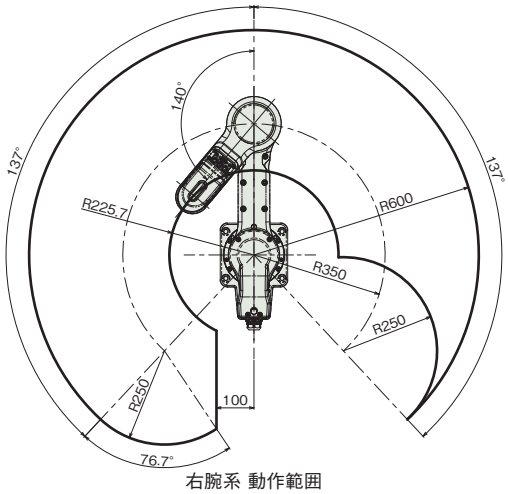
(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



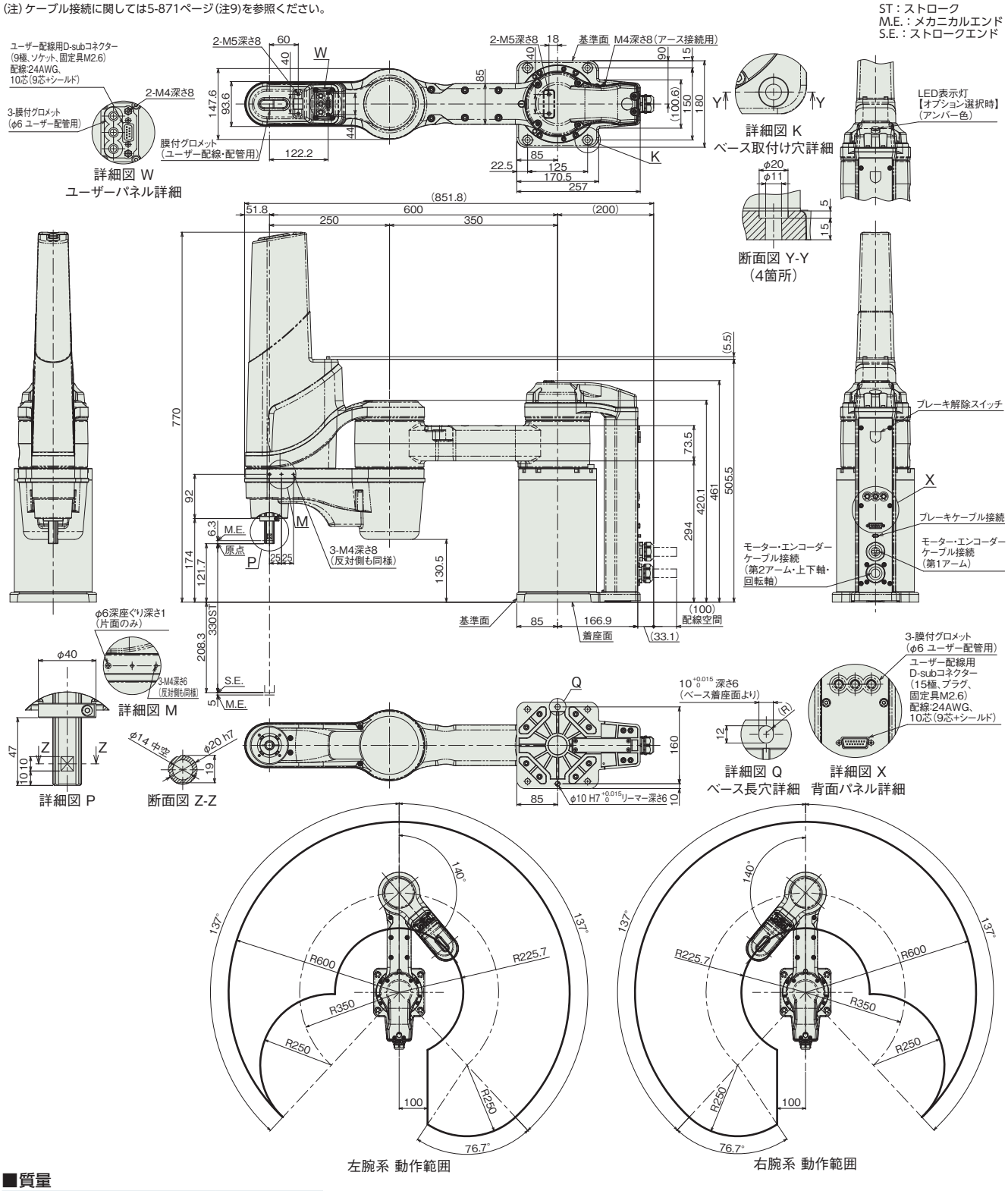
右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	30.5kg
	4軸仕様	32.0kg

■IXA-3NNN6033_4NNN6033

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	31.0kg
	4軸仕様	32.5kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX/SAX		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

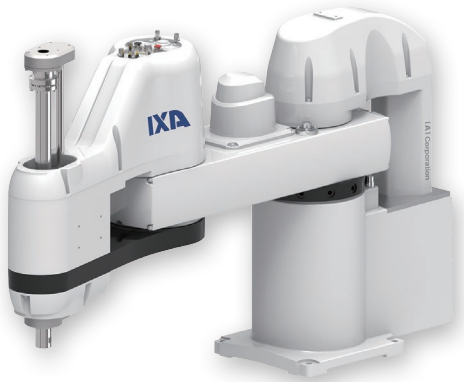
IXA-4NNN8020
IXA-4NNN8040

バッテリーレスアブソ　アーム長 800 mm

■型式項目

IXA - 4 NNN 80 [ ] - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXA	4：4軸	NNN：標準タイプ	80：800mm	20：200mm 40：400mm	N：無し 5L：5m 10L：10m □L：長さ指定（1m単位）	T2：XSEL-RAX/SAX	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NNN8020	–
IXA-4NNN8040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–
表示灯	**LED**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ		**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1		**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ		**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXA-SST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1		**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

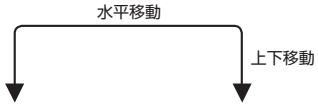
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			21
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		9215
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	350
		第2アーム(度/s)	620
		上下軸(mm/s)	1700
		回転軸(度/s)	1200
押付け(N) (注3)		上限	290
		下限	60
アーム長(mm)			800
各軸アーム長(mm)		第1アーム	400
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	200/400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.02mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		オプション(アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	7.6N·m
	許容負荷モーメント	42N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	400W
	回転軸	150W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.43秒
連続サイクルタイム	0.79秒

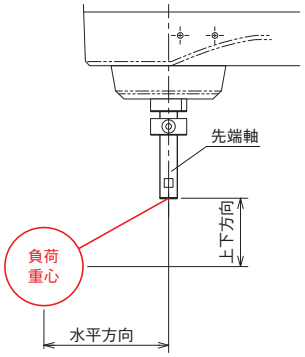
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.3 kg・m^2

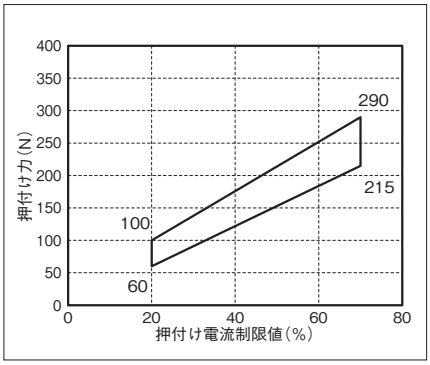
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

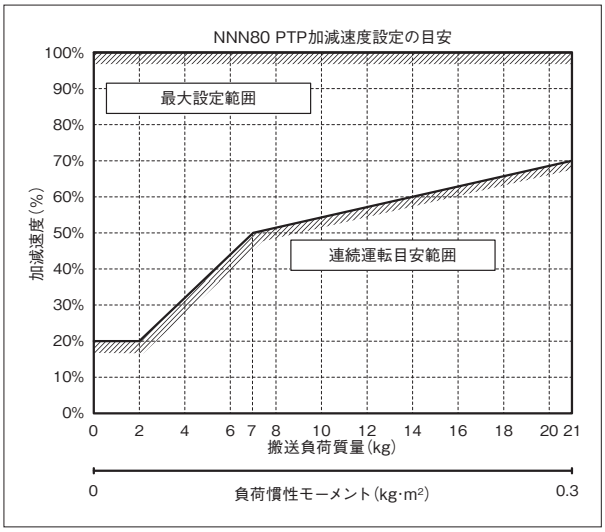


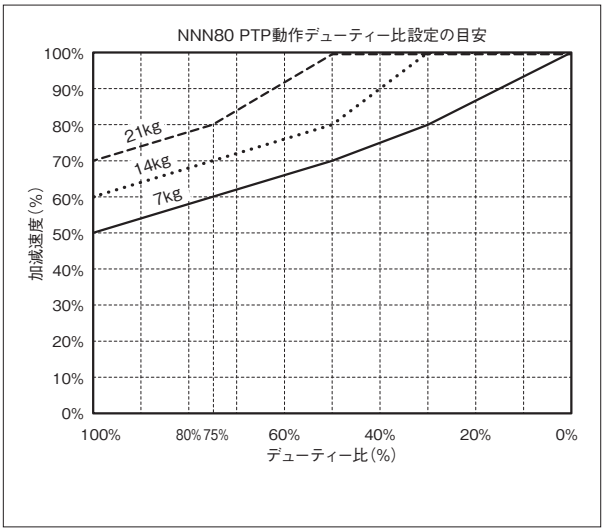
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%) = (運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

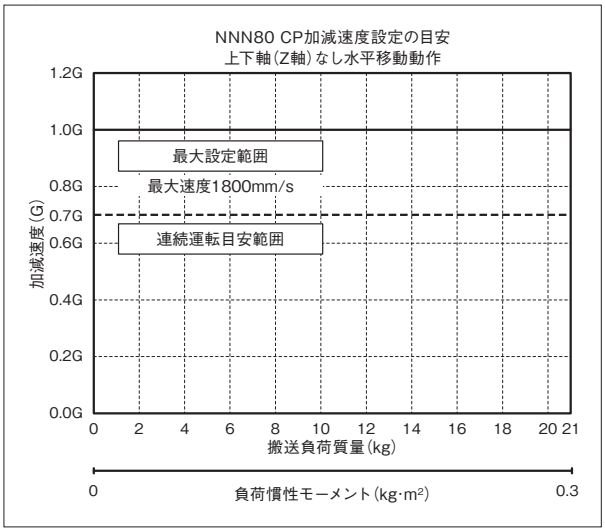
■PTP動作



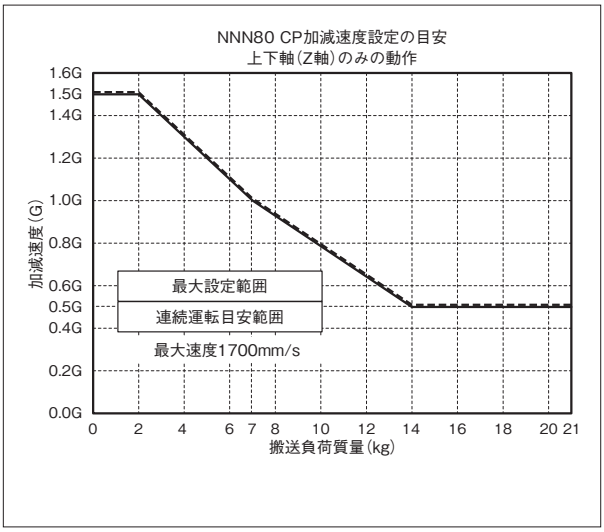


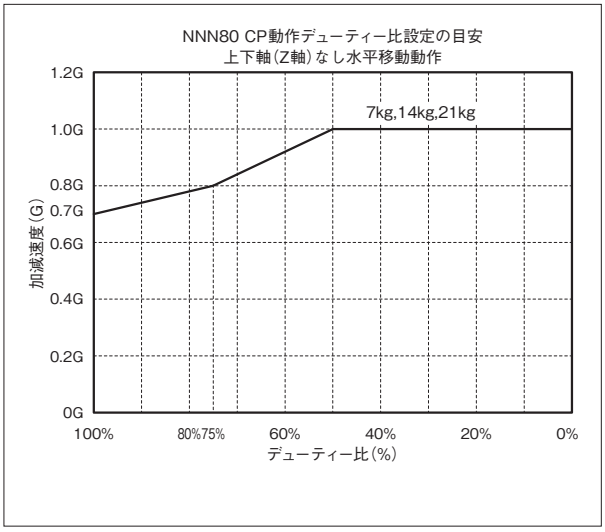
■CP動作

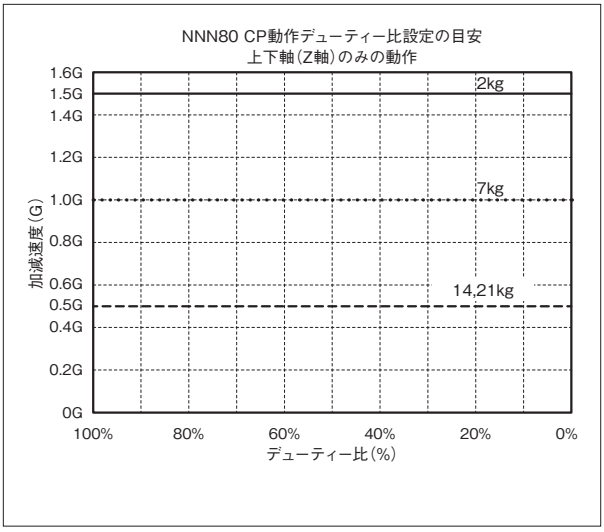
水平



上下

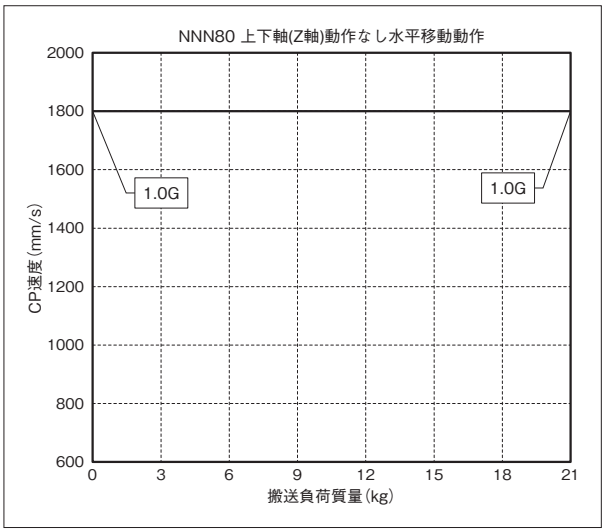




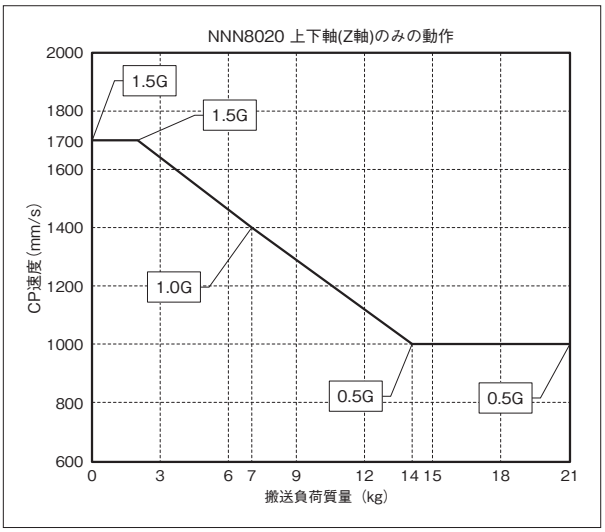


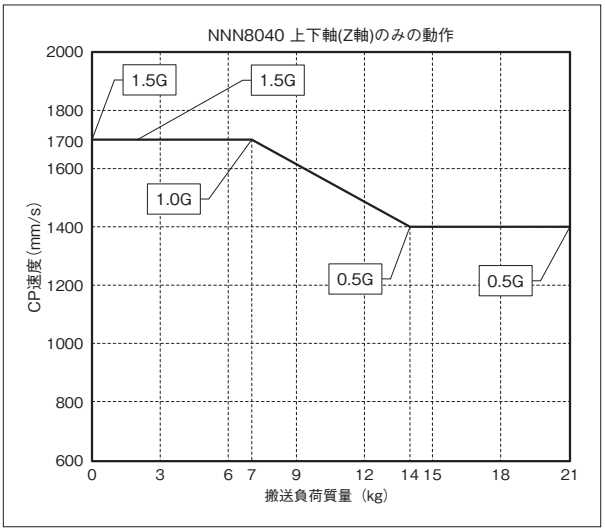
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





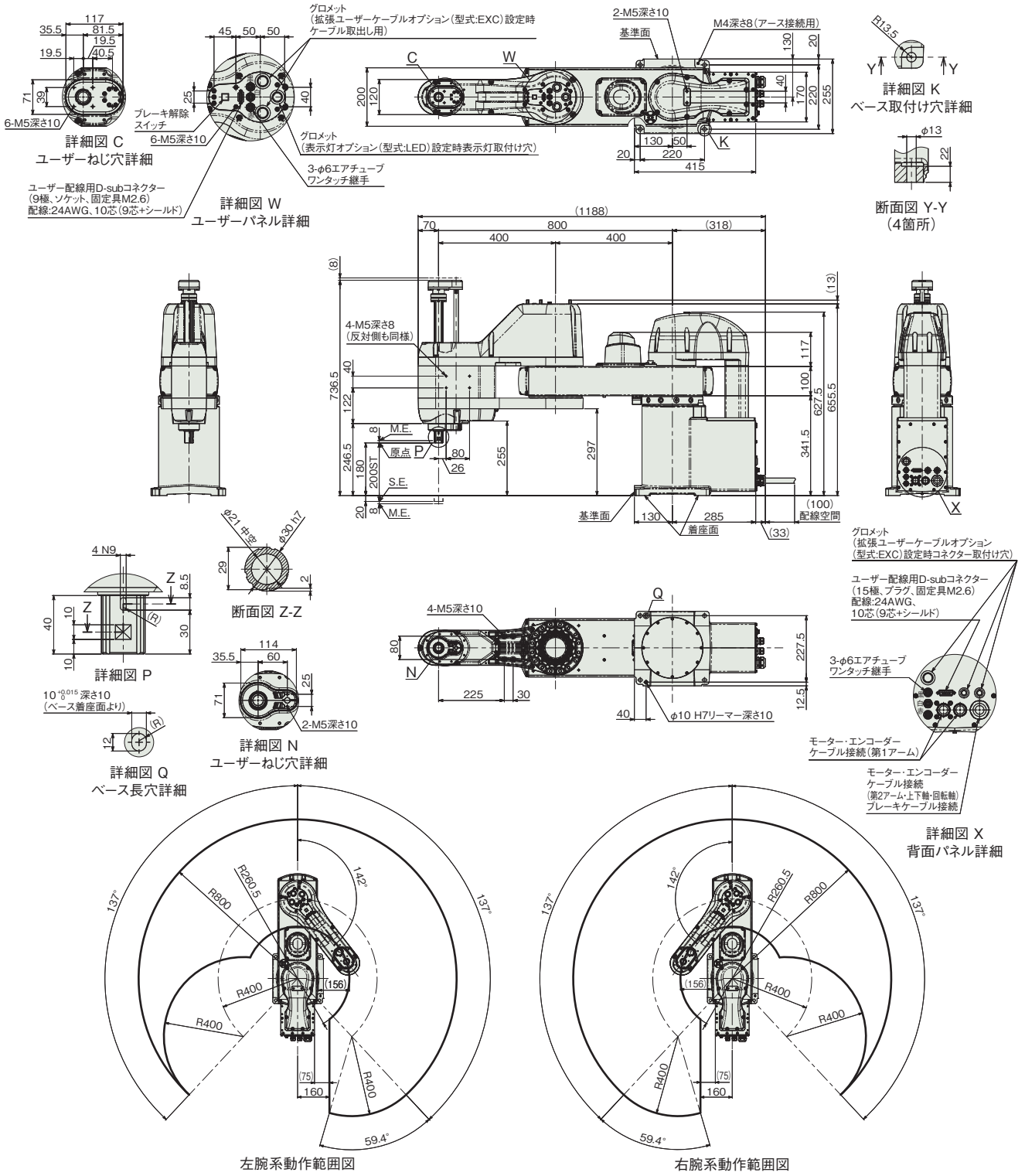
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NNN8020

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



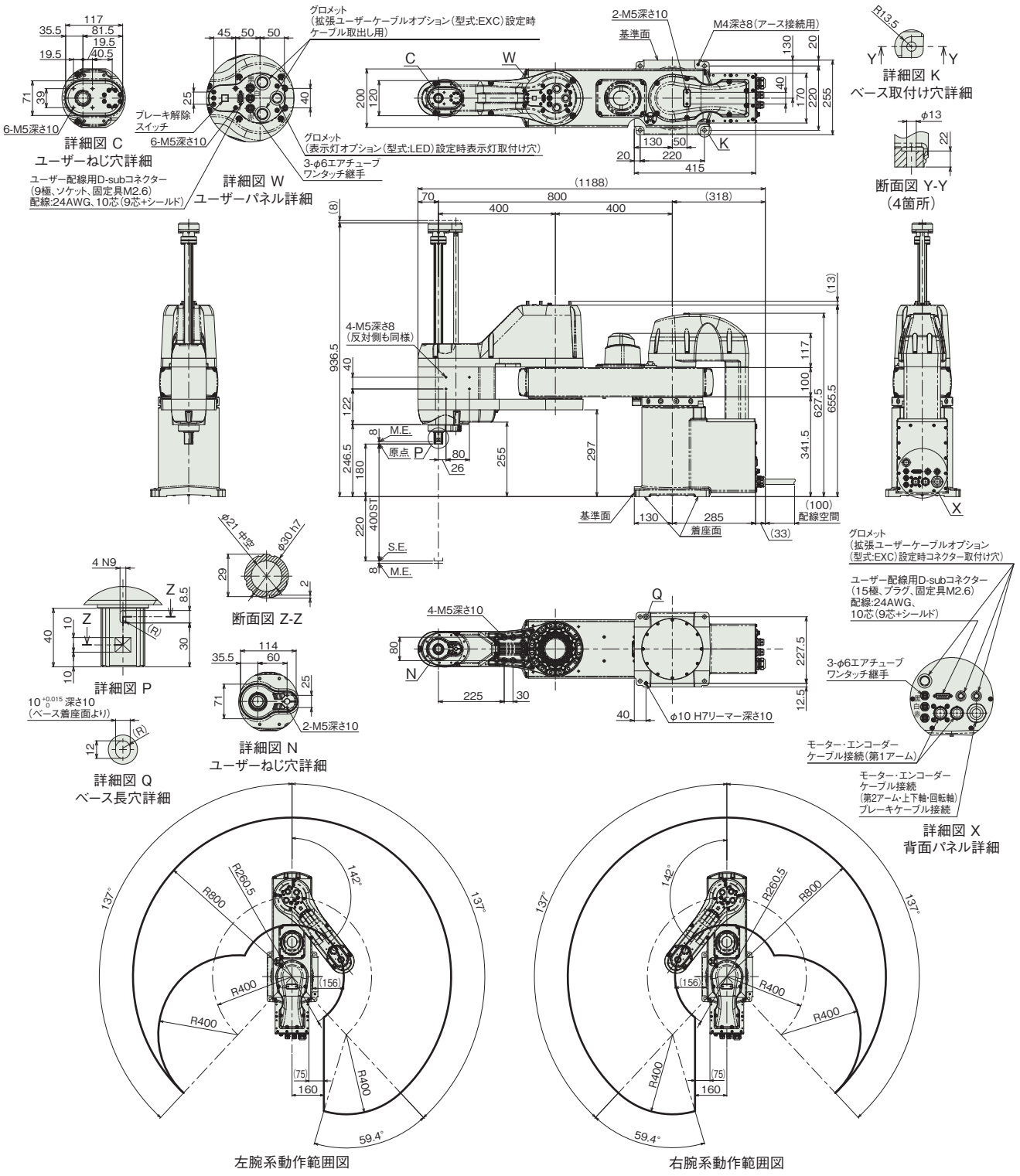
■質量

項目	内容
質量	73.0kg

■IXA-4NNN8040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	74.0kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-4NNN10020
IXA-4NNN10040

バッテリーレスアブソ　アーム長 1000mm

■型式項目

IXA	-	4	NNN	100		-		-	T2	-	
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
		4 4軸	NNN 標準タイプ	100 1000mm	20 200mm 40 400mm		N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定(1m単位)		T2 XSEL-RAX/SAX		下記オプション 価格表参照

CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NNN10020	–
IXA-4NNN10040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–
表示灯	**LED**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ		**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1		**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ		**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXA-SST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1		**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 9) は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

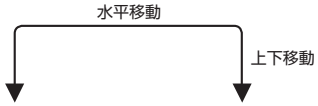
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			21
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		8936
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	280
		第2アーム(度/s)	580
		上下軸(mm/s)	1700
		回転軸(度/s)	1200
押付け(N) (注3)		上限	290
		下限	60
アーム長(mm)			1000
各軸アーム長(mm)		第1アーム	600
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	200/400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.025mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		オプション(アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	7.6N·m
	許容負荷モーメント	42N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	400W
	回転軸	150W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.45秒
連続サイクルタイム	0.79秒

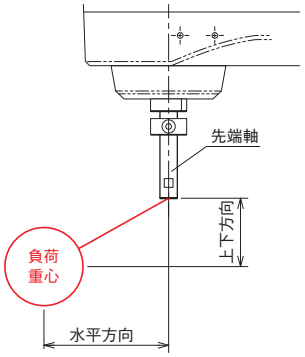
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.3 kg・m^2

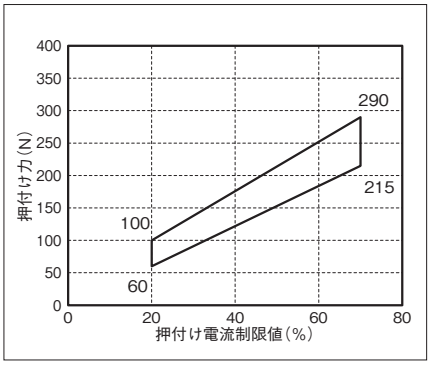
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

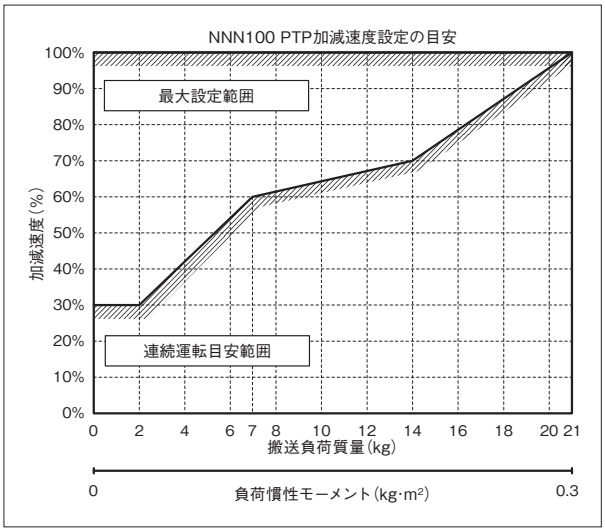


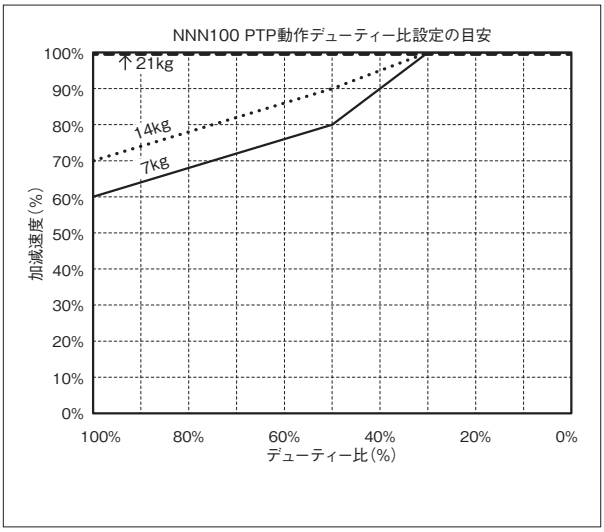
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%) = (運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

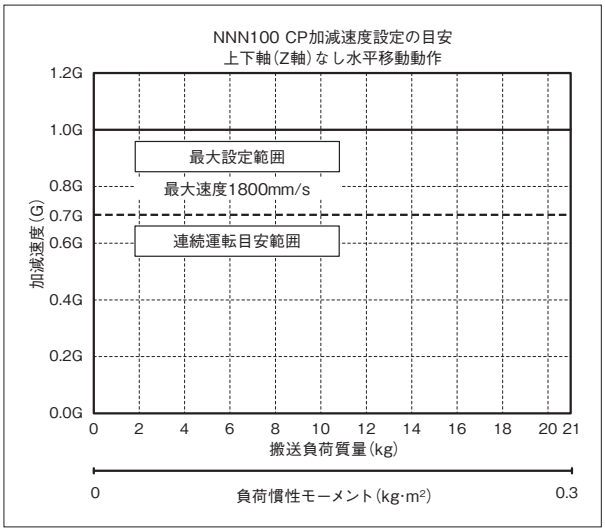
■PTP動作



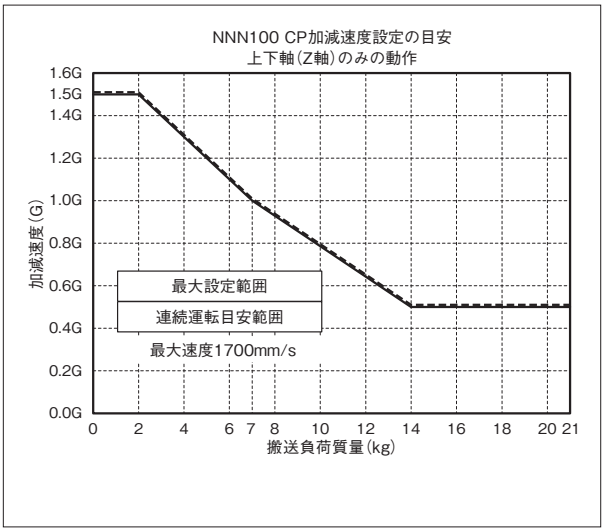


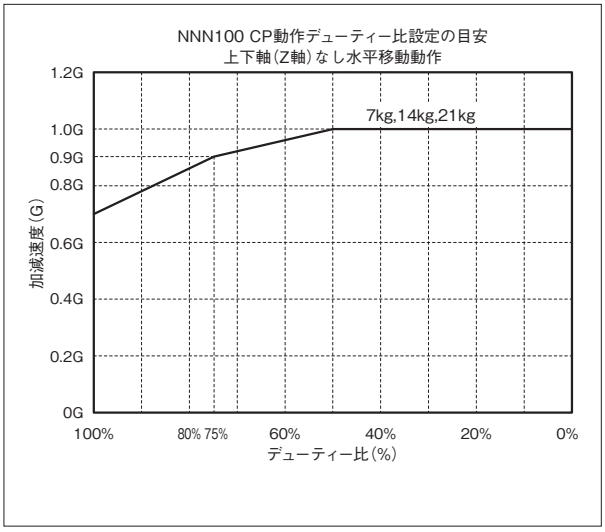
■CP動作

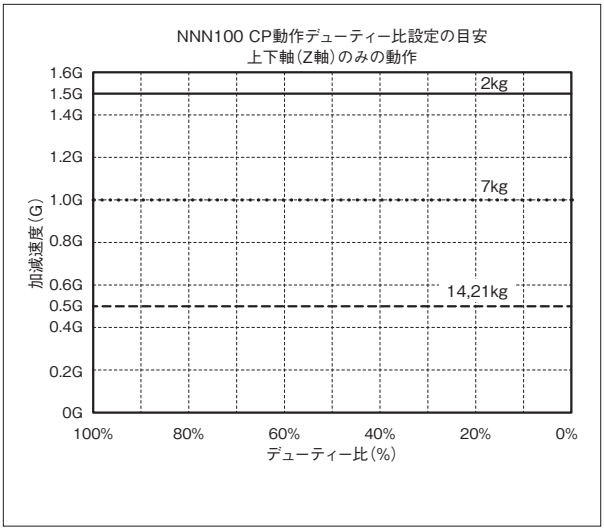
水平



上下

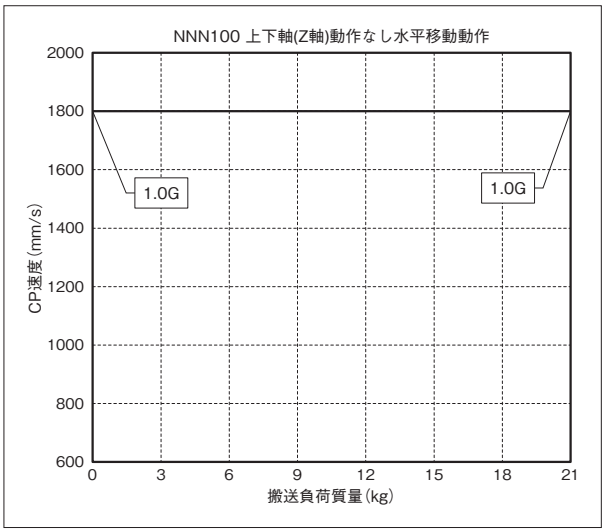




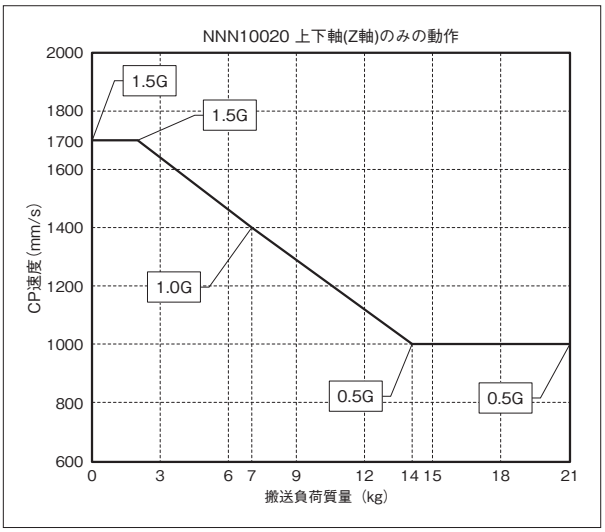


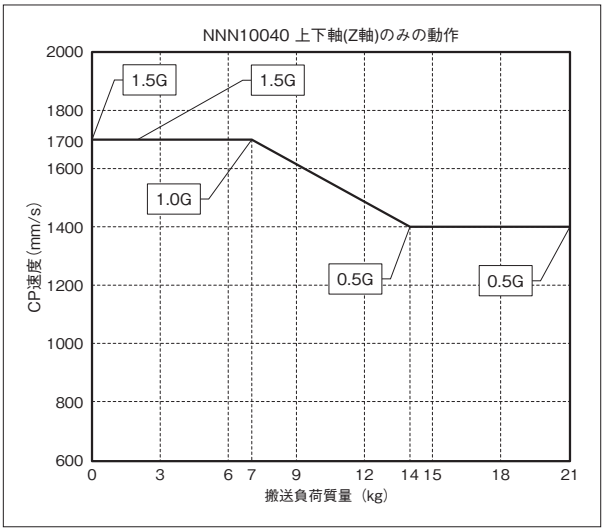
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





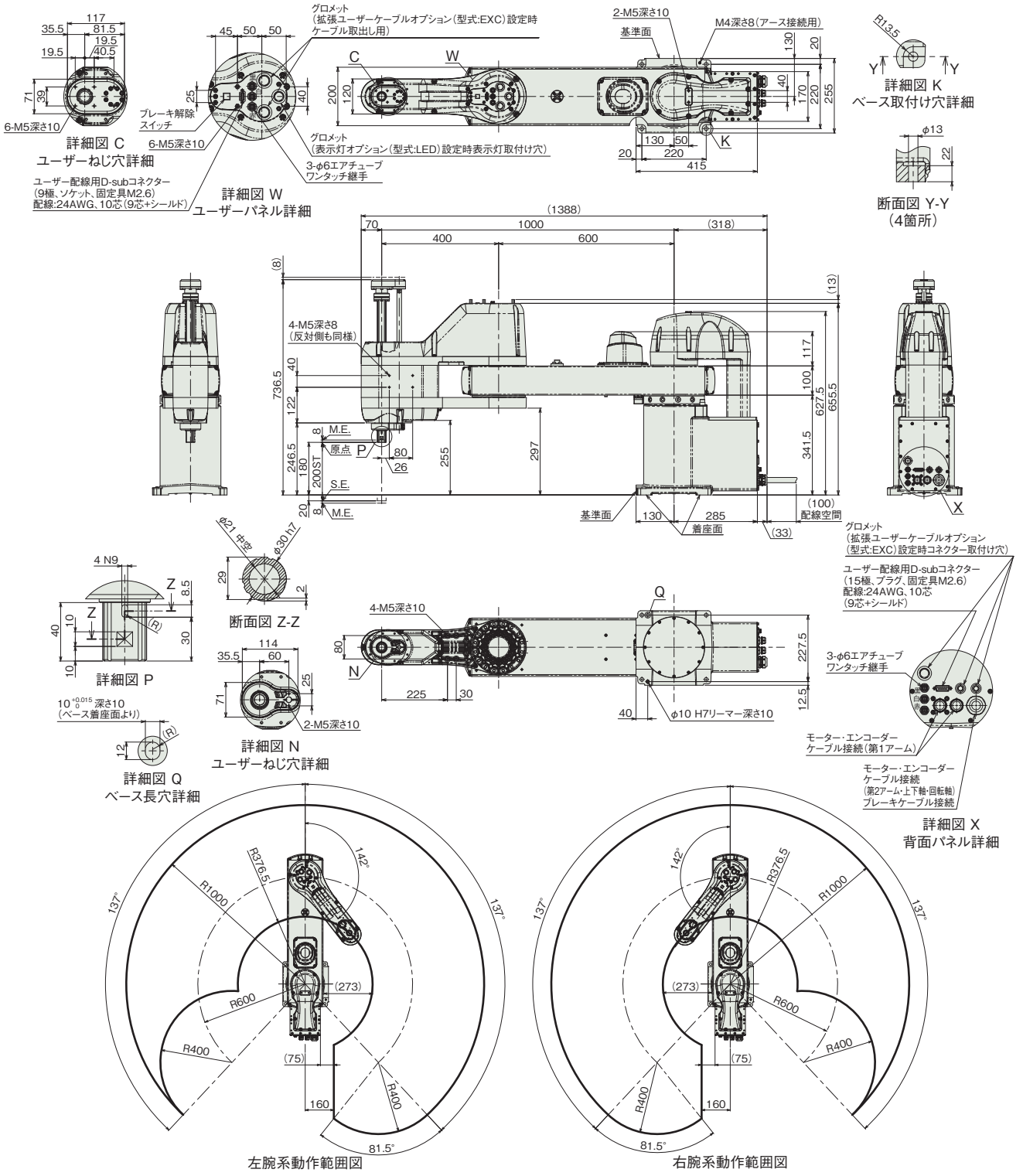
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NNN10020

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



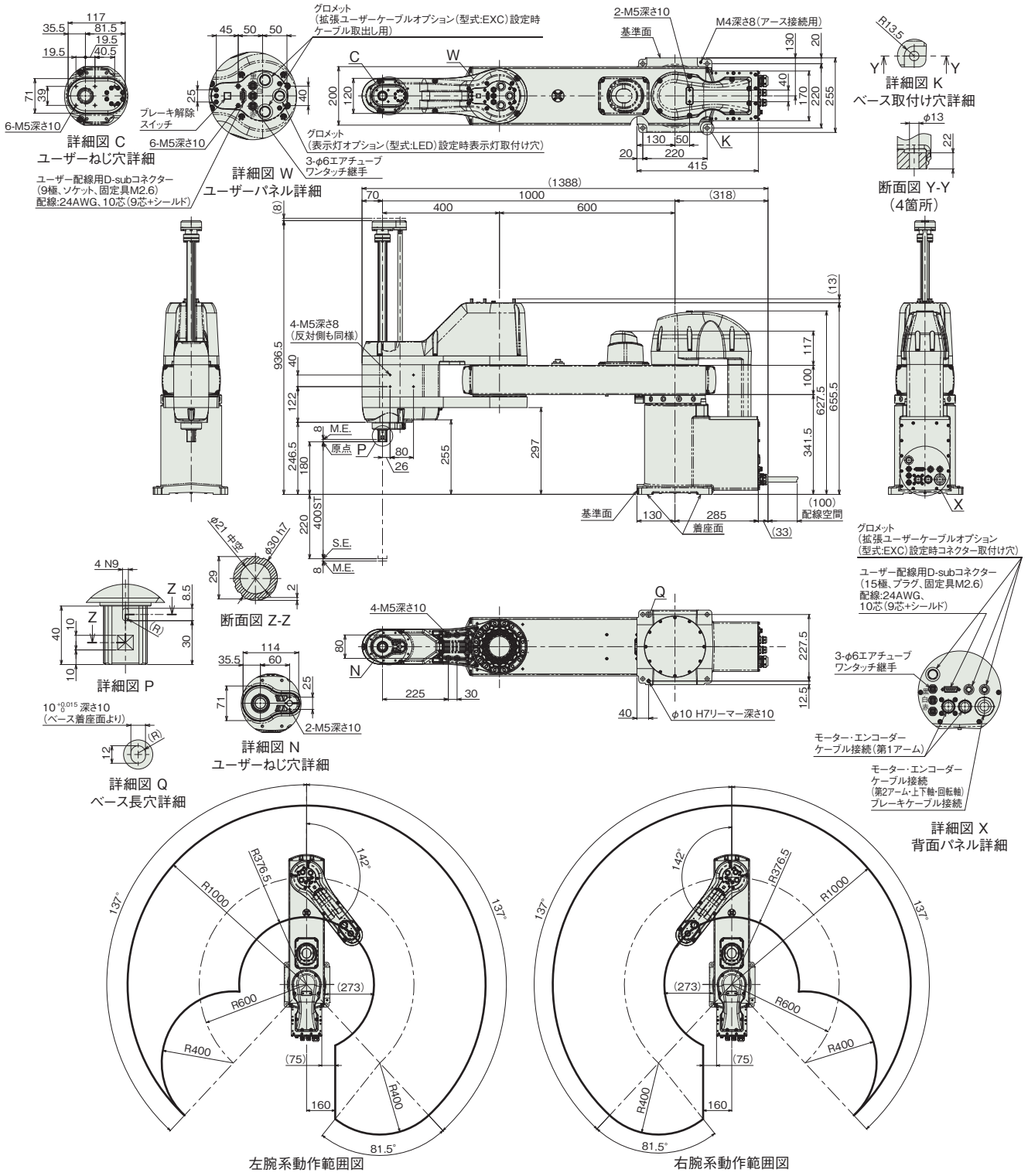
■質量

項目	内容
質量	76.0kg

■IXA-4NNN10040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	77.0kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-3NSN3015
IXA-4NSN3015

バッテリーレスアブソ　アーム長 300mm

■型式項目

IXA - [ ] NSN 30 15 - [ ] - T2

シリーズ
IXA

軸数	
3	3軸
4	4軸

タイプ	
NSN	高速タイプ

アーム長	
30	300mm

上下軸ストローク	
15	150mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL-RAX/SAX



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NSN3015	–
IXA-4NSN3015	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

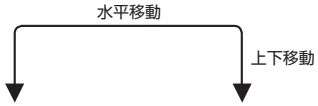
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			8	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6032	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	720	
		第2アーム(度/s)	720	
		上下軸(mm/s)	1600	
		回転軸(度/s)	−	1600
押付け(N) (注3)		上限	100	
		下限	25	
アーム長(mm)			300	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	120	
		第2アーム	180	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±135	
		第2アーム(度)	±142	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	12N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	600W	
	第2アーム	400W	
	上下軸	150W	
	回転軸	−	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		131072 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

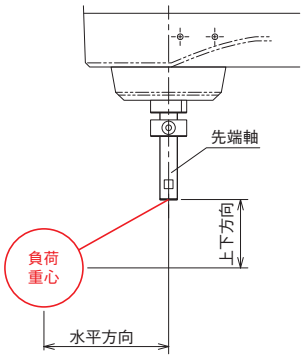
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.12 kg・m^2

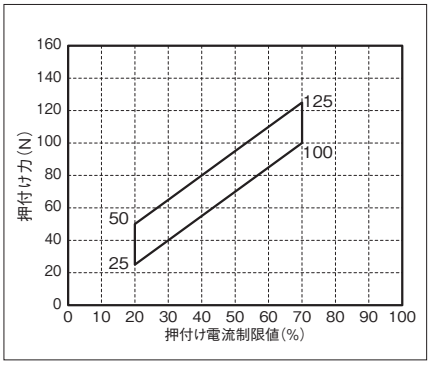
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
150mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

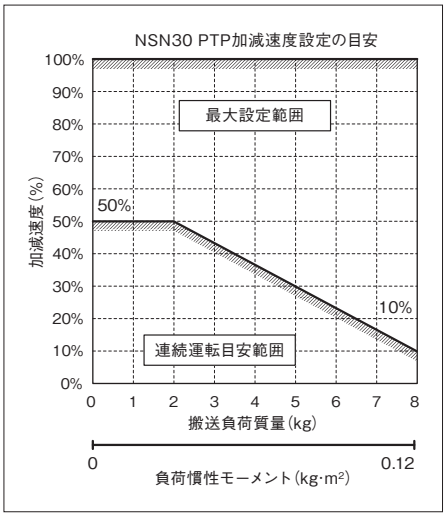


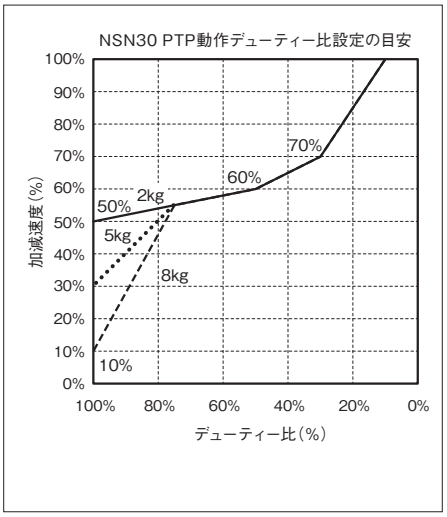
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%) = (運転時間／(運転時間＋停止時間)) ×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

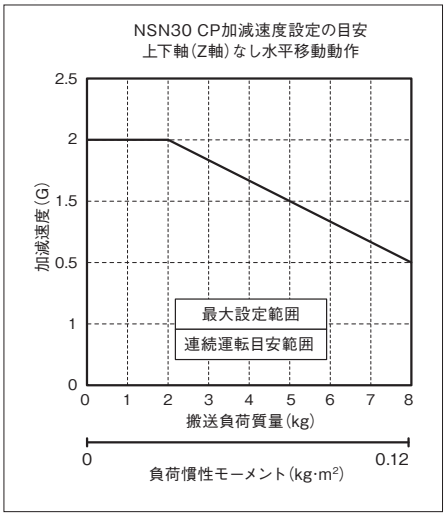
■PTP動作



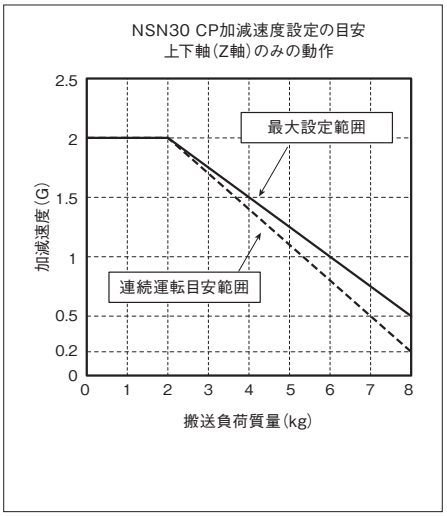


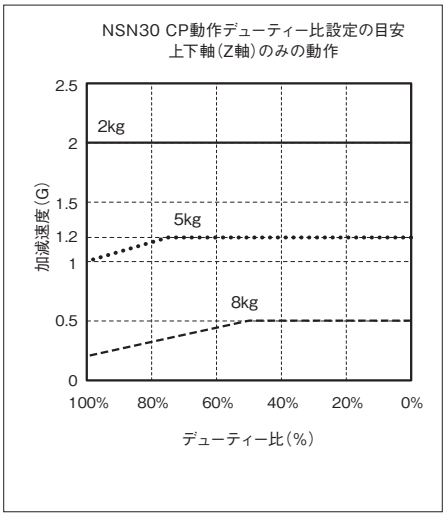
■CP動作

水平

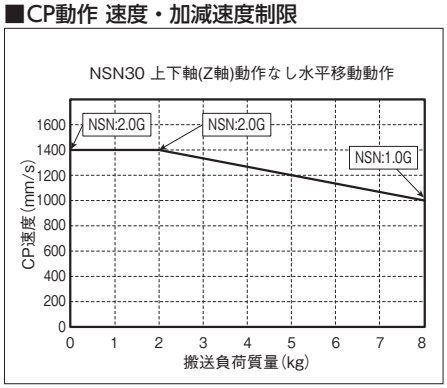


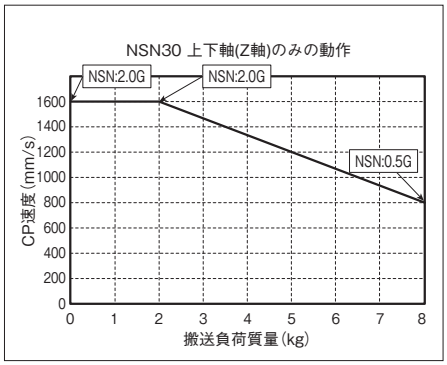
上下





■CP動作 速度・加減速度制限



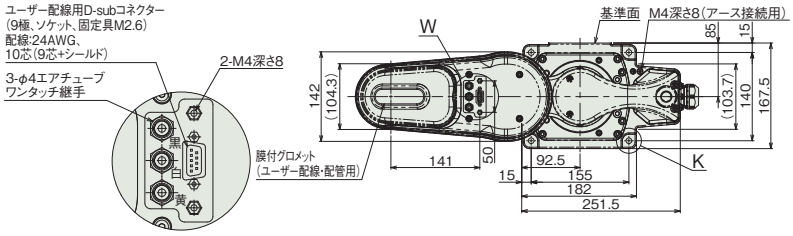


寸法図

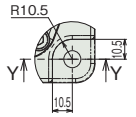
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

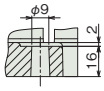
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



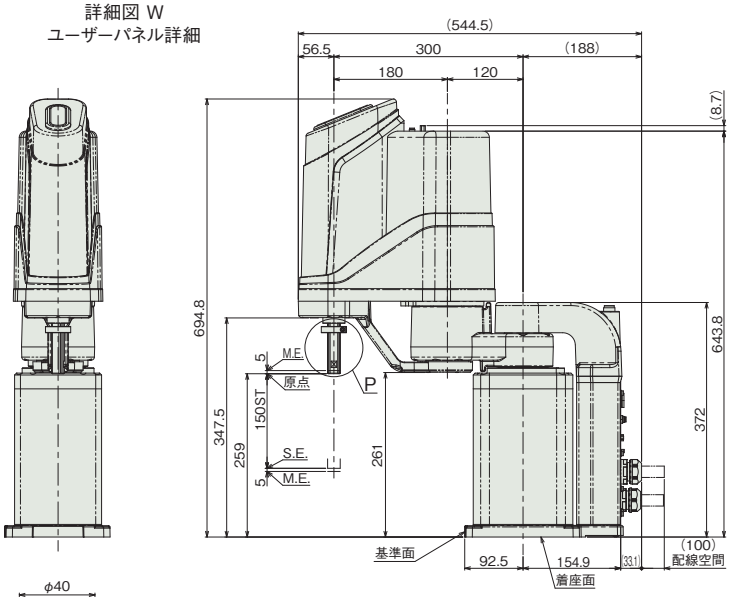
詳細図 W
ユーザーパネル詳細

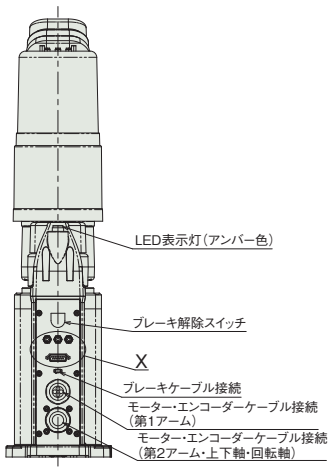


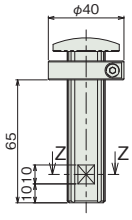
詳細図 K
ベース取付け穴詳細



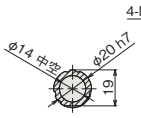
断面図 Y-Y
(4箇所)



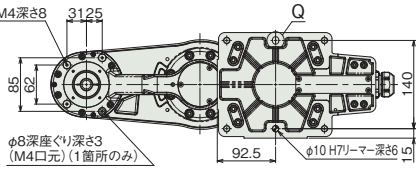


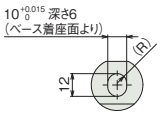


詳細図 P

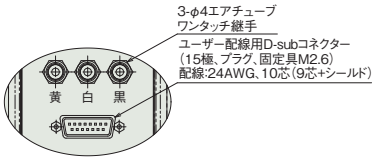


断面図 Z-Z

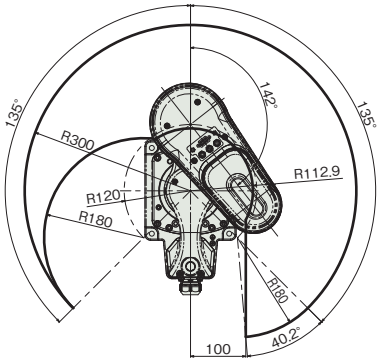




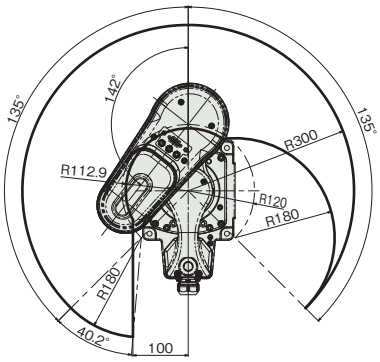
詳細図 Q
ベース長穴詳細



詳細図 X
背面パネル詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	26.5kg
	4軸仕様	27.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359
XSEL-RAX3/SAX3(IXA用)		3		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	41250	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-3NSN45□□
IXA-4NSN45□□

バッテリーレスアブソ　アーム長 450 mm

■型式項目

IXA – □ NSN 45 □ – □ – T2

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー
	3 3軸	NSN 高速タイプ	45 450mm	18 180mm	N 無し	T2 XSEL-RAX/SAX
	4 4軸			33 330mm	5L 5m	
					10L 10m	
					□L 長さ指定（1m単位）	



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NSN4518	–
IXA-3NSN4533	–
IXA-4NSN4518	–
IXA-4NSN4533	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

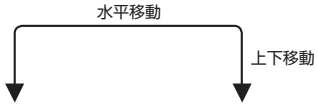
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			10	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		8282	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	610	
		第2アーム(度/s)	800	
		上下軸(mm/s)	1600	
		回転軸(度/s)	−	2000
押付け(N) (注3)		上限	110	
		下限	25	
アーム長(mm)			450	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	200	
		第2アーム	250	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137	
		第2アーム(度)	±137	
		上下軸(mm)	180/330	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	600W	
	第2アーム	400W	
	上下軸	200W	
	回転軸	−	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		131072 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

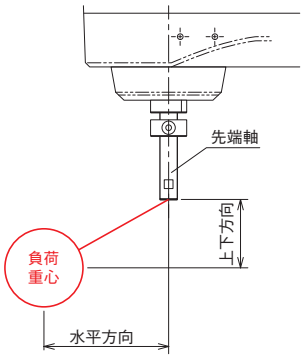
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.12 kg・m^2

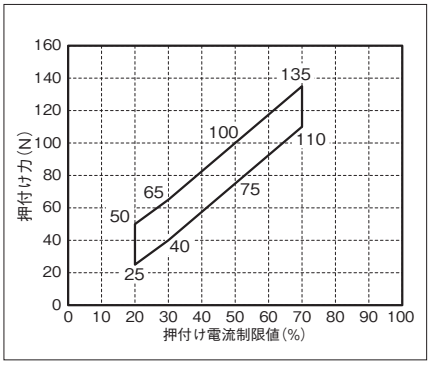
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

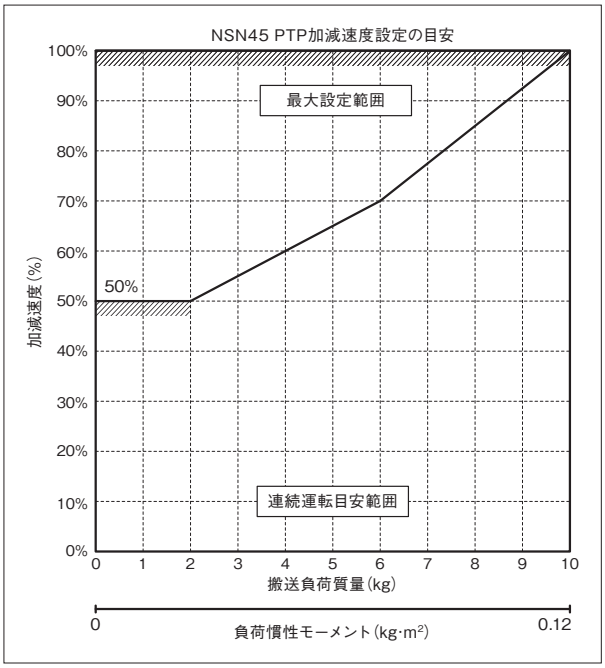


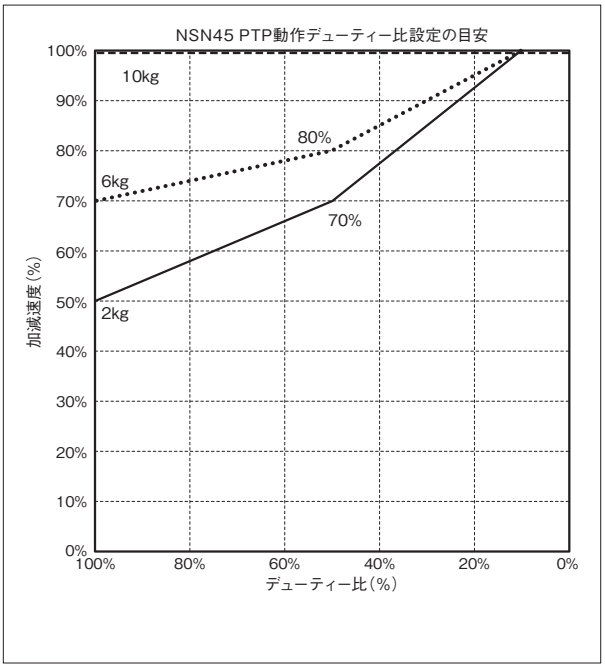
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

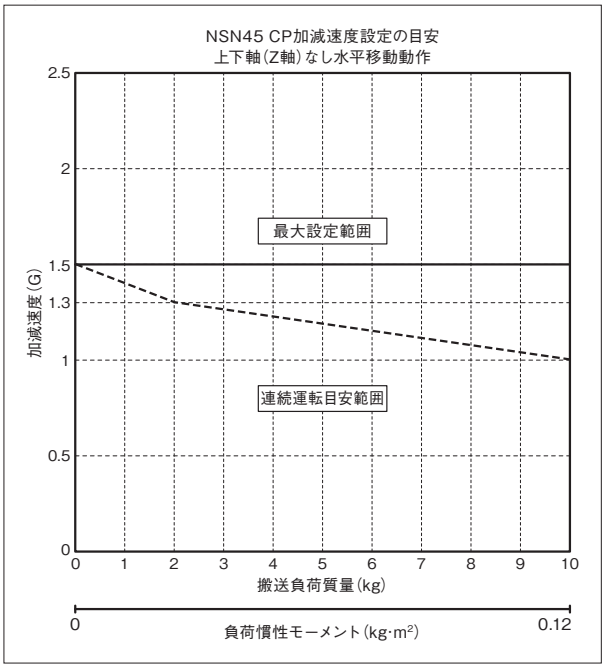
■PTP動作



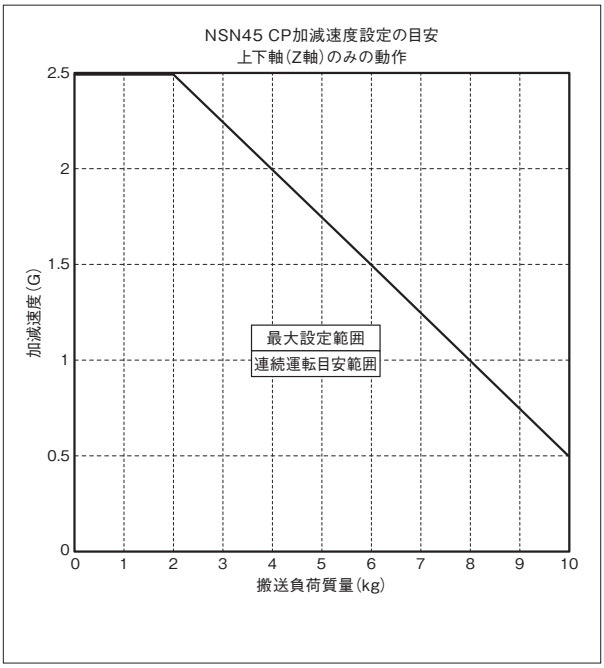


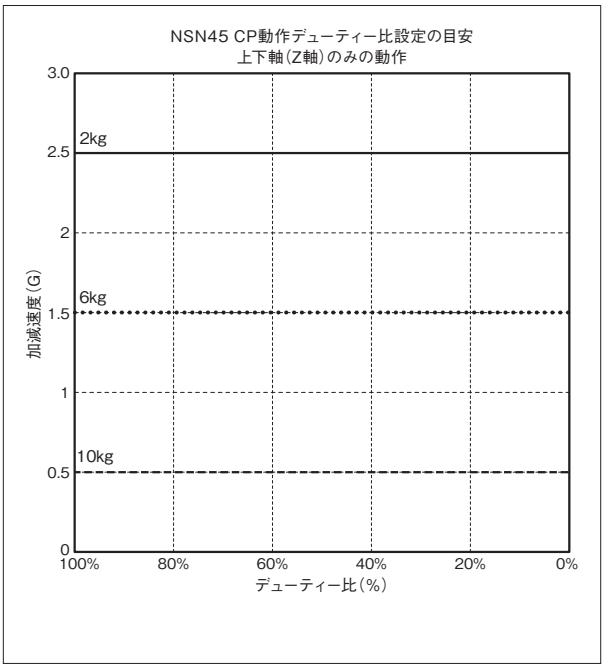
■CP動作

水平

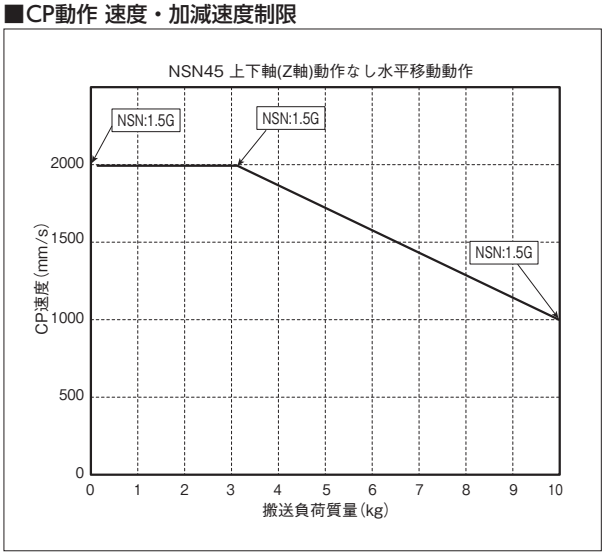


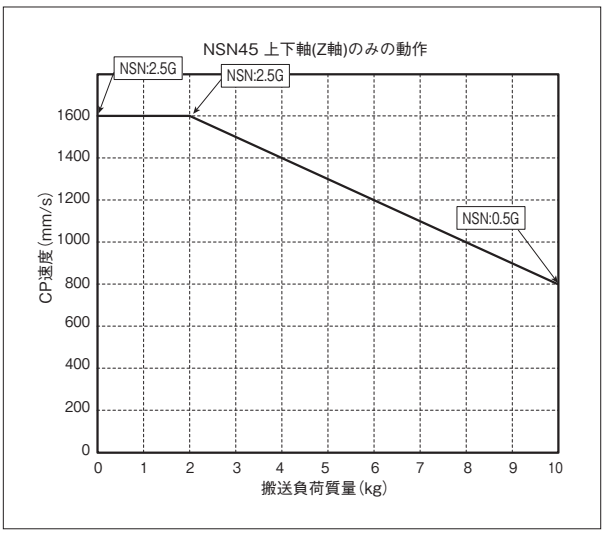
上下





■CP動作 速度・加減速度制限





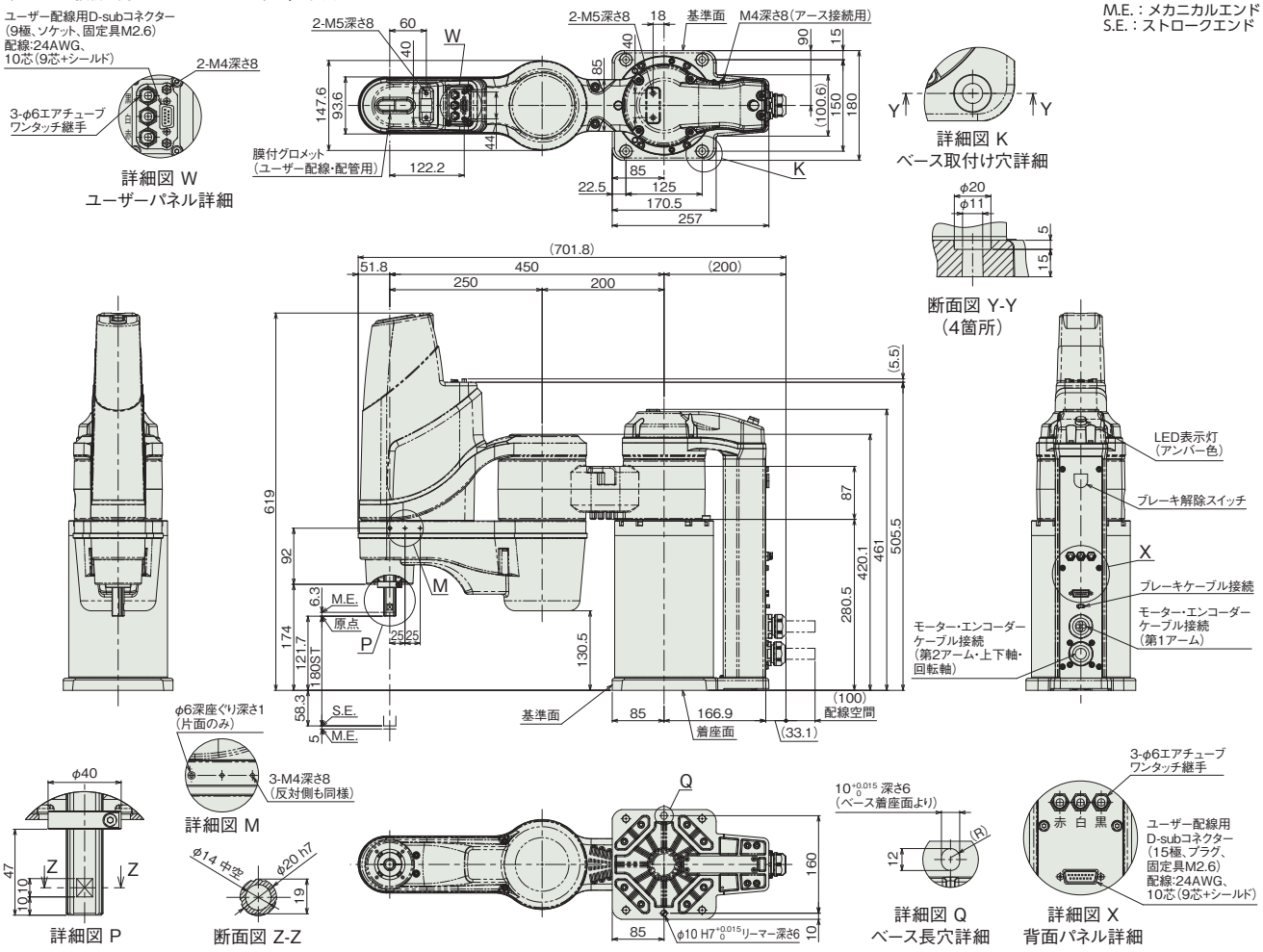
寸法図

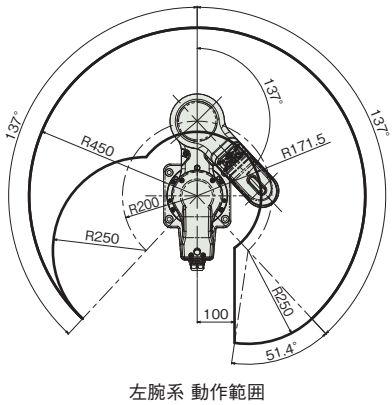
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-3NSN4518_4NSN4518

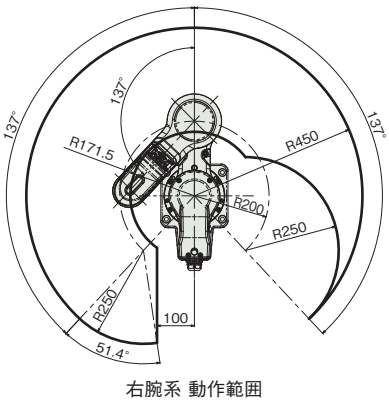
(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

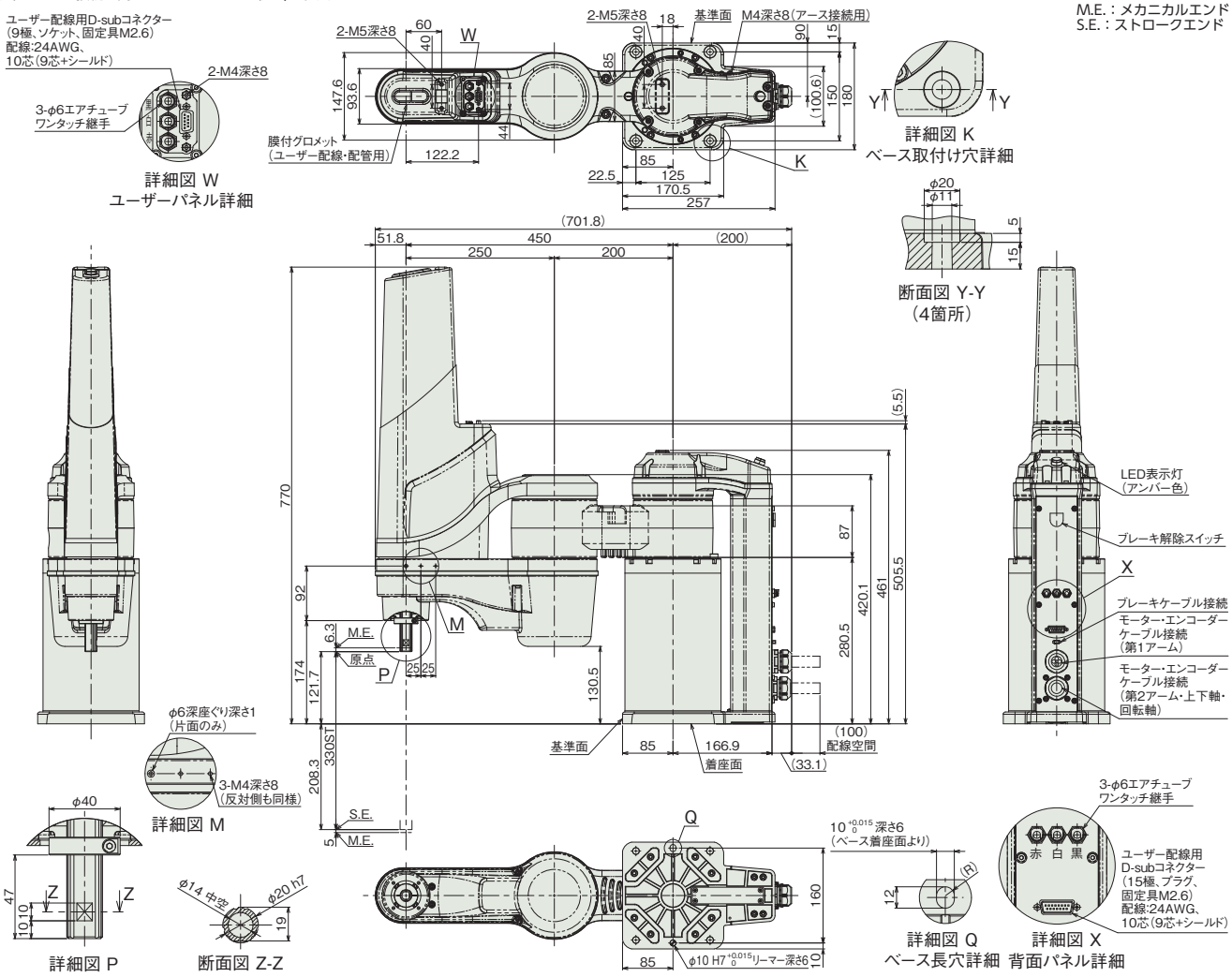
■質量

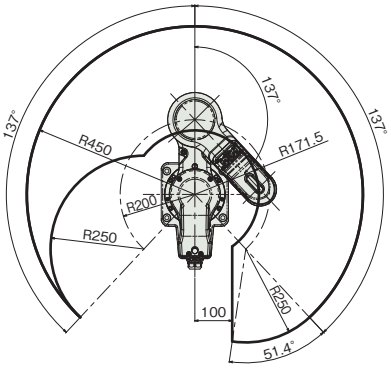
項目		内容
質量	3軸仕様	31.0kg
	4軸仕様	32.5kg

■IXA-3NSN4533_4NSN4533

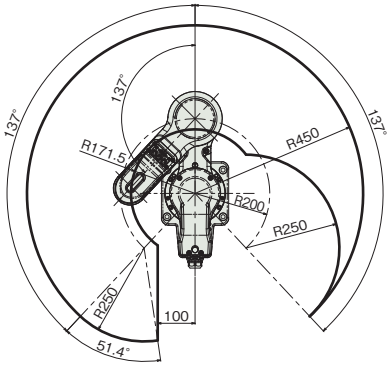
(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	31.5kg
	4軸仕様	33.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359
XSEL-RAX3/SAX3(IXA用)		3		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	41250	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-3NSN60□□
IXA-4NSN60□□

バッテリーレスアブソ　アーム長 600mm

■型式項目

IXA - [ ] NSN 60 [ ] - [ ] - T2

シリーズ	軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー	
	3	3軸	NSN	高速タイプ	60	600mm	18	180mm	N	無し	T2	XSEL-RAX/SAX
	4	4軸					33	330mm	5L	5m		
									10L	10m		
									□L	長さ指定（1m単位）		



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-3NSN6018	–
IXA-3NSN6033	–
IXA-4NSN6018	–
IXA-4NSN6033	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IX-FL-1**	5-864	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–	–
	10L(10m)	–	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–	–
	11L(11m)	–	–
	12L(12m)	–	–
	13L(13m)	–	–
	14L(14m)	–	–
	15L(15m)	–	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーターケーブル：3本・エンコーダーケーブル：3本・ブレーキケーブル：1本
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 9) は、5-871 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

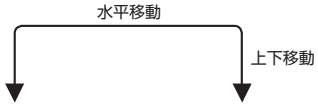
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			12	
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6414	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	300	
		第2アーム(度/s)	750	
		上下軸(mm/s)	1600	
		回転軸(度/s)	−	2000
押付け(N) (注3)		上限	110	
		下限	25	
アーム長(mm)			600	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	350	
		第2アーム	250	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137	
		第2アーム(度)	±140	
		上下軸(mm)	180/330	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	−	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
LED表示灯 (注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N·m	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	750W	
	第2アーム	400W	
	上下軸	200W	
	回転軸	−	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		131072 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

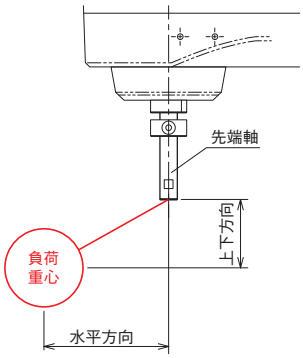
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様 4軸仕様	0.12 kg・m^2

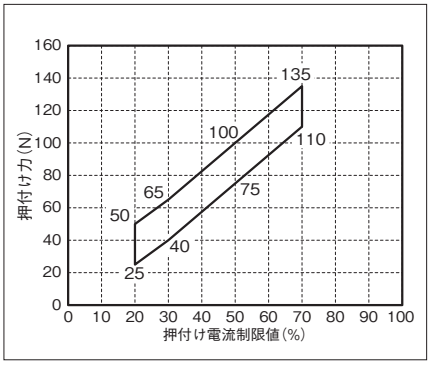
スカラロボットの先端軸(3軸仕様:上下軸、4軸仕様:回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

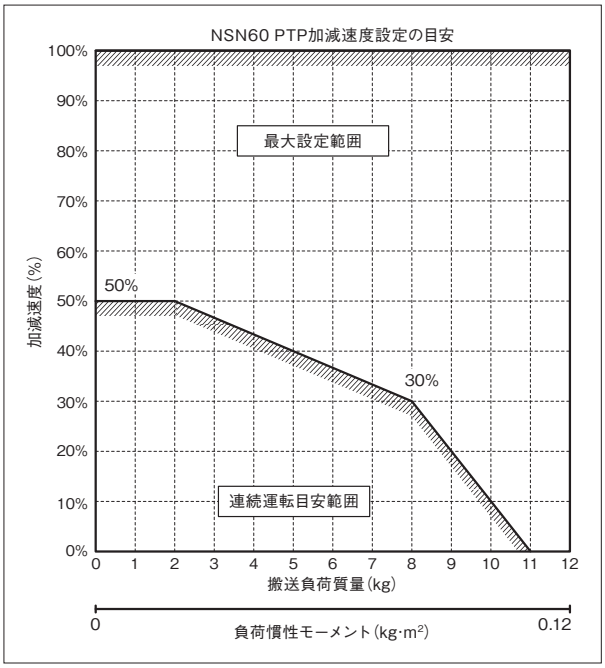


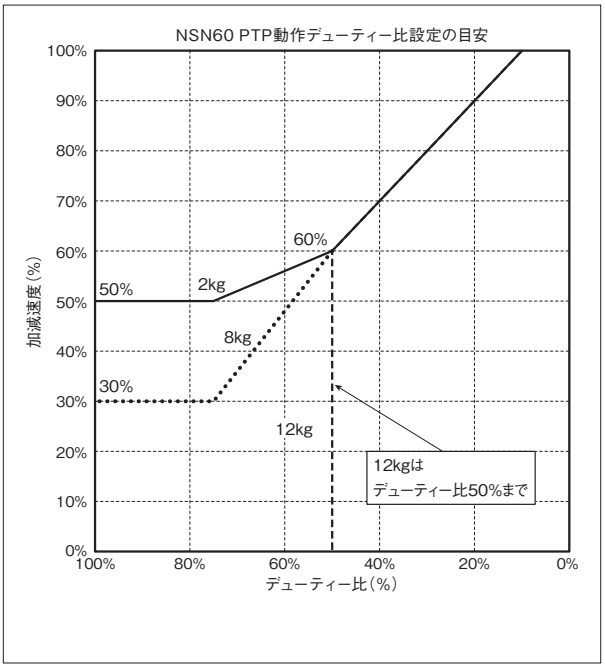
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%) = (運転時間／(運転時間＋停止時間)) ×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 搬送負荷は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 4軸仕様の質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

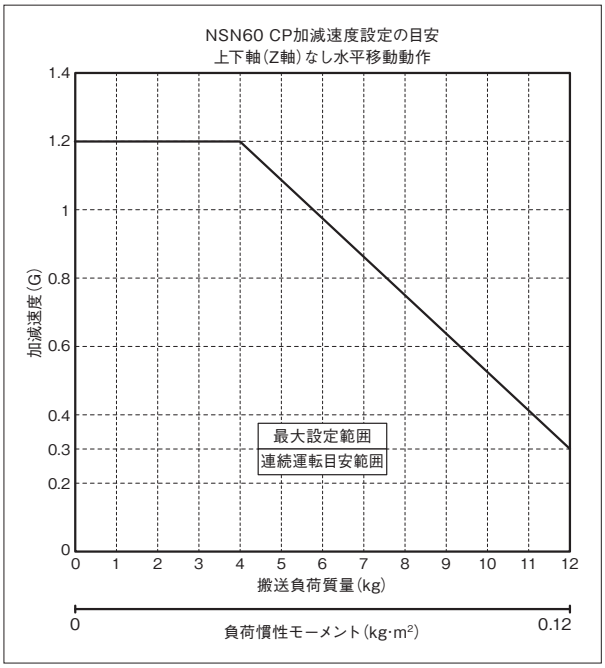
■PTP動作



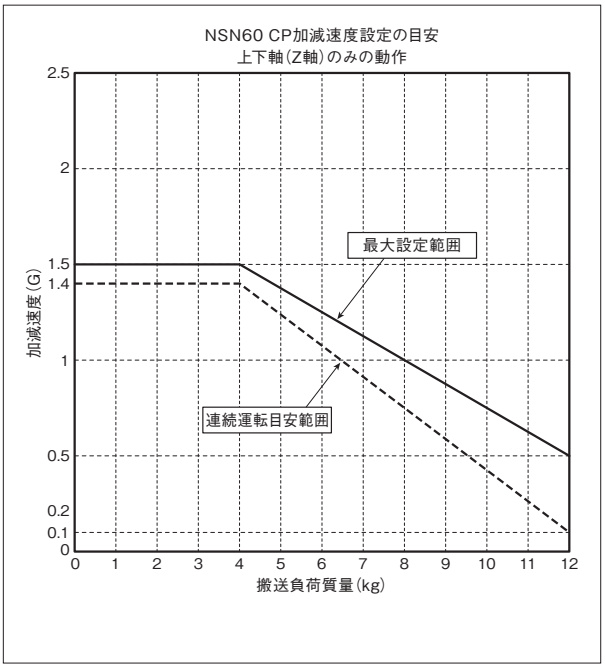


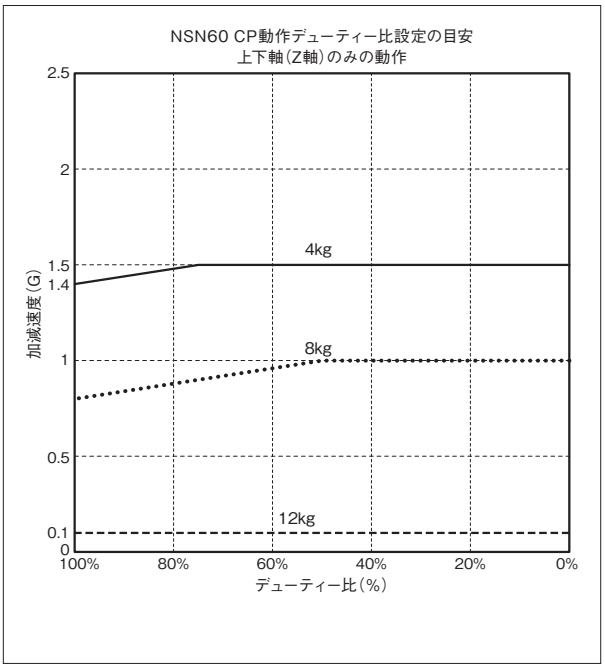
■CP動作

水平

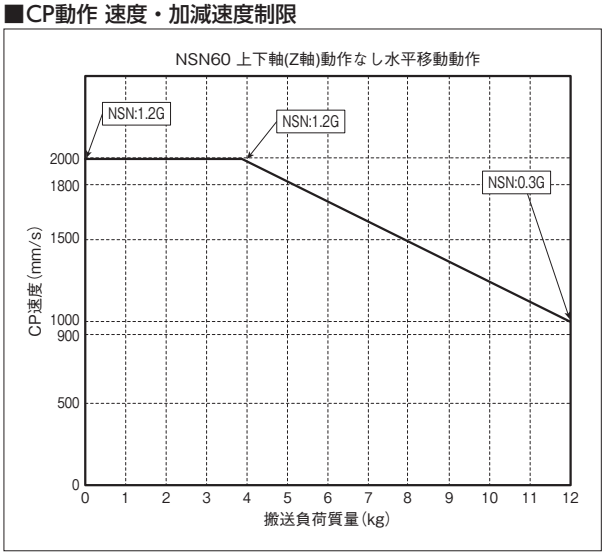


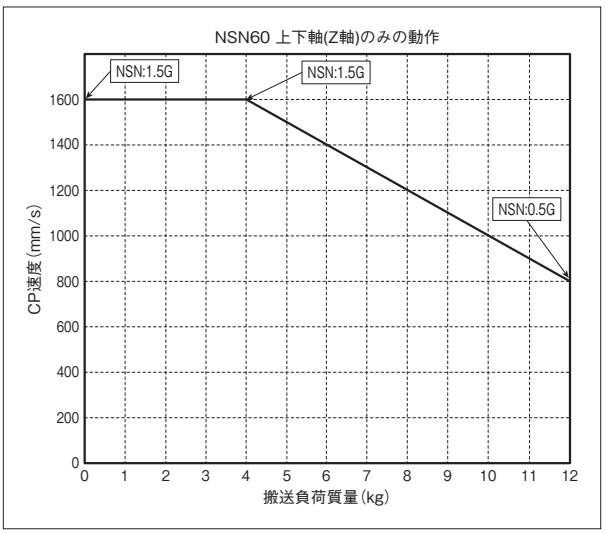
上下





■CP動作 速度・加減速度制限





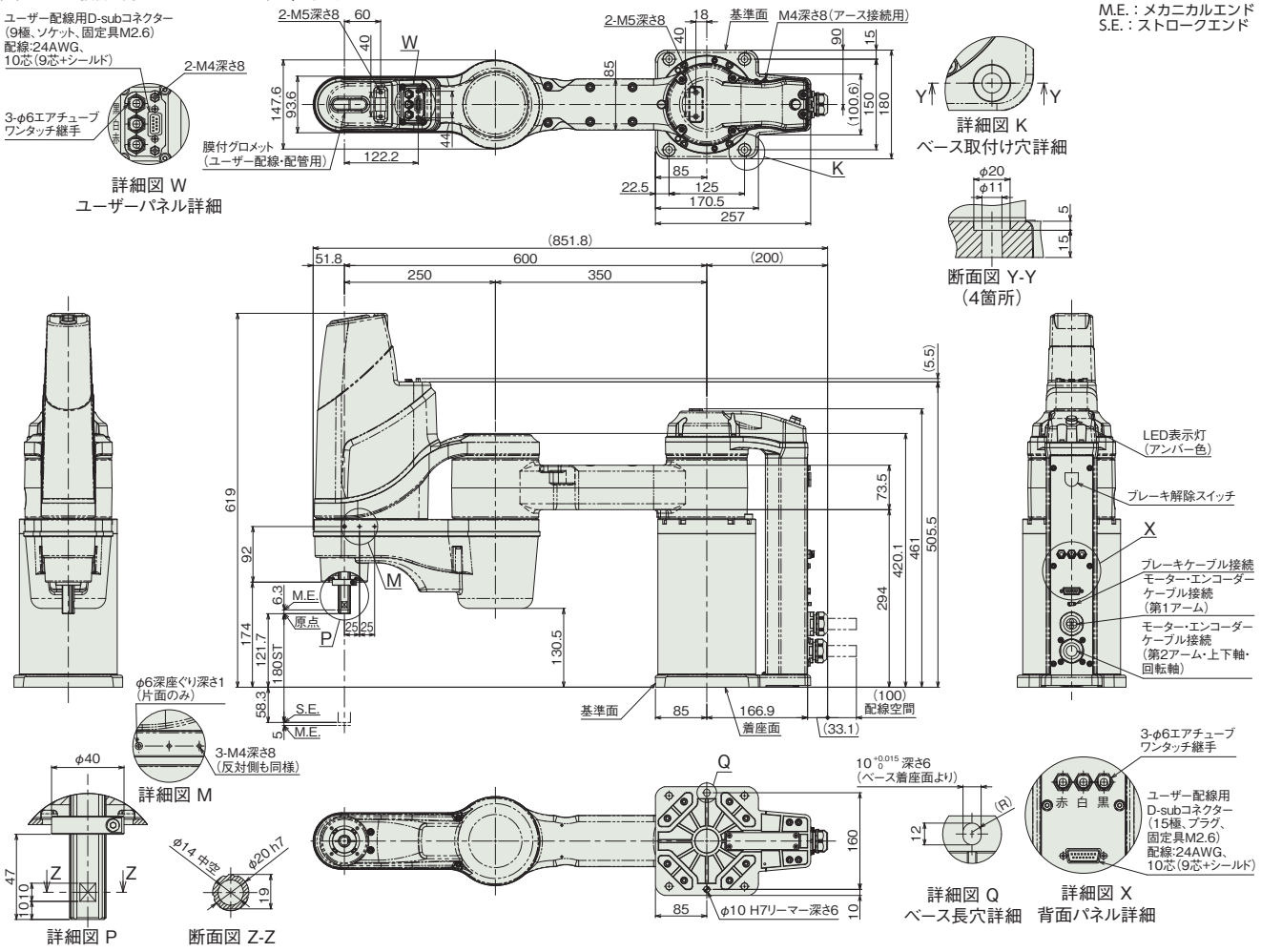
寸法図

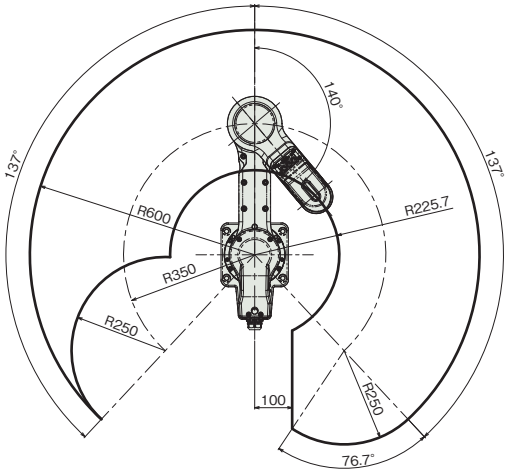
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-3NSN6018_4NSN6018

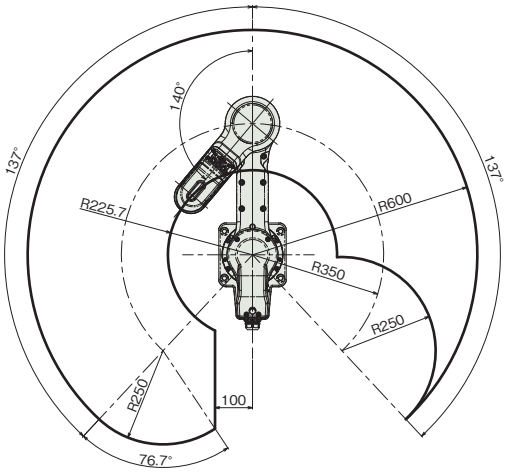
(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

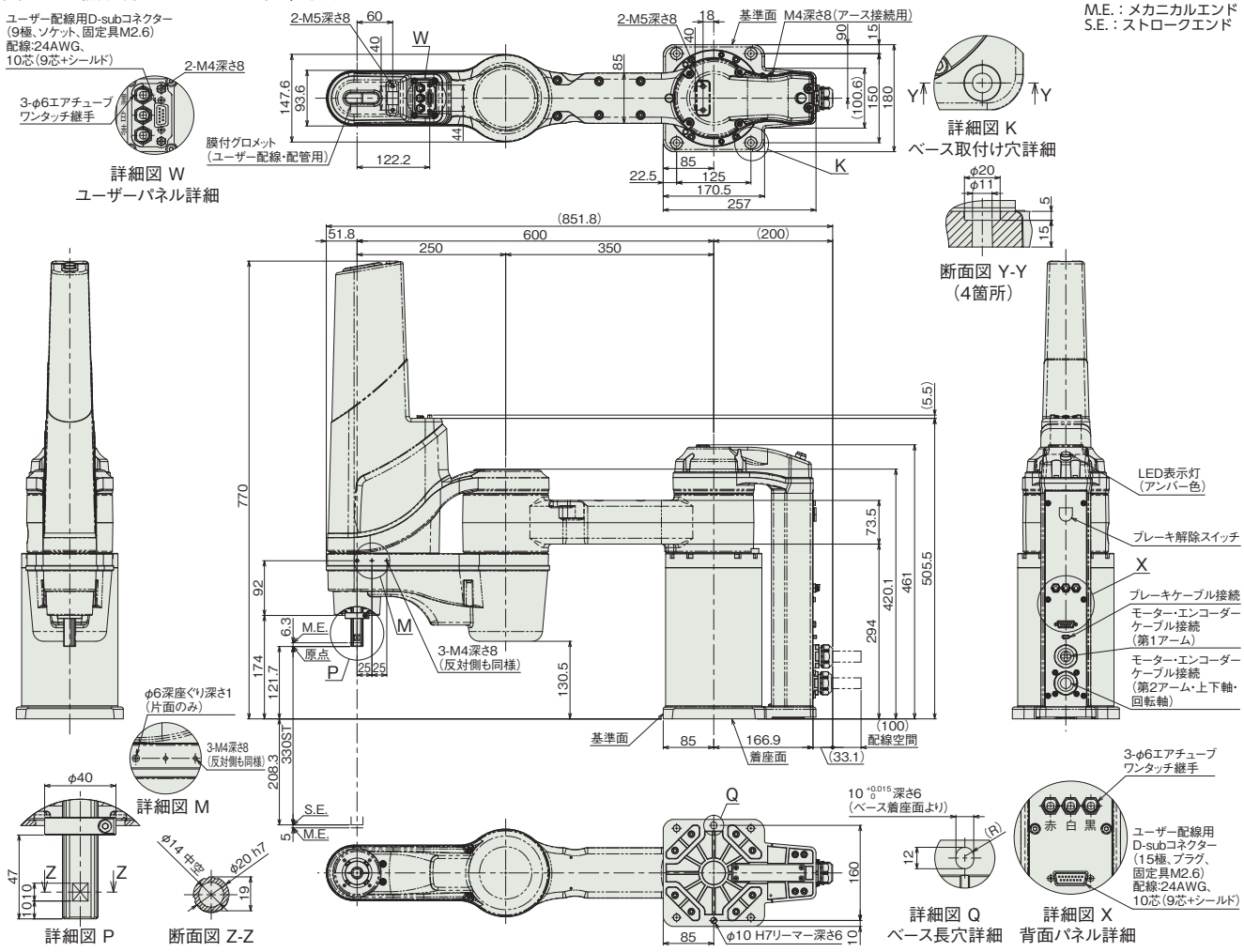
■質量

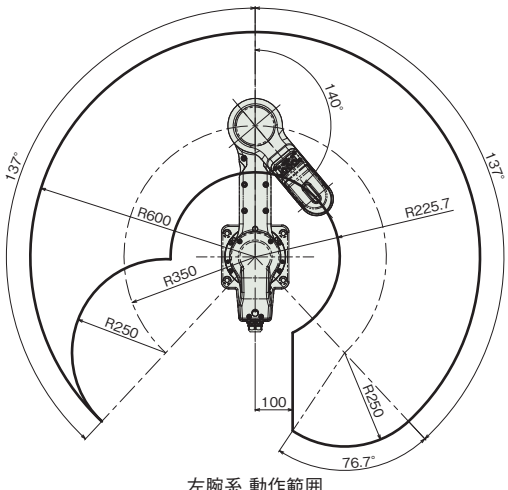
項目		内容
質量	3軸仕様	31.5kg
	4軸仕様	33.0kg

■IXA-3NSN6033_4NSN6033

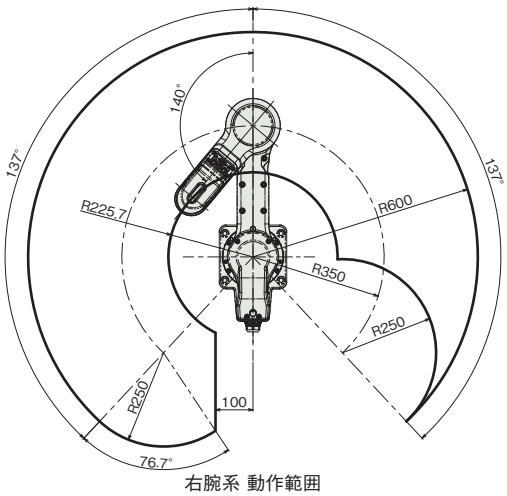
(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	32.0kg
	4軸仕様	33.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359
XSEL-RAX3/SAX3(IXA用)		3		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	41250	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-4NSN8020
IXA-4NSN8040

バッテリーレスアブソ　アーム長 800 mm

■型式項目

IXA - 4 NSN 80 [ ] - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXA	4：4軸	NSN：高速タイプ	80：800mm	20：200mm 40：400mm	N：無し 5L：5m 10L：10m □L：長さ指定（1m単位）	T2：XSEL-SAX	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSN8020	–
IXA-4NSN8040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ		**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1		**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ		**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXA-SST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1		**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

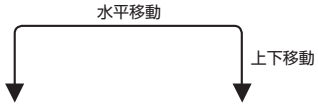
項目				内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)				24
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)			5864
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)		230
		第2アーム(度/s)		380
		上下軸(mm/s)	200ST	2000
			400ST	2800
		回転軸(度/s)		1300
押付け(N) (注3)		上限		350
		下限		40
アーム長(mm)				800
各軸アーム長(mm)		第1アーム		400
		第2アーム		400
各軸動作範囲		第1アーム(度)		±137
		第2アーム(度)		±142
		上下軸(mm)		200/400
		回転軸(度)		±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.02mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	11.3N·m
	許容負荷モーメント	48N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.29秒
連続サイクルタイム	0.56秒

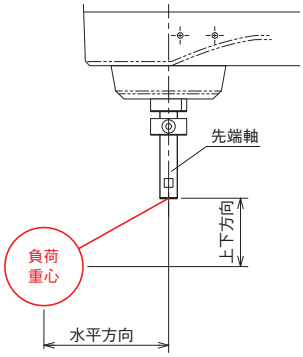
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.45 kg・m^2

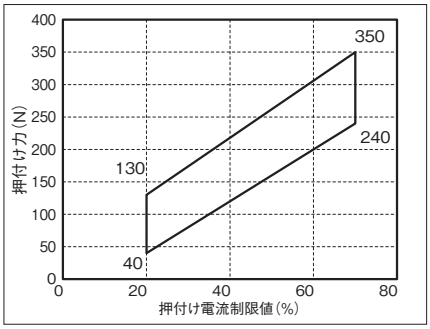
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

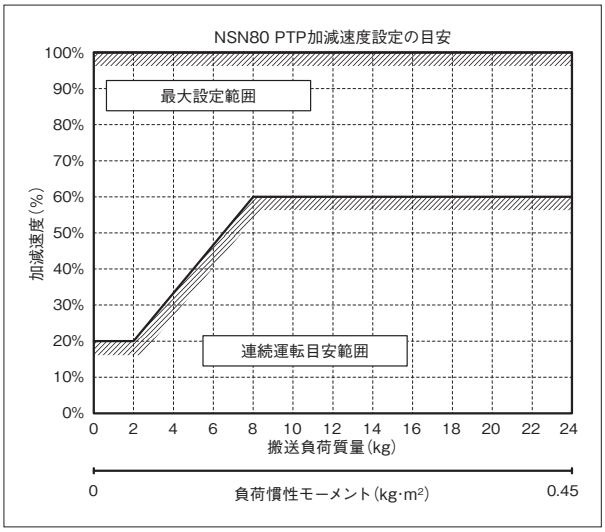


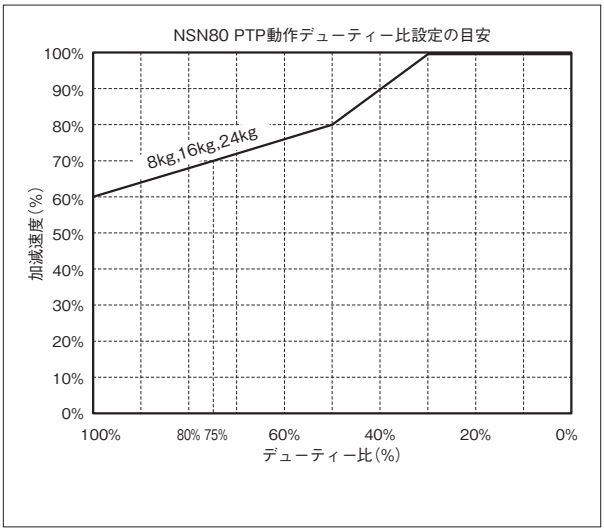
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

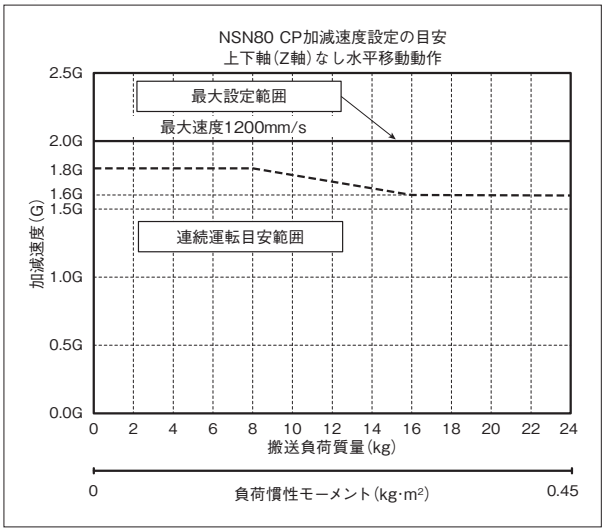
■PTP動作



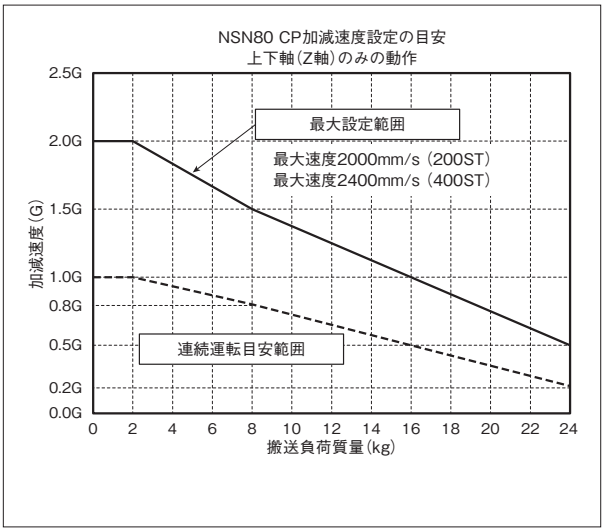


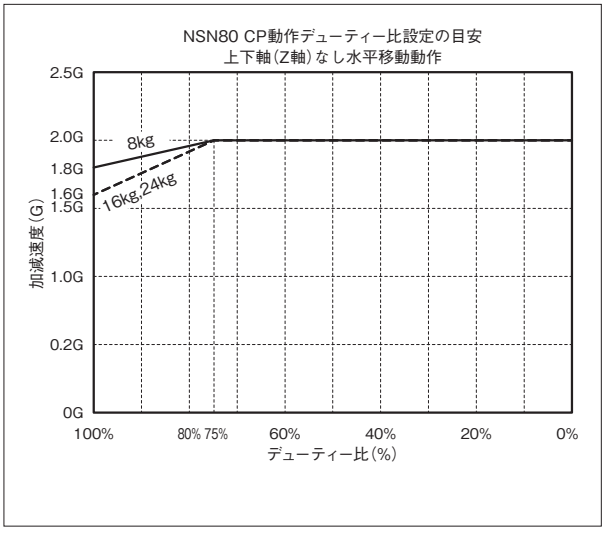
■CP動作

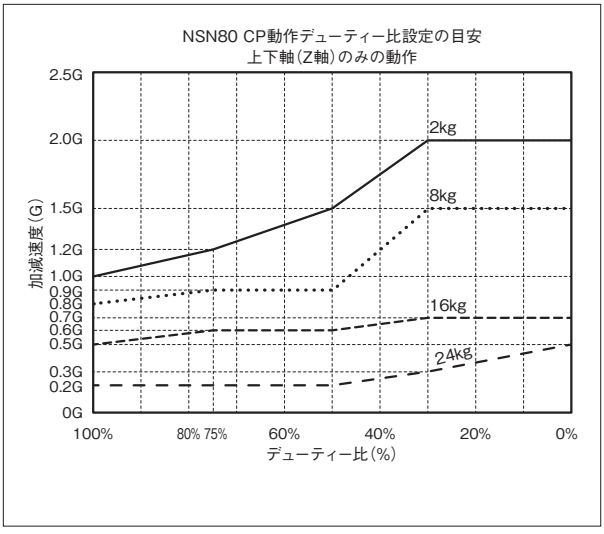
水平



上下

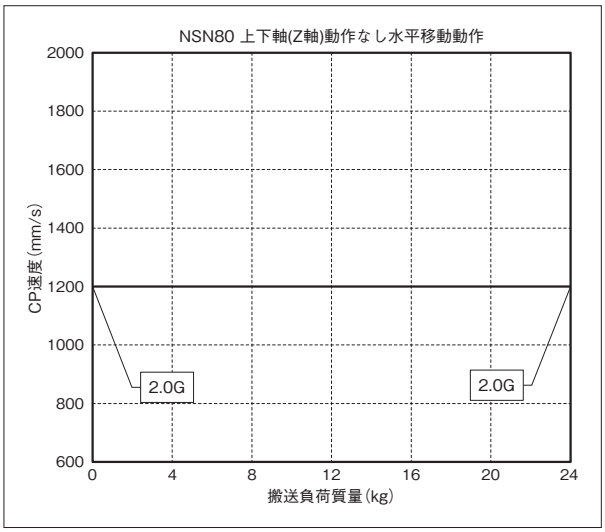




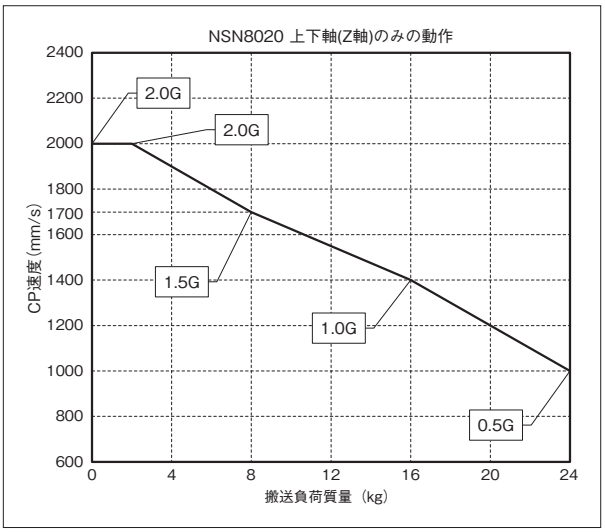


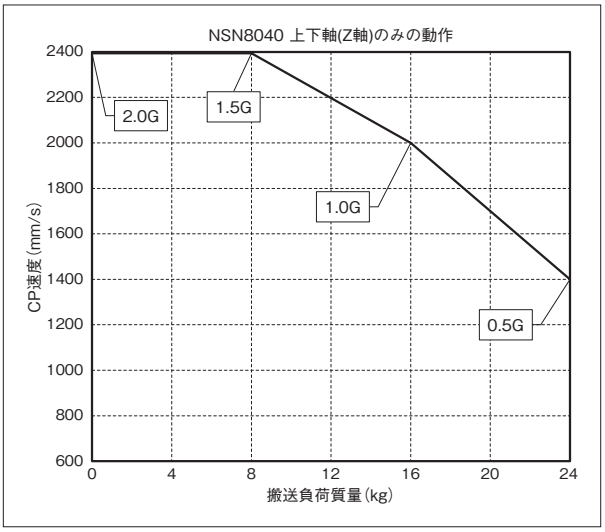
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





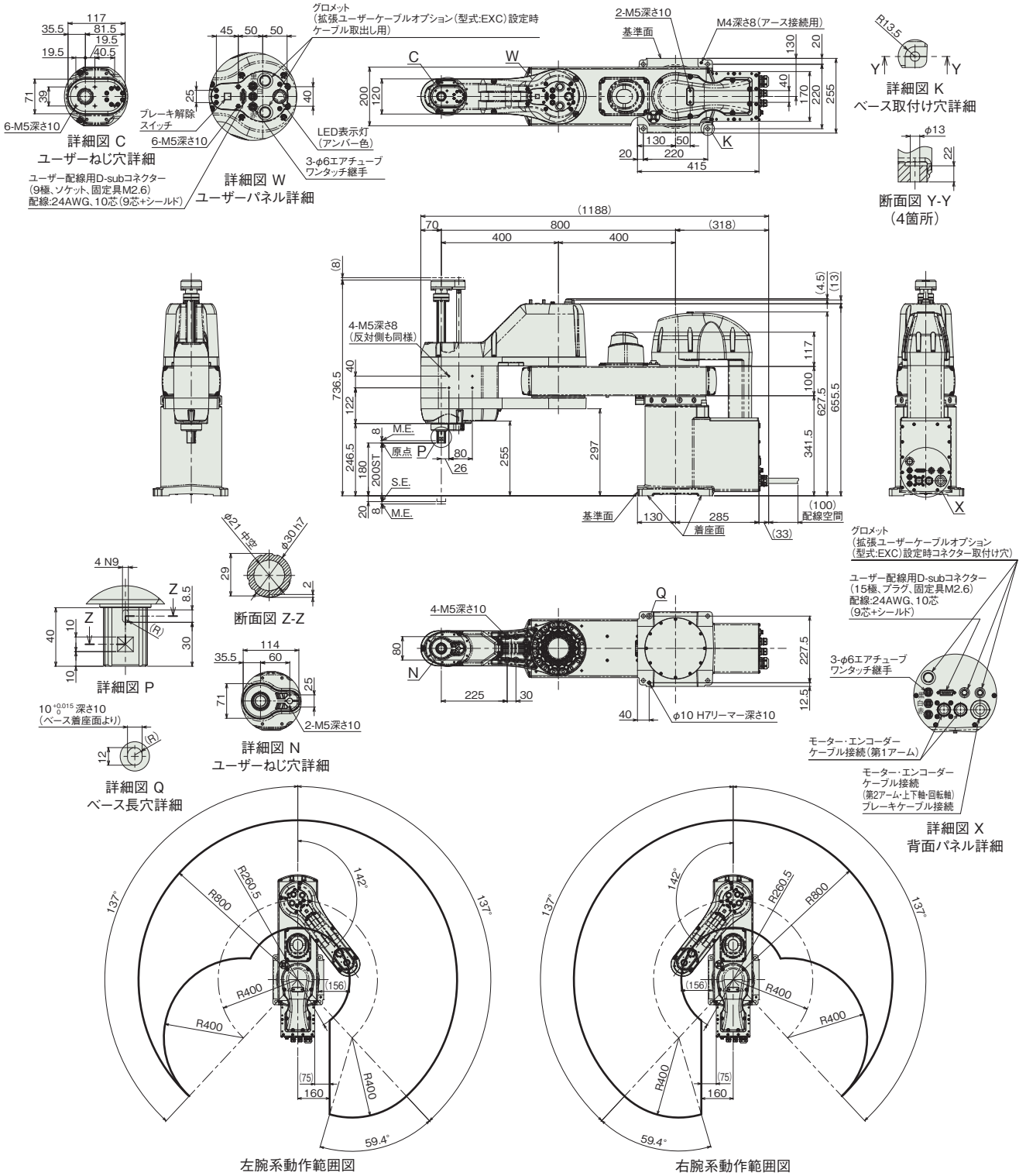
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NSN8020

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



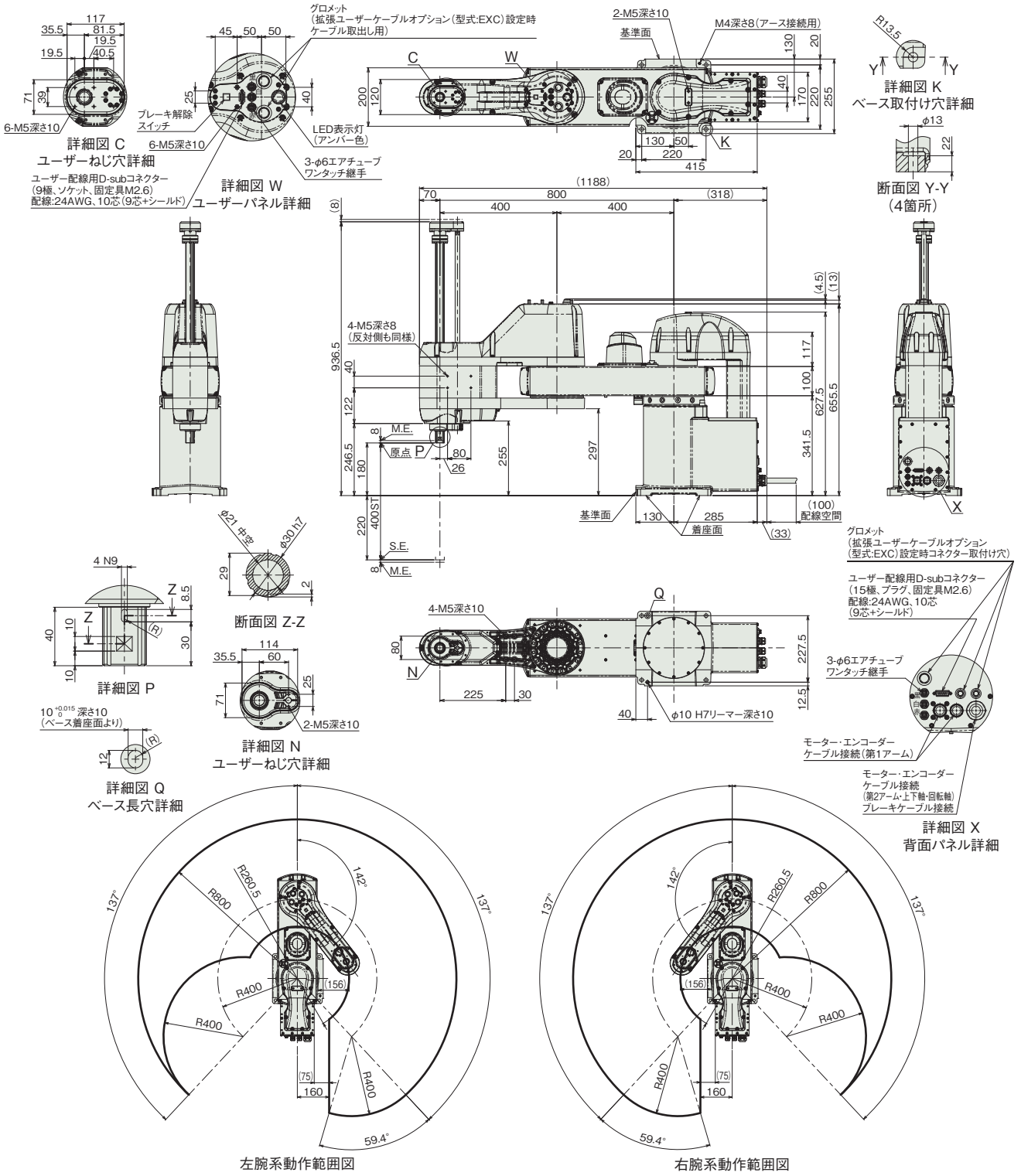
■質量

項目	内容
質量	75.0kg

■IXA-4NSN8040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	76.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-4NSN10020
IXA-4NSN10040

バッテリーレスアブソ　アーム長 1000mm

■型式項目

IXA - 4 NSN 100 [ ] - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXA	4：4軸	NSN：高速タイプ	100：1000mm	20：200mm 40：400mm	N：無し 5L：5m 10L：10m □L：長さ指定（1m単位）	T2：XSEL-SAX	下記オプション 価格表参照

CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



■価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSN10020	–
IXA-4NSN10040	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–

■別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ		**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1		**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ		**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXA-SST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	5-866	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1		**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 9）は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

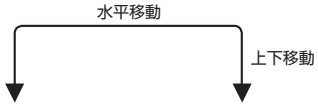
項目				内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)				24
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)			6667
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)		230
		第2アーム(度/s)		380
		上下軸(mm/s)	200ST	2000
			400ST	2800
		回転軸(度/s)		1300
押付け(N) (注3)		上限		350
		下限		40
アーム長(mm)				1000
各軸アーム長(mm)		第1アーム		600
		第2アーム		400
各軸動作範囲		第1アーム(度)		±137
		第2アーム(度)		±142
		上下軸(mm)		200/400
		回転軸(度)		±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.025mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	11.3N·m
	許容負荷モーメント	48N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.32秒
連続サイクルタイム	0.56秒

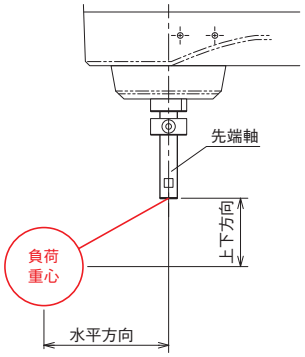
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.45 kg・m^2

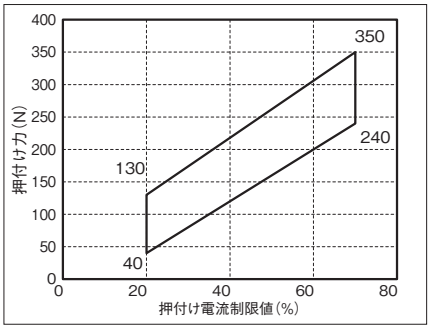
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

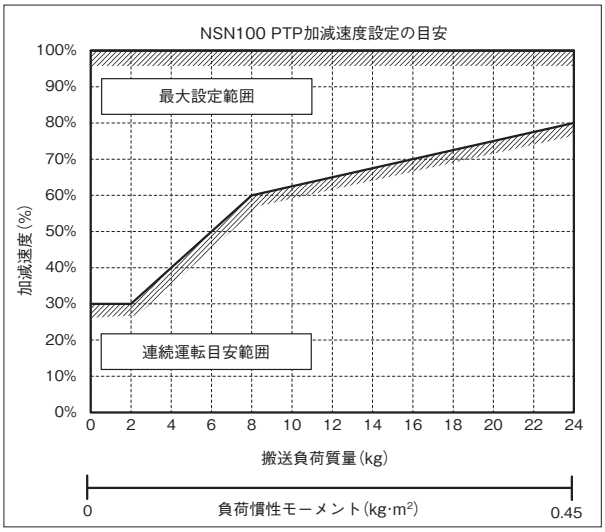


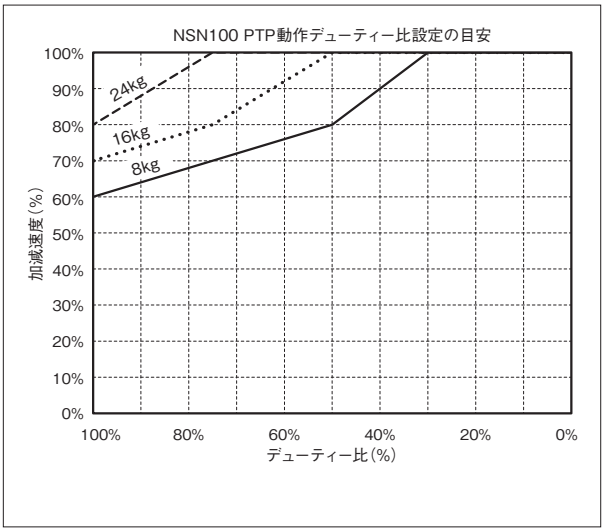
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

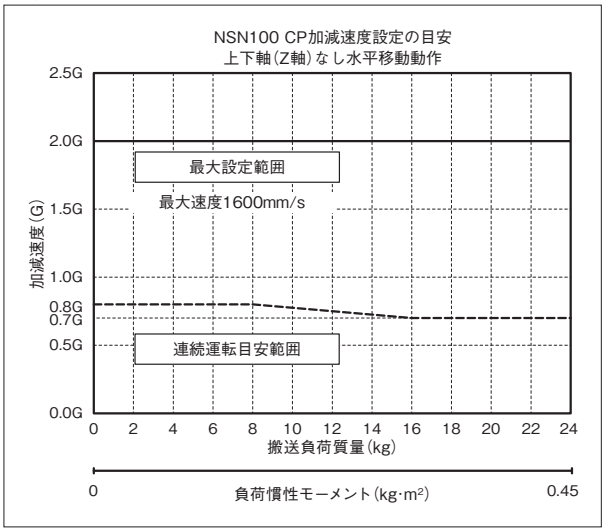
■PTP動作



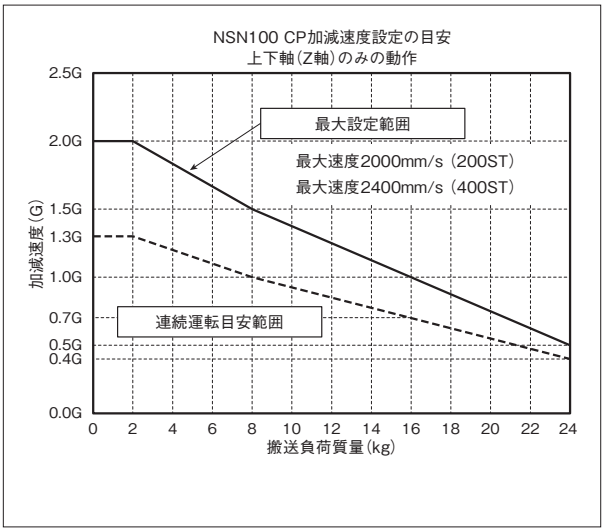


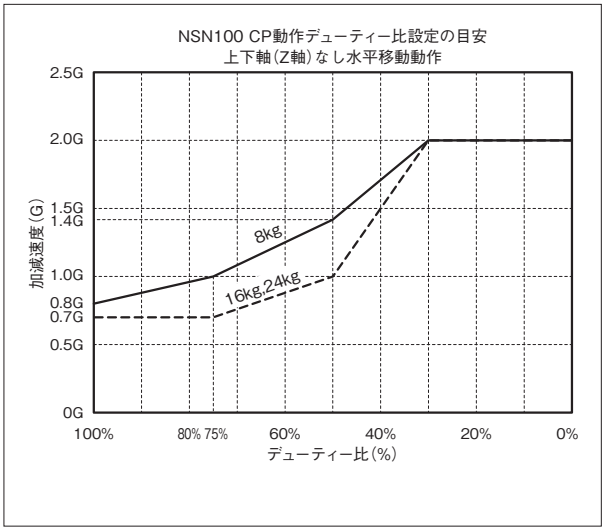
■CP動作

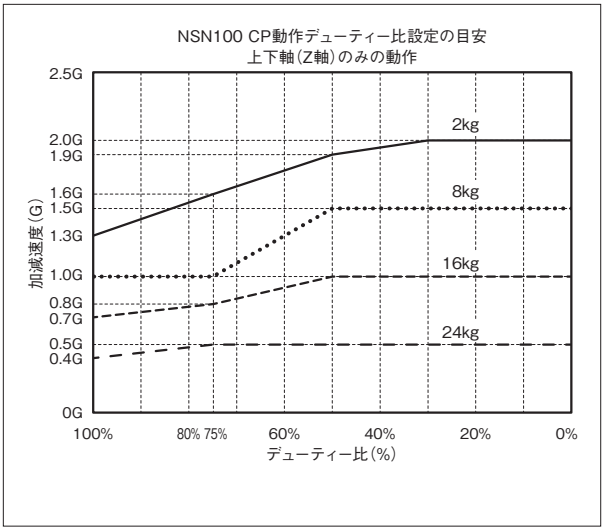
水平



上下

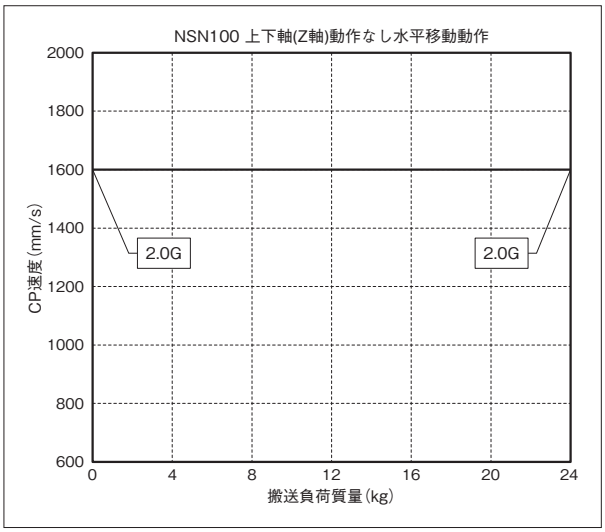




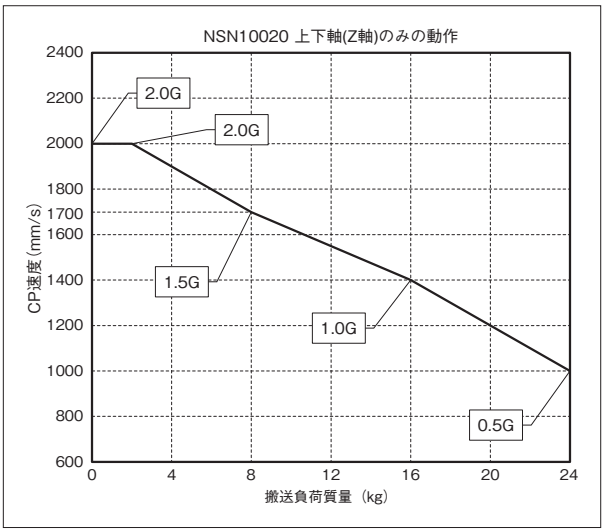


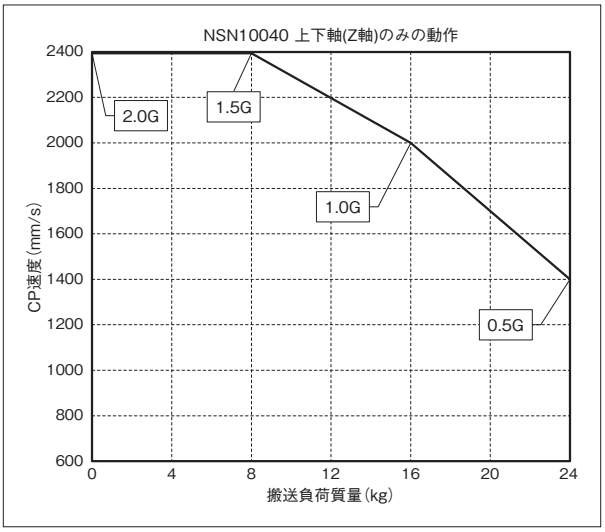
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





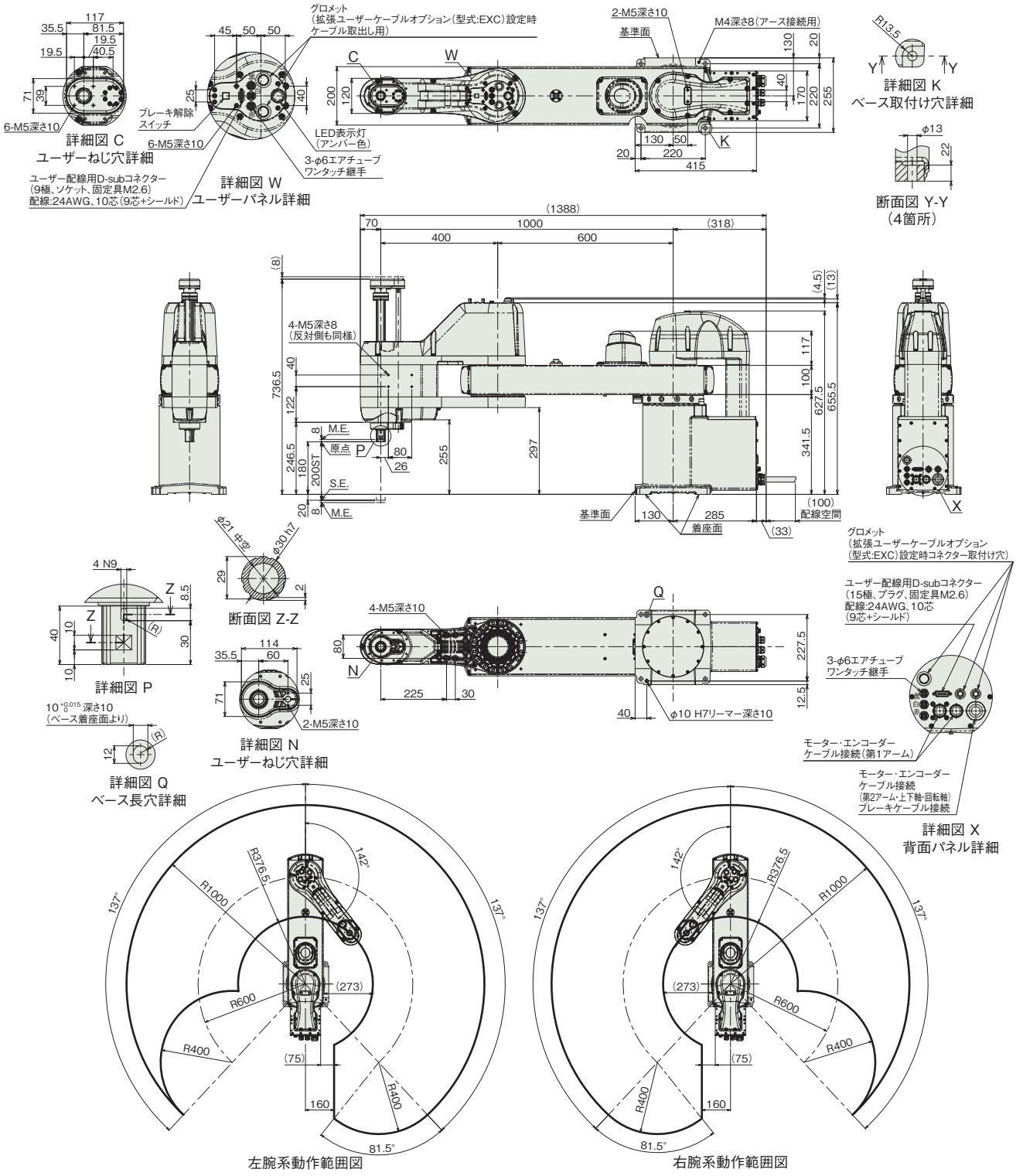
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NSN10020

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



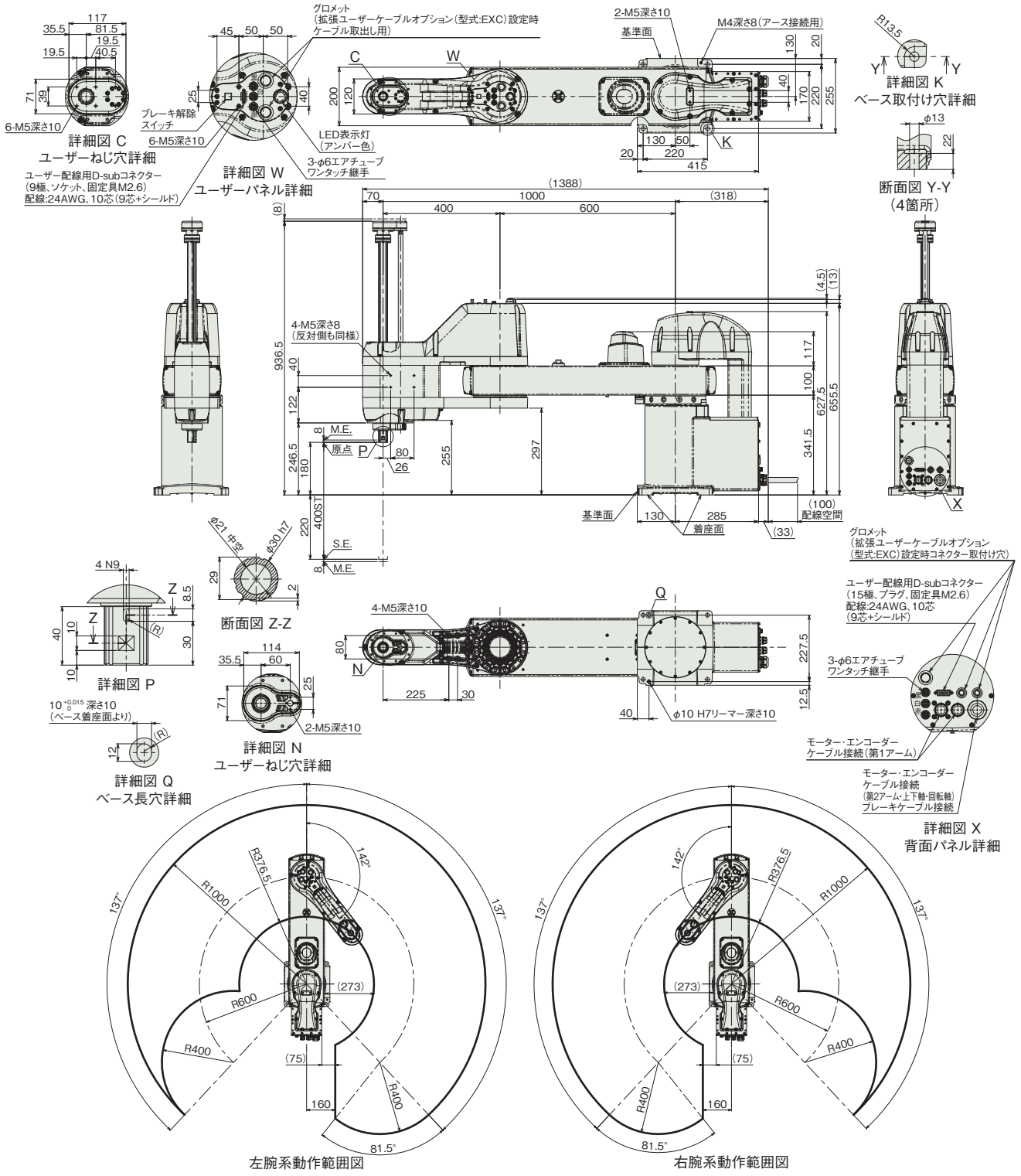
■質量

項目	内容
質量	78.0kg

■IXA-4NSN10040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	79.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-4NHN10040

バッテリーレスアブソ　アーム長 1000 mm

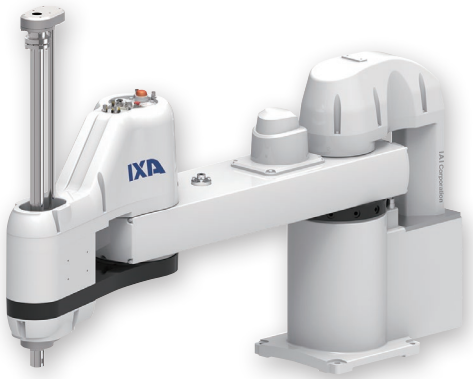
■型式項目

IXA - 4 NHN 100 40 - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数		タイプ		アーム長		上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
	4	4軸	NHN	高可搬タイプ	100	1000mm	40	400mm	N	無し	T2	XSEL-SAX	下記オプション 価格表参照
									5L	5m			
									10L	10m			
									□L	長さ指定 (1m単位)			

CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NHN10040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ		**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1		**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ		**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー	Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1		**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 8) は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

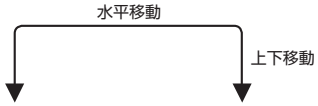
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			50
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		7540
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	280
		第2アーム(度/s)	380
		上下軸(mm/s)	1200
		回転軸(度/s)	920
押付け(N)(注3)		上限	570
		下限	70
アーム長(mm)			1000
各軸アーム長(mm)		第1アーム	600
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.04mm
	上下軸	±0.02mm
	回転軸	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	15N·m
	許容負荷モーメント	48N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1,000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.56秒
連続サイクルタイム	0.69秒

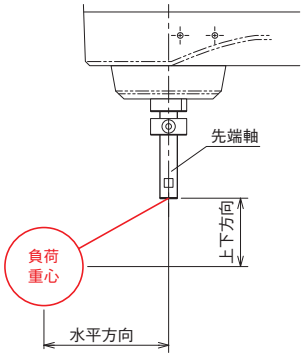
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.5 kg・m^2

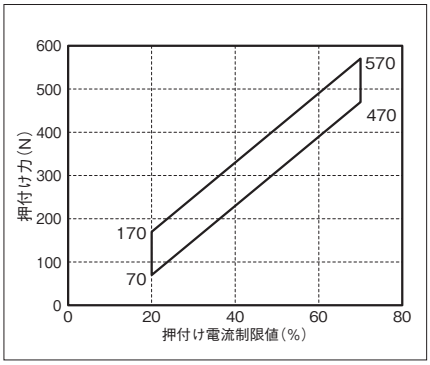
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

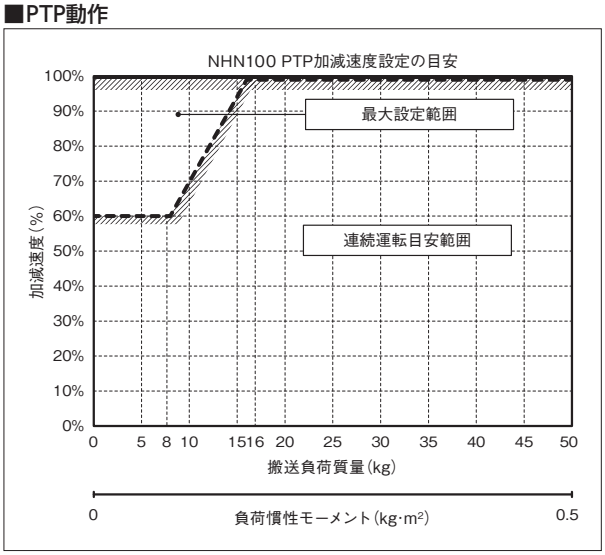


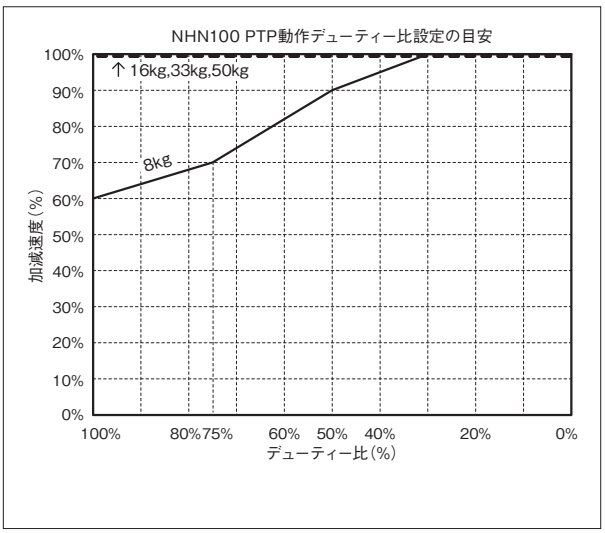
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。PTP動作の加速度、減速度で設定した値(%)は、最適速度・最適加減速度機能により、速度および加減速度は搬送負荷質量、移動姿勢によって、設定した値が運転可能な値に調整されます。ただし、最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

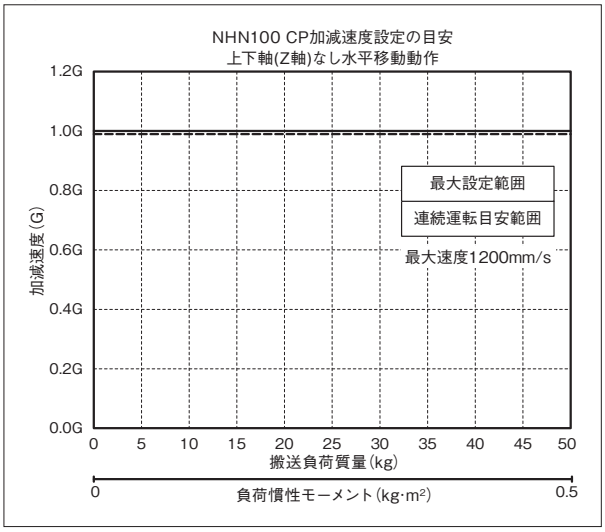
■PTP動作



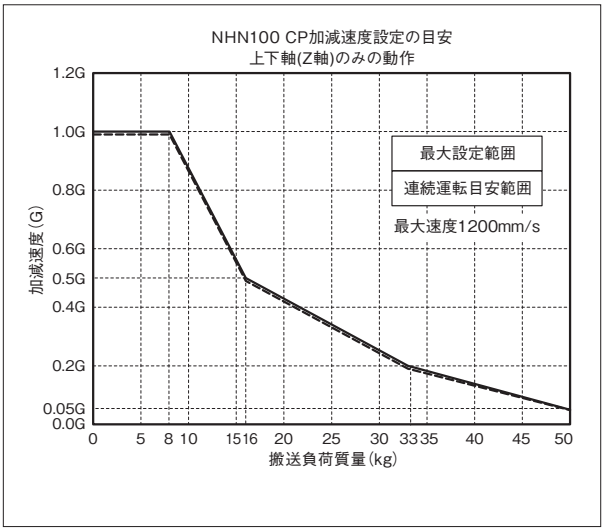


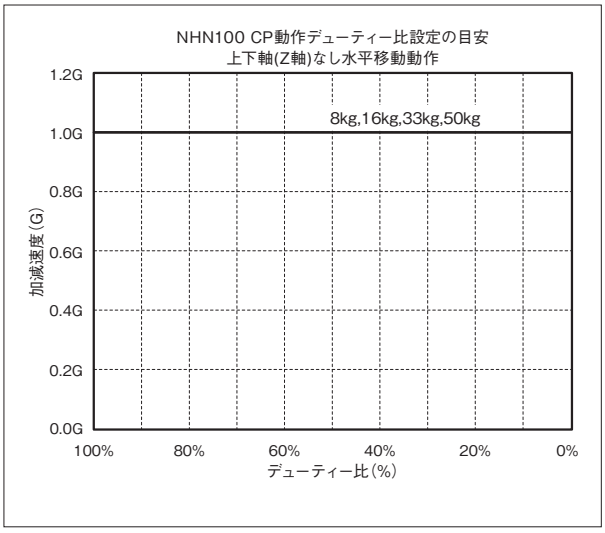
■CP動作

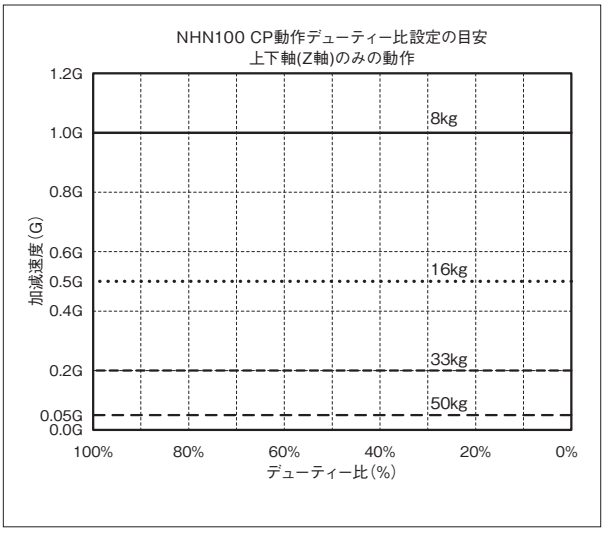
水平



上下

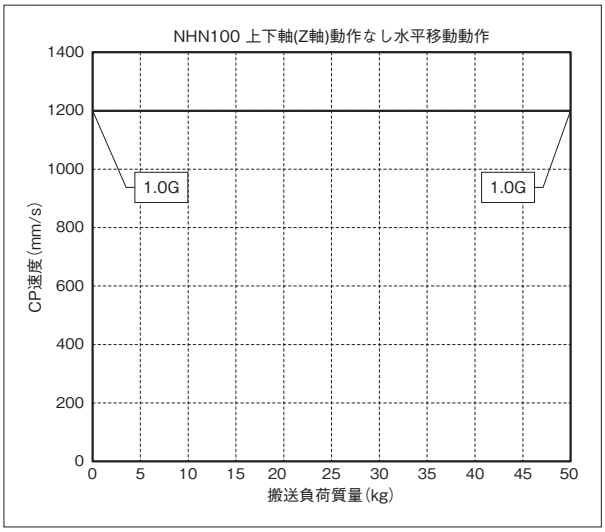




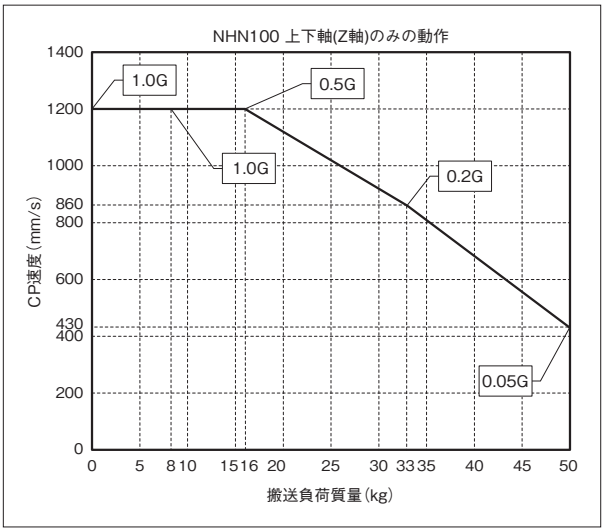


■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下



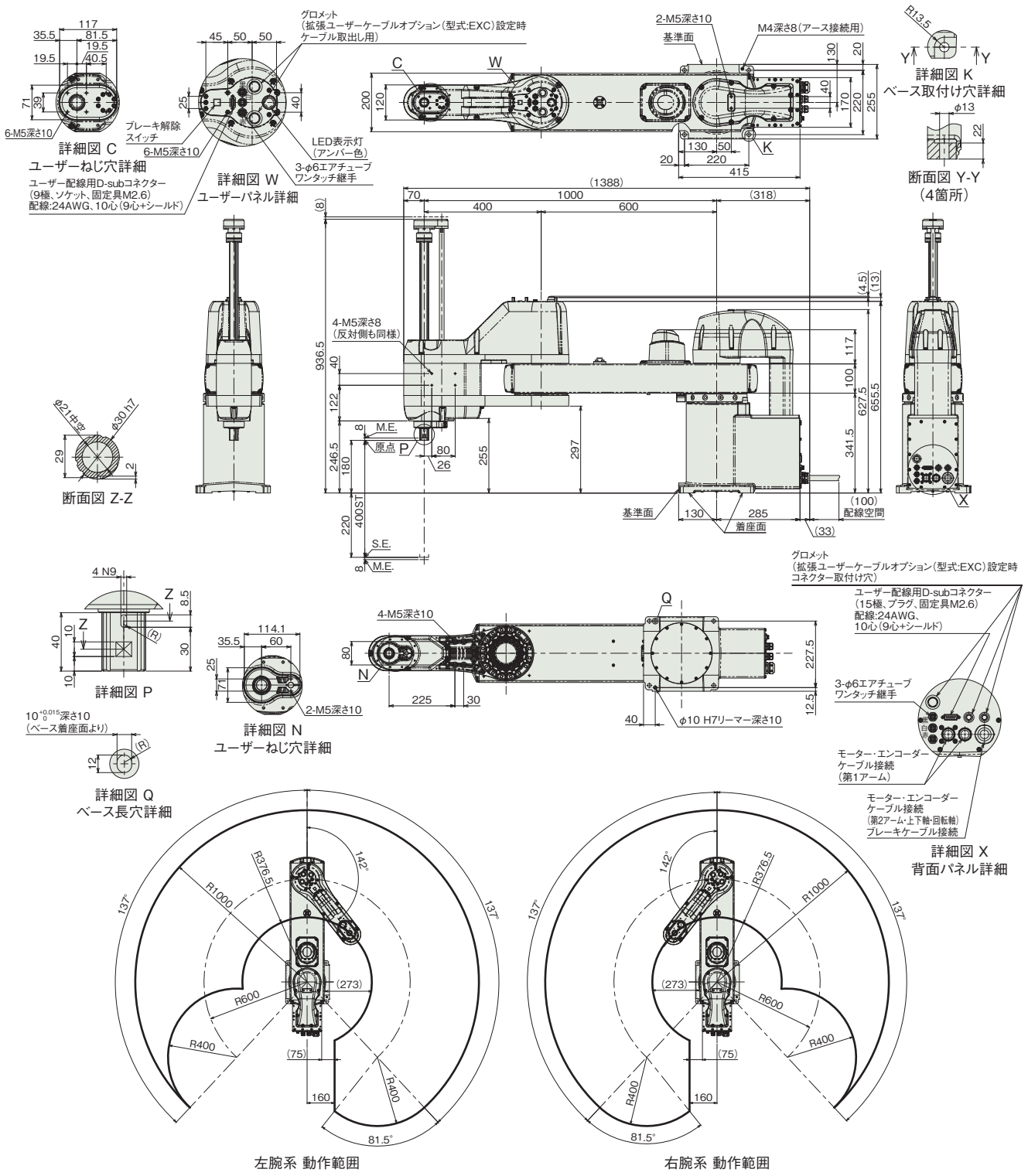
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NHN10040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注8)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



左腕系 動作範囲　　右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	80.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IXA-4NHN12040

バッテリーレスアブソ　アーム長 1200 mm

■型式項目

IXA - 4 NHN 120 40 - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク
IXA	4 4軸	NHN 高可搬タイプ	120 1200mm	40 400mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL-SAX

オプション	
下記オプション価格表参照	



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NHN12040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様	**EXC**	5-863	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	5-869	–
フランジ	**IXA-FL-1**	5-864	–
外部配線保護フランジ ※1	**IXA-PFL-EW-1**	5-865	–
R軸配線保護フランジ	**IXA-PFL-RW-1**	5-865	–
Z軸配線側面ステー　Z軸400st	**IXA-SST-ZW-2**	5-866	–
Z軸配線上面ステー　Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	5-866	–
ソレノイドバルブセット ※1	**IXA-SVP-1**	5-866	–

※1　外部配線保護フランジとソレノイドバルブセットの同時取付けはできません。
(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

(注)　下記ケーブルの合計金額となります。
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 8) は、5-871 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) モーター交換を行った時などは、アブソリュートリセットを行う必要があります。回転軸のアブソリュートリセットには、調整ジグが必要となります。詳細は 5-864 ページをご参照ください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

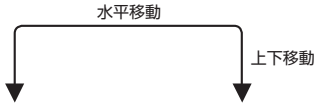
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			50
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		8308
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	270
		第2アーム(度/s)	380
		上下軸(mm/s)	1200
		回転軸(度/s)	920
押付け(N)(注3)		上限	570
		下限	70
アーム長(mm)			1200
各軸アーム長(mm)		第1アーム	800
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.05mm
	上下軸	±0.02mm
	回転軸	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注5)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	15N·m
	許容負荷モーメント	48N·m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP10
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1,000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.61秒
連続サイクルタイム	0.69秒

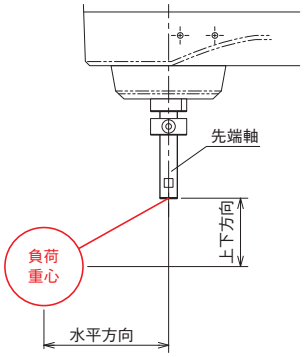
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.5 kg・m^2

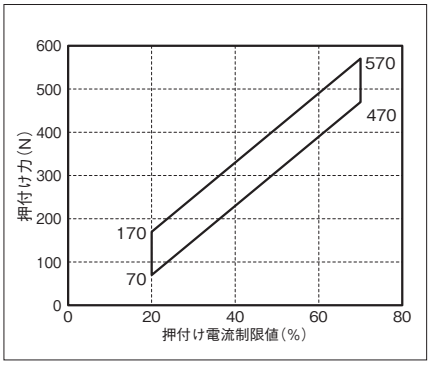
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

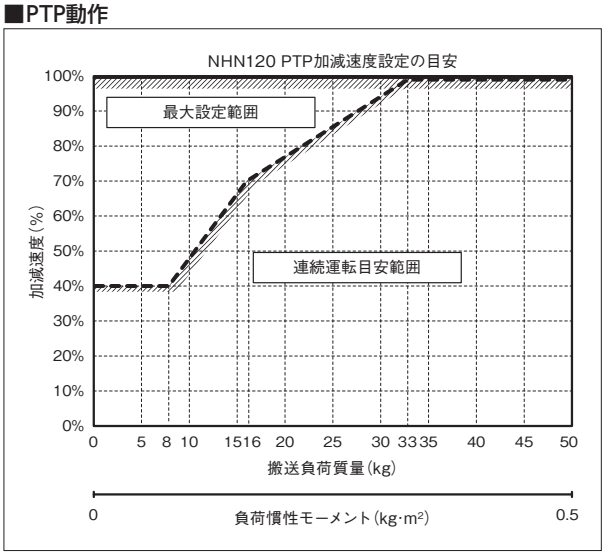


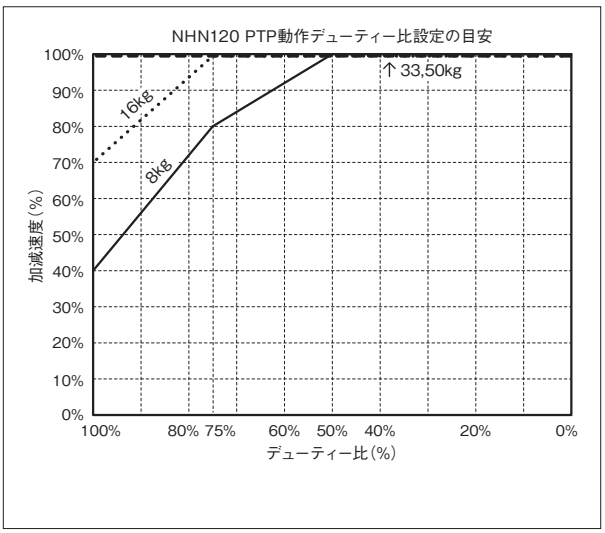
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。PTP動作の加速度、減速度で設定した値(%)は、最適速度・最適加減速度機能により、速度および加減速度は搬送負荷質量、移動姿勢によって、設定した値が運転可能な値に調整されます。ただし、最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

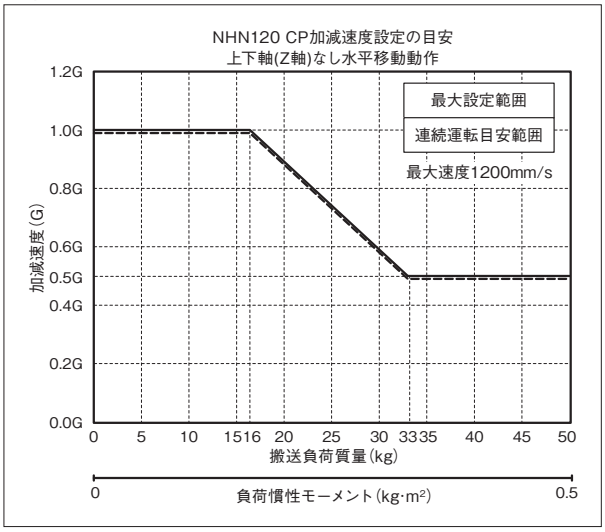
■PTP動作



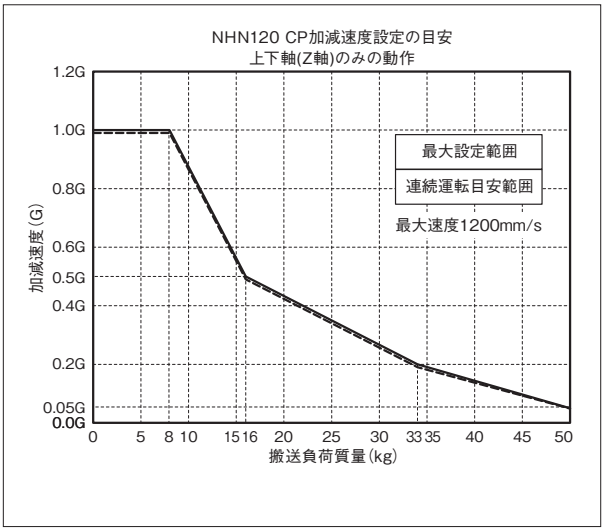


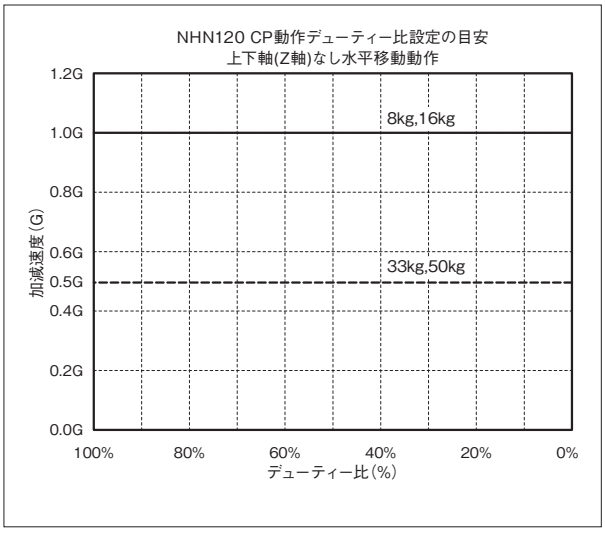
■CP動作

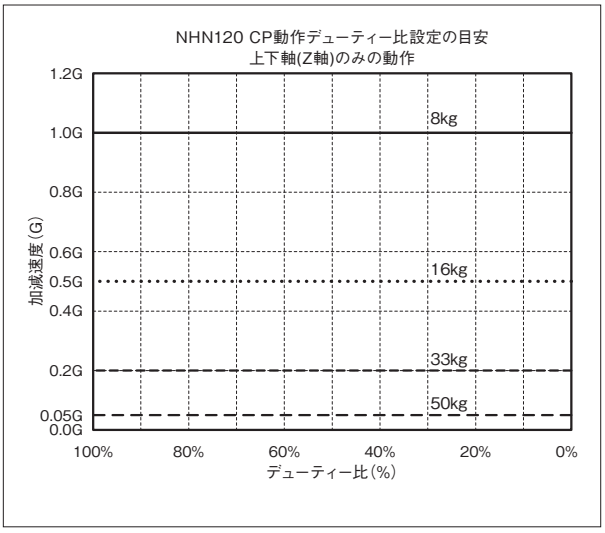
水平



上下

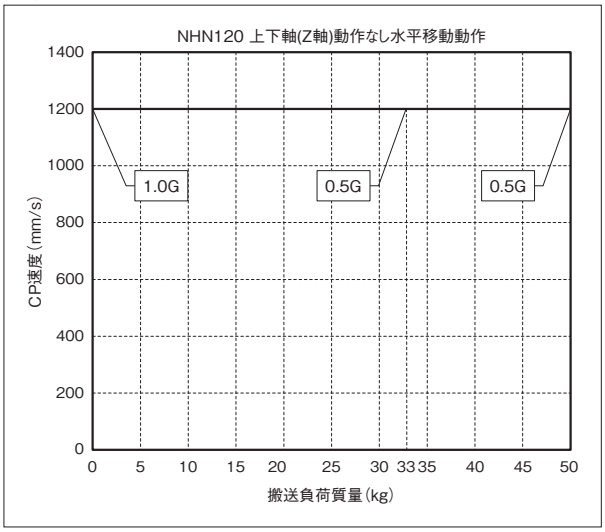




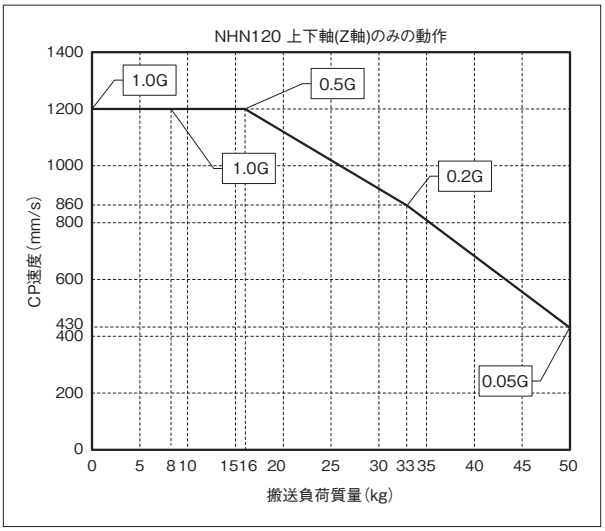


■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下



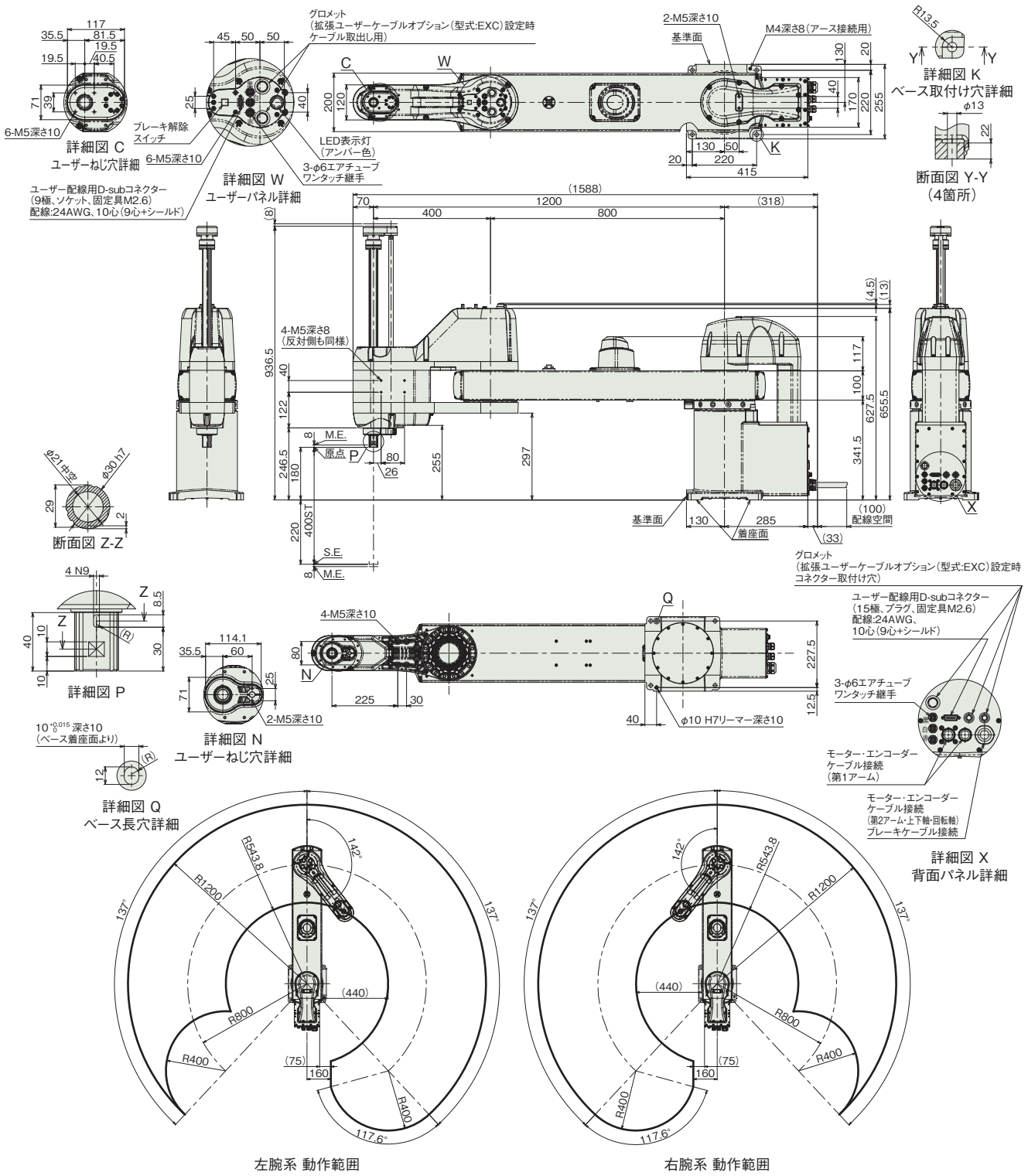
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NHN12040

(注) ケーブル接続に関しては5-871ページ(注8)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	84.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スカラロボット オプション

上下軸用ブレーキ（IXPアーム長550/650 のみ）

型 式 **B**

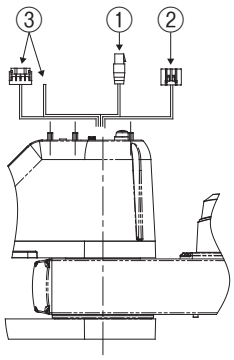
説 明 電源OFFまたはサーボOFF時に上下軸が落下して、取付け物などを破損しないための保持機構です。
※電源OFFまたはサーボOFF時にZ軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、本オプションの選択が必要です。

拡張ユーザーケーブル内蔵仕様（アーム長 800/1000/1200 のみ）

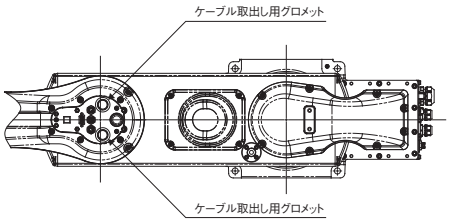
型 式 **EXC**

説 明 スカラロボット本体内に下記①から③のケーブルを本体に内蔵します。本体質量は 0.5 kg増加します。

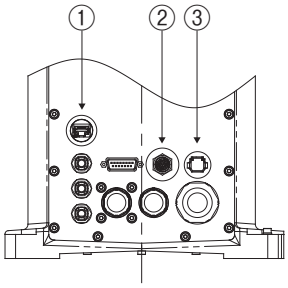
	ケーブル種類	コネクター		用途例
		ユーザーパネル側	背面パネル側	
①	Ethernetケーブル	TM21CP-88P(03) (ヒロセ電機)	09_45_452_1561 (HARTING)	ビジョンカメラなど
②	10心複合ケーブル	7心:DF11-8DS-2C (ヒロセ電機)	LF10WBRB-12P (ヒロセ電機)	ソレノイドバルブ電源線 (ソレノイドバルブセットオプションに対応) ビジョンカメラ電源など
		5心:切り放し		
③	13心複合ケーブル	DF62C-24S-2.2C (ヒロセ電機)	DF62P-24EP-2.2C (ヒロセ電機)	動力線、信号線 電動グリッパー(RCP4-GRシリーズ)



ユーザーパネル側



背面パネル側



①Ethernetケーブル

識別	信号	ピンNo.
青	–	4
白	–	5
橙	–	6
白	–	3
緑	–	2
白	–	1
茶	–	8
白	–	7
–	SHIELD	BODY

ピンNo.	信号	識別
4	–	青
5	–	白
6	–	橙
3	–	白
2	–	緑
1	–	白
8	–	茶
7	–	白
BODY	SHIELD	–

シース　シールド

②10心複合ケーブル

識別	信号	ピンNo.
赤	SV1a	1
白	SV1b	2
黒	SV2a	3
青	SV2b	4
緑	SV3a	5
黄	SV3b	6
茶紫	COM	7
–	–	8

識別	信号	ピンNo.
赤	24V(+)	–
黒	GND	–
緑/黄	FG	–

ピンNo.	信号	識別
1	SV1a	赤
2	SV1b	白
3	SV2a	黒
4	SV2b	青
5	SV3a	緑
6	SV3b	黄
7	COM	茶紫
8	24V(+)	赤
9	GND	黒
10	FG	緑/黄
11～12	–	–

シース

③13心複合ケーブル

識別	信号	ピンNo.
赤	A	3
白	VMM	5
黒	/A	4
茶	B	10
黄	VMM	9
緑	/B	15
黄	A	1
白	/A	6
赤	B	11
緑	/B	16
黒	Vcc	21
茶	GND	7
青	VPS	18
–	SHIELD	24

ピンNo.	信号	識別
3	A	赤
5	VMM	白
4	/A	黒
10	B	茶
9	VMM	黄
15	/B	緑
1	A	黄
6	/A	白
11	B	赤
16	/B	緑
21	Vcc	黒
7	GND	茶
18	VPS	青
24	SHIELD	–

シース　単線　半田　シールド　半田　単線

LED 表示灯（IXA-NNN 標準タイプのみ）

型 式 **LED**

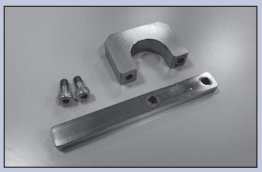
説 明 必要に応じて、任意に点灯させることができる LED を取付けることができます。
(IXA-NSN 高速タイプは標準設定となります。)

機種別オプション・メンテナンス品

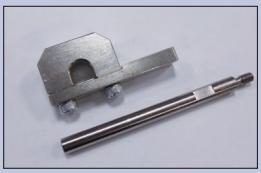
アブソリュートリセット調整ジグ

モーター交換やスプライン交換をし、アブソリセットが必要な場合に使用する調整ジグです。

■ IXA シリーズ



単品型式　JG-IXA1



単品型式　JG-IXA2



単品型式　JG-IXA4

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ名称	タイプ	アブソリュートリセット調整ジグ	アブソリュートデータバックアップ用電池
IXP	パワーコンスカラ	3N1808/4N1808 3N2508/4N2508 3N35□□/4N35□□ 3N45□□/4N45□□ 3N55□□/4N55□□ 3N65□□/4N65□□	本体付属	バッテリー不要
IXA	標準タイプ（NNN）	NNN1805	4軸仕様 回転軸用：JG-IXA2 （3軸仕様は不要です。）	バッテリー不要
	標準タイプ（NNN） 高速タイプ（NSN）	NNN3015/NSN3015 NNN45□□/NSN45□□ NNN60□□/NSN60□□	4軸仕様 回転軸用：JG-IXA1 （3軸仕様は不要です。）	
		NNN80□□/NSN80□□ NNN100□□/NSN100□□	回転軸用：JG-IXA4	
	高可搬タイプ（NHN）	NHN10040 NHN12040	回転軸用：JG-IXA4	バッテリー不要

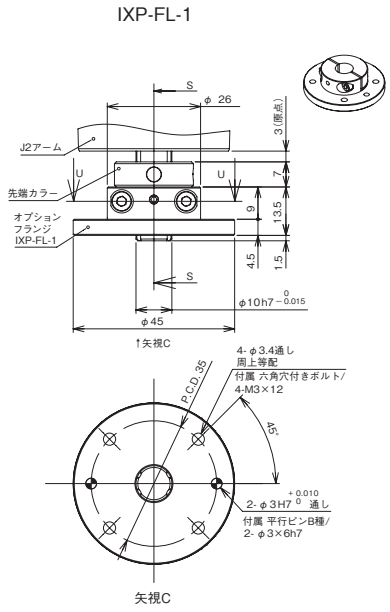
フランジ

上下軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

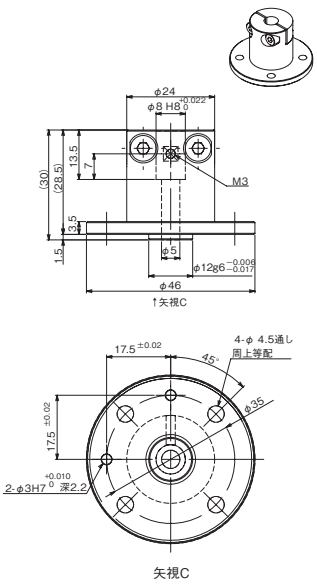
■ IXP シリーズ

型式			IXP-FL-1	IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質			鋼	鋼	鋼
質量 [kg]			0.08	0.13	0.3
価格			–	–	–
IXP	パワーコンスカラ	3N1808/4N1808	○		
		3N2508/4N2508			
		3N35 □□ /4N35 □□		○	
		3N45 □□ /4N45 □□			
		3N55 □□ /4N55 □□			○
		3N65 □□ /4N65 □□			

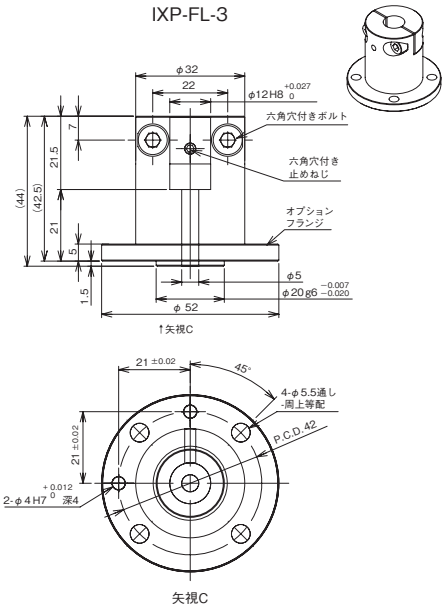
IXP-FL-1



IXP-FL-2



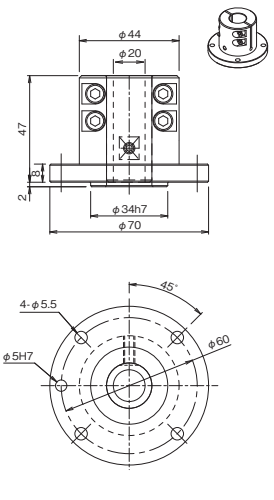
IXP-FL-3



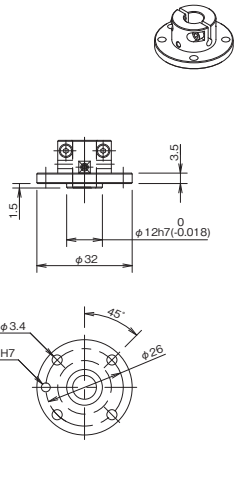
■IXA シリーズ

型式			IX-FL-1	IX-FL-4	IXA-FL-1
材質			アルミ	アルミ	鋼
重量［kg］			0.21	0.02	2
価格			–	–	–
IXA	標準タイプ（NNN）	NNN1805		○	
	標準タイプ（NNN） 高速タイプ（NSN）	NNN3015/NSN3015	○		
		NNN45□□/NSN45□□			
		NNN60□□/NSN60□□			
		NNN80□□/NSN80□□			○
		NNN100□□/NSN100□□			
	高可搬タイプ（NHN）	NHN10040			○
		NHN12040			

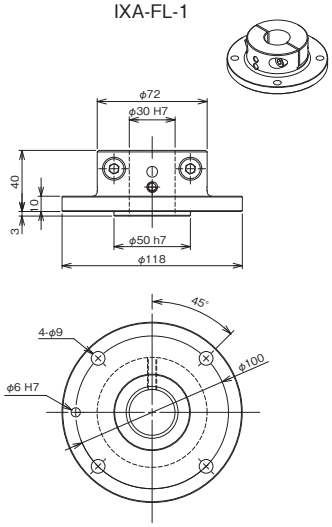
IX-FL-1



IX-FL-4



IXA-FL-1



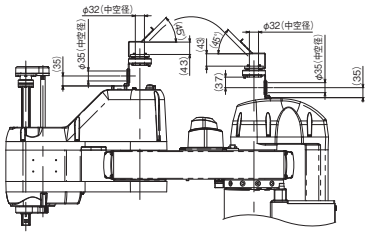
配線・配管用オプション（IXA アーム長 800/1000 のみ）

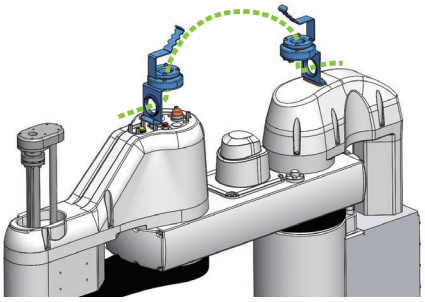
外部配線保護フランジ

ロボット外部にて配線を行う場合、配線を保護するフランジです。
※本オプションを使用する場合は、ユーザーパネルのD-subコネクターは使用できなくなります。

■単品型式 **IXA-PFL-EW-1**
（単品質量:0.6kg/材質:アルミ・鋼）

（注）フランジ1個分の型式です。必要数量をご手配ください。

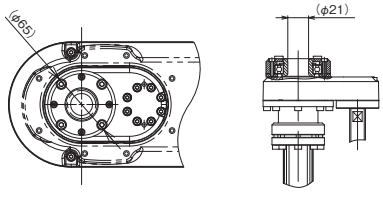


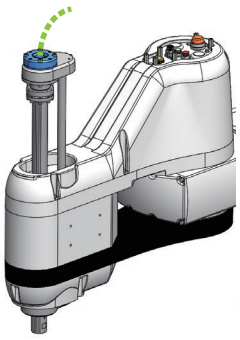


R軸配線保護フランジ

先端軸中空部に配線を通す場合に、配線を保護するフランジです。

■単品型式 **IXA-PFL-RW-1**
（単品質量:0.3kg/材質:アルミ・鋼）

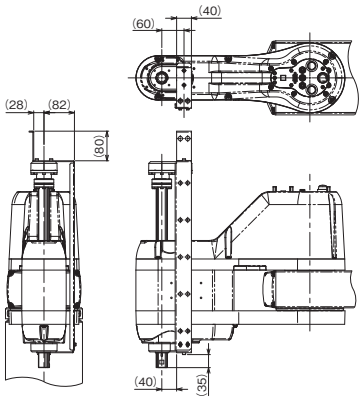


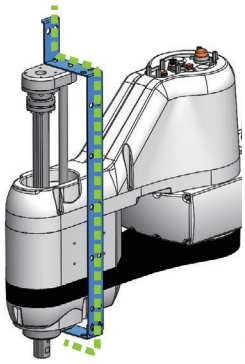


Z軸配線側面ステー

先端軸の中空部を使用せず、Z軸側面での配線を行うステーです。

■単品型式 **IXA-SST-ZW-1**（Z軸ストローク200㎜）（単品質量:0.8kg/材質:鋼）
IXA-SST-ZW-2（Z軸ストローク400㎜）（単品質量:0.9kg/材質:鋼）

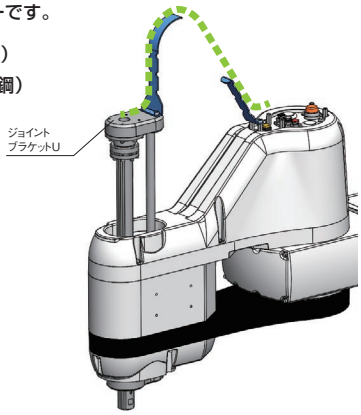


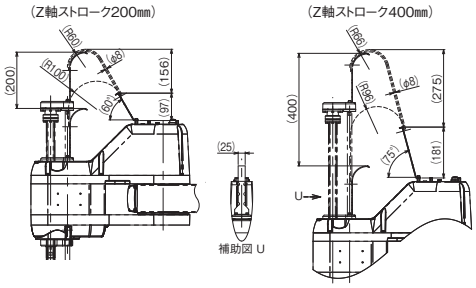


Z軸配線上面ステー

Z軸動作に合わせて、ユーザーパネルからジョイントブラケットUに配線を補助するステーです。

■単品型式 **IXA-TST-ZW-1**（Z軸ストローク200㎜）（単品質量:0.2kg/材質:鋼）
IXA-TST-ZW-2（Z軸ストローク400㎜）（単品質量:0.25kg/材質:鋼）

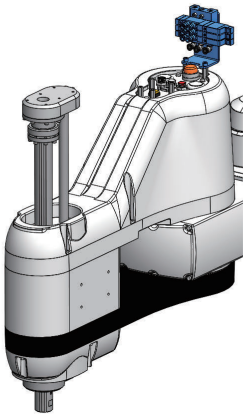


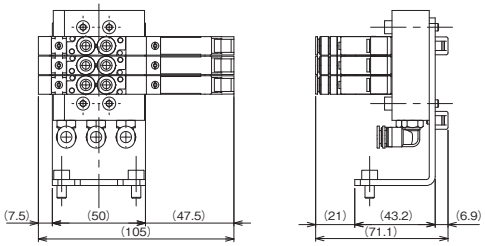


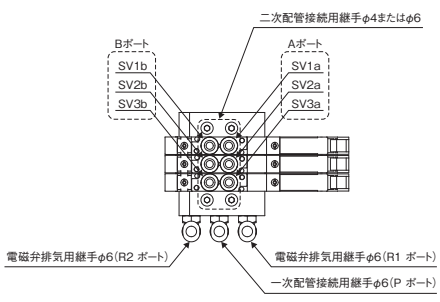
ソレノイドバルブセット

先端にエアチャックを取付ける場合に使用できるソレノイドバルブのオプションです。
ソレノイドバルブへの電源供給をロボット内蔵ケーブルで行う場合は、
拡張ユーザーケーブル内蔵(オプション:EXC)を選択してください。

■単品型式 **IXA-SVP-1**
（単品質量:0.5kg）







型式	F10M3Fstn.1～3 F10T3-FJ-CPS DC24V
メーカー	コガネイ
ポジション数	3ポジション
ポート数	5
弁機能	クローズドセンタ
使用流体	空気
作動方式	内部パイロット形
音速コンダクタンス	0.93 dm³/(s･bar)
有効断面積(Cv値)	4.6mm²(0.25)
配管接続口径	φ4、φ6両用継手
使用圧力範囲	0.2～0.6MPa
定格電圧	DC24V
給油	不要

メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換などで手配が必要な場合は、以下の型式をご参照ください。

■ケーブル対応表

IXP シリーズ

製品型式		モーターエンコーダー一体型ケーブル	モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル
IXP	□N18	CB-CAN-MPA □□□	CB-CAN-MPA □□□ -RB
	□N25		
	□N35		
	□N45		
	□N55		
	□N65		

製品型式	PIO フラットケーブル
MSEL-PCX/PGX	CB-PAC-PIO □□□

IXA シリーズ

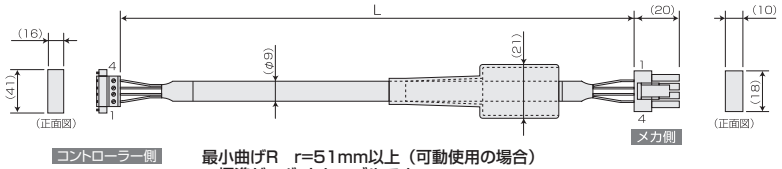
製品型式		モーターロボットケーブル	エンコーダーロボットケーブル	ブレーキケーブル
IXA	□NNN18	CB-X-MA □□□	CB-X1-PA □□□	CB-IXA-BK □□□ -1
	□NNN30			
	□NNN45			
	□NNN60			CB-IXA-BK □□□ -2
	4NNN80			CB-IXA-BK □□□ -3
	4NNN100			
	□NSN30			
	□NSN45			
	□NSN60			
	4NSN80	CB-X-MA □□□ (1 軸目のみ：CB-XMC-MA □□□)		
	4NSN100			
	4NHN10040			
	4NHN12040			

製品型式	PIO フラットケーブル
XSEL-RAX/SAX	CB-X-PIO □□□
	多点 PIO 用フラットケーブル
	CB-X-PIOH □□□

モーターケーブル (IXA 用)

型式 **CB-X-MA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



配線	色	信号	
0.75sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

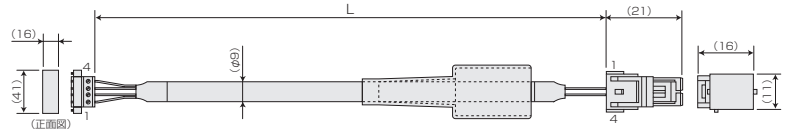
	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq (圧着)
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

最小曲げR　r=51mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。

モーターケーブル (IXA-4NSN80/4NSN100/4NHN10040/4NHN12040　1 軸目用)

型式 **CB-XMC-MA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)080=8m



配線	色	信号	No.
1.25sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

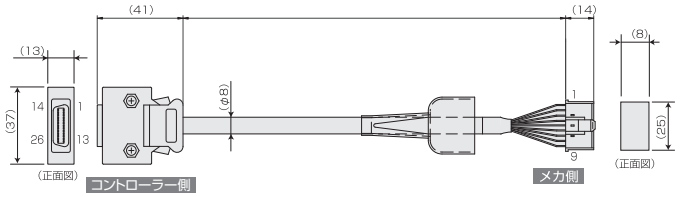
No.	信号	色	配線
1	U	赤	1.25sq (圧着)
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

最小曲げR　r=55mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです

エンコーダーケーブル (IXA 用)

型式 **CB-X1-PA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



最小曲げR　r=44mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	No.
AWG26 (ハンダ付)	—	—	10
	—	—	11
	—	E24V	12
	—	0V	13
	—	LS	26
	—	CREEP	25
	—	OT	24
	—	RSV	23
	—	—	9
	—	—	18
	—	—	19
	—	A+	1
	—	A−	2
	—	B+	3
	—	B−	4
	—	Z+	5
	—	Z−	6
	ダイダイ	SRD+	7
	緑	SRD−	8
	紫	BAT+	14
	灰	BAT−	15
	赤	VCC	16
	黒	GND	17
	青	BKR−	20
	黄	BKR+	21
	—	—	22

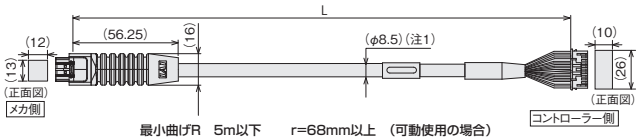
シールドはフードにクランプ接続

ドレン線およびシールド編組

No.	信号	色	配線
1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
2	BAT−	灰	
3	SD	ダイダイ	
4	SD	緑	
5	VCC	赤	
6	GND	黒	
7	FG	ドレン	
8	BK−	青	
9	BK+	黄	

モーターエンコーダー一体型ケーブル（IXP 用）

型式 **CB-CAN-MPA□□□/CB-CAN-MPA□□□-RB**　※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応　例)080=8m



最小曲げR　5m以下　r=68mm以上　(可動使用の場合)
5mより長い　r=73mm以上　(可動使用の場合)

※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。
ケーブルベアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。

(注1)ケーブル長が5m以上の場合は、φ9.1になります。

DF62DL-24S-2.2C(ヒロセ)

色		信号名	ピンNo.
標準ケーブル	ロボットケーブル		
青(AWG22/18)	青(AWG22/18)	φA	3
橙(AWG22/18)	白(AWG22/18)	VMM	5
茶(AWG22/18)	橙(AWG22/18)	φB	10
灰(AWG22/18)	青(AWG22/18)	VMM	9
緑(AWG22/18)	茶(AWG22/18)	φ A	4
白(AWG22/18)	赤(AWG22/18)	φ B	15
水(AWG26)	白(AWG26)	SA[mABS]	12
橙(AWG26)	青(AWG26)	SB[mABS]	17
緑(AWG26)	赤(AWG26)	A+	1
茶(AWG26)	緑(AWG26)	A-	6
灰(AWG26)	黒(AWG26)	B+	11
赤(AWG26)	茶(AWG26)	B-	16
黒(AWG26)	青(AWG26)	VPS	18
黄(AWG26)	橙(AWG26)	LS+	8
水(AWG26)	黒(AWG26)	BK+	20
橙(AWG26)	灰(AWG26)	BK-	2
灰(AWG26)	白(AWG26)	VCC	21
赤(AWG26)	青(AWG26)	GND	7
黄(AWG26)	黄(AWG26)	LS-	14
緑(AWG26)	緑(AWG26)	LS_GND	13
–	–	—	19
橙(AWG26)	橙(AWG26)	CF_VCC	22
–	–	—	23
黒(AWG26)	緑(AWG26)	FG	24

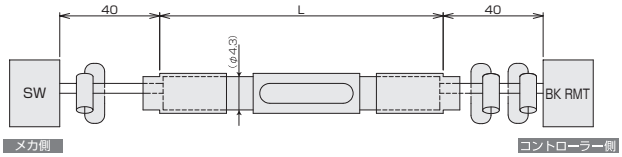
PADP-24V-1-S(日圧)

ピンNo.	信号名	色
1	φA	青(AWG22/19)
2	VMM	橙(AWG22/19)
3	φB	茶(AWG22/19)
4	VMM	灰(AWG22/19)
5	φ A	緑(AWG22/19)
6	φ B	赤(AWG22/19)
11	SA[mABS]	水(AWG26)
12	SB[mABS]	橙(AWG26)
13	A+	緑(AWG26)
14	A-	茶(AWG26)
15	B+	灰(AWG26)
16	B-	赤(AWG26)
18	VPS	黒(AWG26)
7	LS+	黄(AWG26)
9	BK+	水(AWG26)
10	BK-	橙(AWG26)
17	VCC	灰(AWG26)
19	GND	赤(AWG26)
8	LS-	茶(AWG26)
20	LS_GND	緑(AWG26)
22	—	—
21	CF_VCC	株(AWG26)
23	—	—
24	FG	黒(AWG26)

標準:黄(AWG26)
ロボット:灰(AWG26)

ブレーキケーブル（IXA-□NNN30/□NNN45）

型式 **CB-IXA-BK□□□-1**　※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



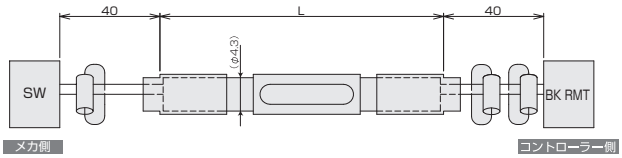
コネクター	識別	信号	ピンNo.
SW	赤	BK3	1
	白	COM	2
	–	–	3

シース

ピンNo.	信号	識別	コネクター
A2	BK3	赤	BK RMT
A3	COM	白	
残り	–	–	

ブレーキケーブル（IXA-□NNN60）

型式 **CB-IXA-BK□□□-2**　※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



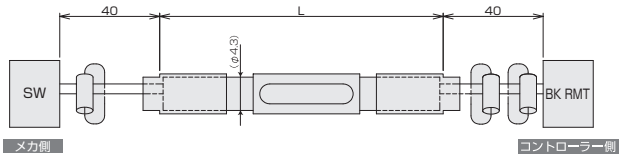
コネクター	識別	信号	ピンNo.
SW	赤	BK4	1
	白	COM	2
	–	–	3

シース

ピンNo.	信号	識別	コネクター
B2	BK4	赤	BK RMT
A3	COM	白	
残り	–	–	

ブレーキケーブル（IXA-4NNN80/4NNN100/□NSN30/□NSN45/□NSN60/4NSN80/4NSN100/4NHN10040/4NHN12040）

型式 **CB-IXA-BK□□□-3**　※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



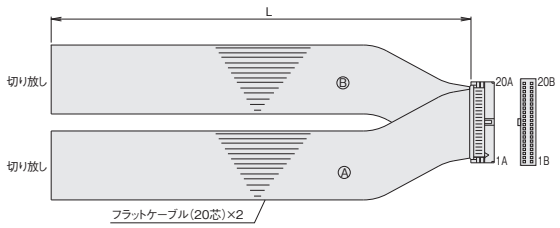
コネクター	識別	信号	ピンNo.
SW	赤	BK5	1
	白	COM	2
	–	–	3

シース

ピンNo.	信号	識別	コネクター
A4	BK5	赤	BK RMT
A3	COM	白	
残り	–	–	

PIOフラットケーブル

型式 **CB-PAC-PIO□□□**　※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応　例)080=8m

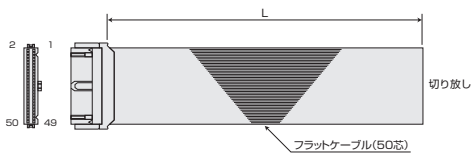


HIF6−40D−1.27R

No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶−1	フラットケーブルⒶ(圧接)
2A	24V	赤−1	
3A	パルス	橙−1	
4A	入力	黄−1	
5A	IN0	緑−1	
6A	IN1	青−1	
7A	IN2	紫−1	
8A	IN3	灰−1	
9A	IN4	白−1	
10A	IN5	黒−1	
11A	IN6	茶−2	
12A	IN7	赤−2	
13A	IN8	橙−2	
14A	IN9	黄−2	
15A	IN10	緑−2	
16A	IN11	青−2	
17A	IN12	紫−2	
18A	IN13	灰−2	
19A	IN14	白−2	
20A	IN15	黒−2	

No.	信号名称	ケーブル色	配線
1B	OUT0	茶−3	フラットケーブルⒷ(圧接) AWG28
2B	OUT1	赤−3	
3B	OUT2	橙−3	
4B	OUT3	黄−3	
5B	OUT4	緑−3	
6B	OUT5	青−3	
7B	OUT6	紫−3	
8B	OUT7	灰−3	
9B	OUT8	白−3	
10B	OUT9	黒−3	
11B	OUT10	茶−4	
12B	OUT11	赤−4	
13B	OUT12	橙−4	
14B	OUT13	黄−4	
15B	OUT14	緑−4	
16B	OUT15	青−4	
17B	パルス	紫−4	
18B	入力	灰−4	
19B	0V	白−4	
20B	0V	黒−4	

型式 **CB-X-PIO□□□**　※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応　例）080=8m

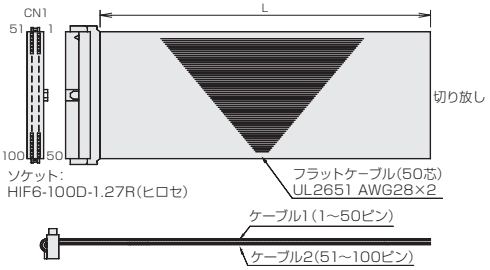


番号	色	配線	番号	色	配線	番号	色	配線
1	茶1	フラットケーブル圧接	18	灰2	フラットケーブル圧接	35	緑4	フラットケーブル圧接
2	赤1		19	白2		36	青4	
3	橙1		20	黒2		37	紫4	
4	黄1		21	茶−3		38	灰4	
5	緑1		22	赤3		39	白4	
6	青1		23	橙3		40	黒4	
7	紫1		24	黄3		41	茶−5	
8	灰1		25	緑3		42	赤5	
9	白1		26	青3		43	橙5	
10	黒1		27	紫3		44	黄5	
11	茶−2		28	灰3		45	緑5	
12	赤2		29	白3		46	青5	
13	橙2		30	黒3		47	紫5	
14	黄2		31	茶−4		48	灰5	
15	緑2		32	赤4		49	白5	
16	青2		33	橙4		50	黒5	
17	紫2		34	黄4				

多点PIO用フラットケーブル

型式 **CB-X-PIOH□□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応　例）080=8m

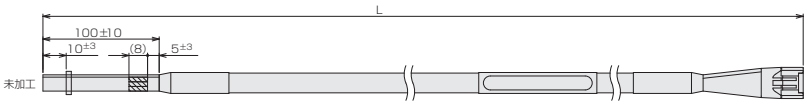


ケーブル1										ケーブル2									
区分	ピンNo.	色	ポートNo.	機能	区分	ピンNo.	色	ポートNo.	機能	区分	ピンNo.	色	ポートNo.	機能	区分	ピンNo.	色	ポートNo.	機能
—	1	茶-1	—	外部供給電源DC24V ピンNo.2～25/51～74用	—	26	青-3	—	外部供給電源DC24V ピンNo.27～50/76～99用		51	茶-1	300	アラーム出力		76	青-3	324	汎用出力
入力	2	赤-1	000	プログラムスタート	入力	27	紫-3	024	汎用入力	出力	52	赤-1	301	レディ出力	出力	77	紫-3	325	汎用出力
	3	橙-1	001	汎用入力		28	灰-3	025	汎用入力		53	橙-1	302	非常停止出力		78	灰-3	326	汎用出力
	4	黄-1	002	汎用入力		29	白-3	026	汎用入力		54	黄-1	303	汎用出力		79	白-3	327	汎用出力
	5	緑-1	003	汎用入力		30	黒-3	027	汎用入力		55	緑-1	304	汎用出力		80	黒-3	328	汎用出力
	6	青-1	004	汎用入力		31	茶-4	028	汎用入力		56	青-1	305	汎用出力		81	茶-4	329	汎用出力
	7	紫-1	005	汎用入力		32	赤-4	029	汎用入力		57	紫-1	306	汎用出力		82	赤-4	330	汎用出力
	8	灰-1	006	汎用入力		33	橙-4	030	汎用入力		58	灰-1	307	汎用出力		83	橙-4	331	汎用出力
	9	白-1	007	プログラム指定(PRG No.1)		34	黄-4	031	汎用入力		59	白-1	308	汎用出力		84	黄-4	332	汎用出力
	10	黒-1	008	プログラム指定(PRG No.2)		35	緑-4	032	汎用入力		60	黒-1	309	汎用出力		85	緑-4	333	汎用出力
	11	茶-2	009	プログラム指定(PRG No.4)		36	青-4	033	汎用入力		61	茶-2	310	汎用出力		86	青-4	334	汎用出力
	12	赤-2	010	プログラム指定(PRG No.8)		37	紫-4	034	汎用入力		62	赤-2	311	汎用出力		87	紫-4	335	汎用出力
	13	橙-2	011	プログラム指定(PRG No.10)		38	灰-4	035	汎用入力		63	橙-2	312	汎用出力		88	灰-4	336	汎用出力
	14	黄-2	012	プログラム指定(PRG No.20)		39	白-4	036	汎用入力		64	黄-2	313	汎用出力		89	白-4	337	汎用出力
	15	緑-2	013	プログラム指定(PRG No.40)		40	黒-4	037	汎用入力		65	緑-2	314	汎用出力		90	黒-4	338	汎用出力
	16	青-2	014	汎用入力		41	茶-5	038	汎用入力		66	青-2	315	汎用出力		91	茶-5	339	汎用出力
	17	紫-2	015	汎用入力		42	赤-5	039	汎用入力		67	紫-2	316	汎用出力		92	赤-5	340	汎用出力
	18	灰-2	016	汎用入力		43	橙-5	040	汎用入力		68	灰-2	317	汎用出力		93	橙-5	341	汎用出力
	19	白-2	017	汎用入力		44	黄-5	041	汎用入力		69	白-2	318	汎用出力		94	黄-5	342	汎用出力
	20	黒-2	018	汎用入力		45	緑-5	042	汎用入力		70	黒-2	319	汎用出力		95	緑-5	343	汎用出力
	21	茶-3	019	汎用入力		46	青-5	043	汎用入力		71	茶-3	320	汎用出力		96	青-5	344	汎用出力
	22	赤-3	020	汎用入力		47	紫-5	044	汎用入力		72	赤-3	321	汎用出力		97	紫-5	345	汎用出力
	23	橙-3	021	汎用入力		48	灰-5	045	汎用入力		73	橙-3	322	汎用出力		98	灰-5	346	汎用出力
	24	黄-3	022	汎用入力		49	白-5	046	汎用入力		74	黄-3	323	汎用出力		99	白-5	347	汎用出力
	25	緑-3	023	汎用入力		50	黒-5	047	汎用入力	—	75	緑-3	—	外部供給電源0V ピンNo.2～25/51～74用	—	100	黒-5	—	外部供給電源0V ピンNo.27～50/76～99用

ツール側ユーザーケーブル（IXP-3/4N3515/4515/5520/6520）

型式 **CB-IXP-USR□□□-AS**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、1m・2m・3m対応　例)030=3m



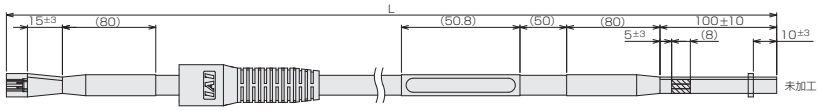
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	ピン	ピン	信号	色	配線
AWG22 ×6C	黒	φA	3	3	φA	黒	AWG22 ×6C
	白	VMM	5	5	VMM	白	
	赤	φ/A	4	4	φ/A	赤	
	緑	φB	10	10	φB	緑	
	黄	VMM	9	9	VMM	黄	
	茶	φ/B	15	15	φ/B	茶	
AWG25 ×6P	黒	LSG	13	13	LSG	黒	AWG25 ×6P
	茶	—			—	茶	
	白	LS−	14	14	LS−	白	
	黄	LS+	8	8	LS+	黄	
	赤	A	1	1	A	赤	
	緑	/A	6	6	/A	緑	
	黒(テープ)	B	11	11	B	黒(テープ)	
	茶(テープ)	/B	16	16	/B	茶(テープ)	
	白(テープ)	—	12	12	—	白(テープ)	
	黄(テープ)	VPS	18	18	VPS	黄(テープ)	
	赤(テープ)	VCC	21	21	VCC	赤(テープ)	
	緑(テープ)	GND	7	7	GND	緑(テープ)	
AWG22	緑(シールド)	FG	24	24	FG	緑(シールド)	AWG22

PLC等上位側ユーザーケーブル（IXP-3/4N3515/4515/5520/6520）

型式 **CB-IXP-USR□□□-CS**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応　例)030=3m



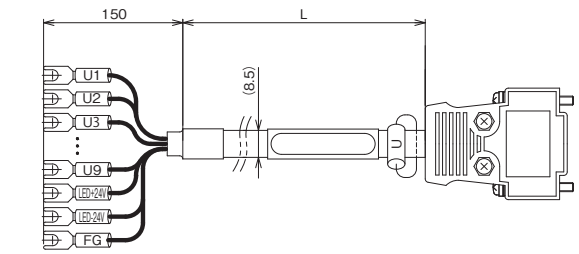
最小曲げR　5m以下　r=68mm以上(可動使用の場合)
　　5mを超える場合　r=80mm以上(可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	ピン	信号	色	配線
AWG22 ×6C	黒	φA	3	φA	黒	AWG22 ×6C
	白	VMM	5	VMM	白	
	赤	φ/A	4	φ/A	赤	
AWG19 ×6C	緑	φB	10	φB	緑	AWG19 ×6C
	黄	VMM	9	VMM	黄	
	茶	φ/B	15	φ/B	茶	
AWG25 ×6P	黒	LSG	13	LSG	黒	AWG25 ×6P
	茶	—		—	茶	
	白	LS−	14	LS−	白	
	黄	LS+	8	LS+	黄	
	赤	A	1	A	赤	
	緑	/A	6	/A	緑	
	黒(テープ)	B	11	B	黒(テープ)	
	茶(テープ)	/B	16	/B	茶(テープ)	
	白(テープ)	—	12	—	白(テープ)	
	黄(テープ)	VPS	18	VPS	黄(テープ)	
	赤(テープ)	VCC	21	VCC	赤(テープ)	
	緑(テープ)	GND	7	GND	緑(テープ)	
AWG22	緑(シールド)	FG	24	FG	緑(シールド)	AWG22

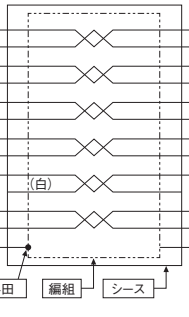
ユーザーケーブル(IXA用　背面パネルのユーザー配線用D-subコネクターに接続して使用)

型式 **CB-IXA-USR□□□-CS**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



チューブ記号	識別	信号	ピンNo.
U1	青	U1	1
U2	白	U2	2
U3	黄	U3	3
U4	白	U4	4
U5	緑	U5	5
U6	白	U6	6
U7	赤	U7	7
U8	白	U8	8
U9	紫	U9	9
—	—	—	10～13
LED+24V	青	LED+24V	14
LED-24V	茶	LED-24V	15
FG	黒	FG	—



ピンNo.	信号	信号	チューブ記号
1	U1	3	U
2	U2	5	
3	U3	4	
4	U4	10	
5	U5	9	
6	U6	15	
7	U7	1	
8	U8	6	
9	U9	11	
10～13	—	16	
14	LED+24V	21	
15	LED-24V	7	
編組シールドはフードにクランプ			

IXP パワーコンスカラ 注意事項

(注1) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。グリッパー付きの場合、スカラロボットに装着したグリッパーの可搬質量です。

(注2) 速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

(注3) 位置繰返し精度

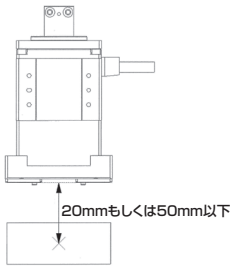
動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(注4) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。
(JIS B 6195)

(注5) グリッパーオプションの張出し制限

グリッパー付き仕様(GM/GL/GW)の張出し制限は、水平は0mm、垂直はグリッパーのフィンガー端面からワーク重心までを20mmもしくは、50mmとしています。※1 右図をご確認ください。
※1 アーム長 250 … 20mm
アーム長 350/450/550/650 … 50mm



動作範囲

腕系切替えの際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

※(注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

IXA スカラロボット 注意事項

(注1) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

(注2) PTP動作時 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、ＰＴＰ命令動作の場合です。
ＣＰ動作命令（補間動作）の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3) 上下軸 押付け力制御範囲

上下軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。
上下軸に何も取付けられていない無負荷時の押す力となります。
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。
下限は設定値が□NNN1805は30%、それ以外のタイプは20%の場合の押付け力です。

(注4) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（JIS B 8432_周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(注5) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボットの第１軸（J1）ベース上部に設置されています。
アーム長180以外の標準タイプNNNはオプションとなります。（オプション型式：LED）
防塵・防滴仕様は設定していません。
コントローラーがエラーを発生した場合などに点灯させることができますが、使用する場合はお客様がコントローラーのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注6) ブレーキ解除 スイッチ

ブレーキ解除スイッチは下記の部分に設置されています。
・アーム長180/300/450/600：第1軸（J1）ベース背面
・アーム長800/1000/1200：ユーザーパネル部
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、
コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

(注7) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。
(JIS B 6195)

(注8) エアパージ圧力

Z軸の動作条件によって、ジャバラの潰れや蛇行が発生する恐れがあります。
このため、スピードコントローラーを介して、徐々に空気を本体に供給するように
バルブ調整を行ってください。

動作範囲

腕系切替えの際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

IXA スカラロボット 注意事項

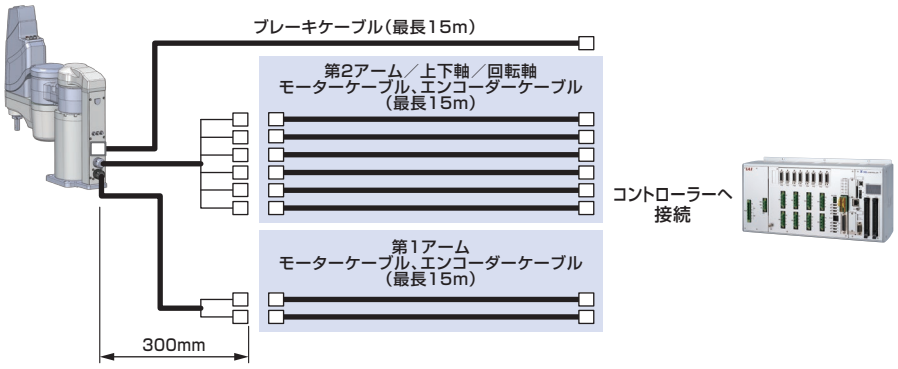
(注9) ケーブル

モーターケーブル、エンコーダーケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記の通りとなります。

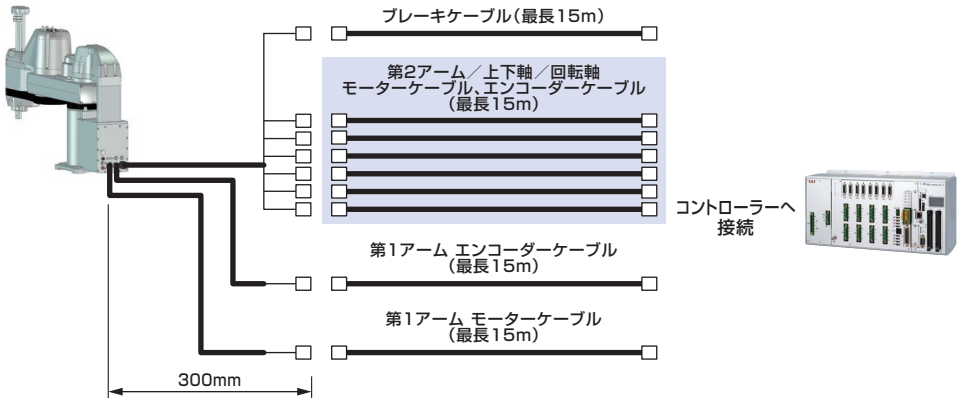
標準タイプ
アーム長180



標準・高速タイプ
アーム長180以外



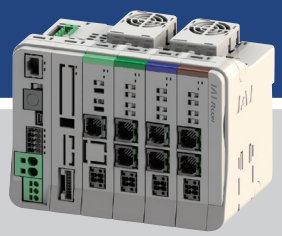
標準・高速・高可搬タイプ
アーム長800/1000/1200



※ (注1)～(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

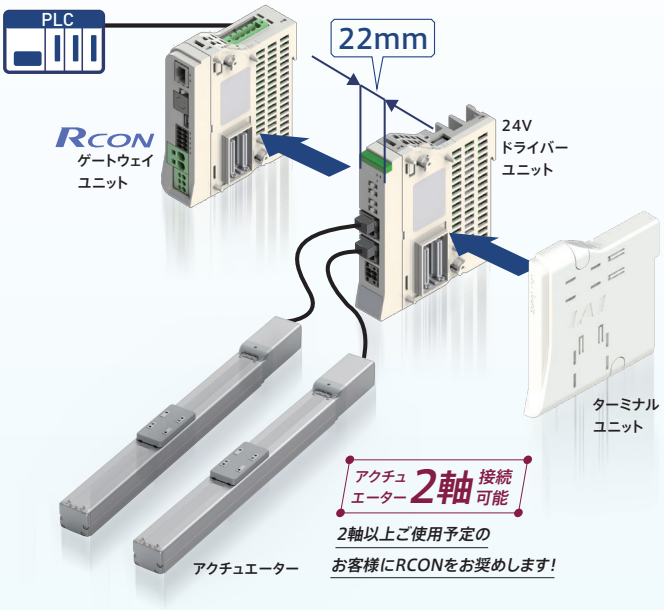
RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



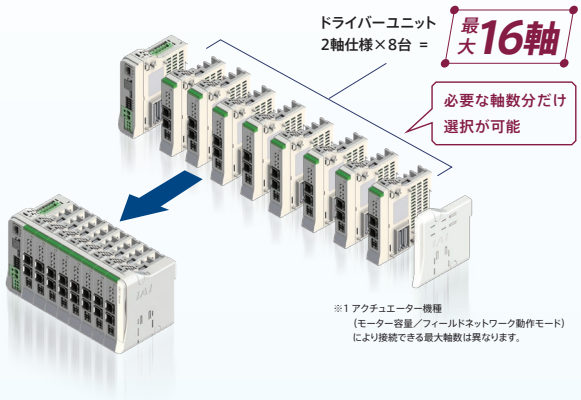
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

横幅22mmのドライバーユニット1台に、アクチュエーターが最大2軸接続できますので、制御盤の省スペース化に最適です。



最大16軸※1のアクチュエーター接続が可能です。

必要な分だけドライバーユニットを増設できますのでスペースの無駄が発生しません。



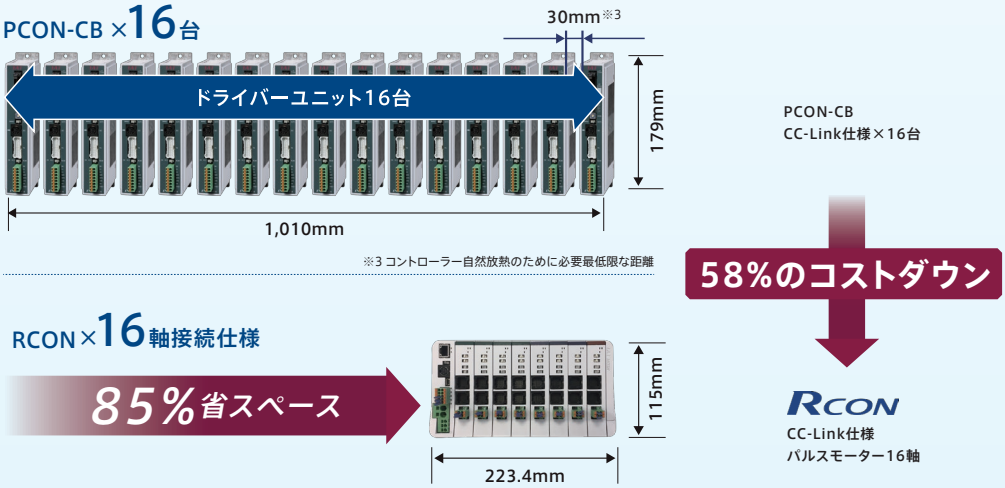
※1 アクチュエーター機種（モーター容量／フィールドネットワーク動作モード）により接続できる最大軸数は異なります。

最大85%※2の制御盤省スペース化と最大58%のコスト削減を実現します。

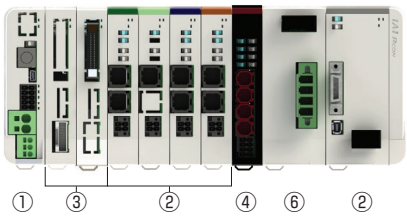
※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

従来タイプ（下記【比較例】）は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。
RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特におすすめです。



型式項目/標準価格





①マスターユニット

型式 **RCON** – □ – □ – □

シリーズ　タイプ　I/O 種類　オプション

GW	標準タイプ
GWG	安全カテゴリー対応タイプ

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
ECM	EtherCAT モーション 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様
ML3	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様
SSN	SSCNET Ⅲ/H 接続仕様

ET	Ethernet 搭載
FU□	ファンユニット装着 (□:装着数を指定、1～8)
TRN	ターミナルユニットなし

※・ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。
・動作時はターミナルユニットが必要です。
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

標準価格

型式		RCON-GW/GWG									
I/O 種類		フィールドネットワーク									
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET	MECHATROLINK	SSCNET Ⅲ/H
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	EtherCAT® 接続仕様	EtherCAT® モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	SSCNET Ⅲ /H 接続仕様
IO 種類型式記号		DV	CC	CIE	PR	EC	ECM	EP	PRT	ML3	SSN
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライバー用ファン付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

②ドライバーユニット

型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　軸数

PC	パルスモーター
PCF	高推力パルスモーター
AC	AC サーボモーター
DC	DC ブラシレスモーター
SC	200V　AC サーボモーター

1	1 軸仕様
2	2 軸仕様

※ タイプ：PCF、SC は、1 軸のみ選択可能

標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

24V 仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P	20 □パルスモーター
	20SP	20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 □パルスモーター
	35P	35 □パルスモーター
	42P	42 □パルスモーター
	42SP	42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
	56P	56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
	86P	86 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	2	2W サーボモーター
	5	5W サーボモーター
	10	10W サーボモーター
	20	20W サーボモーター
	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	30W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

200V 仕様

タイプ：SC 60-750W　モーター 1 軸	30R	30W（RS 用）
	60	60W サーボモータ
	100	100W サーボモータ
	100S	100W サーボモータ（LSA 用）
	150	150W サーボモータ
	200	200W サーボモータ
	200S	200W サーボモータ（LSA、DD 用）
	300S	300W サーボモータ（LSA 用）
	400	400W サーボモータ
	600	600W サーボモータ
	750	750W サーボモータ

③拡張ユニット

型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　I/O ケーブル長さ

EXT	SCON 拡張
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張（NPN 仕様）
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張（PNP 仕様）
NP	PIO（NPN 仕様）
PN	PIO（PNP 仕様）

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※ SCON 拡張（EXT）を選択した場合は選択不要です

標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

⑤簡易アブソユニット

型式 **RCON** – **ABU** – □

シリーズ　アブソユニット　タイプ

P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

型式 **RCON** – **PS2** – **3** – □

シリーズ　タイプ　電源電圧　オプション

3	三相 / 単相 200V

TRN	ターミナルユニットなし

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

⑦ SCON2/SCON コントローラー（RCON-EXT 接続仕様）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 0 – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RCONに接続できないアクチュエーター

		ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
マスターユニット	ユニット	24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/24V ACサーボモーター/DCブラシレスモーター搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源) ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが搭載されているアクチュエーター(RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に「ACR」がないエレシリンダー
		直交型6軸ロボット:CRS			

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター(ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
・EC接続ユニットのみの接続はできません。
必ず、24V/200Vドラバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様接続を含めて接続してください。
・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。「最大接続可能軸数(8-89ページ)をご参照ください。
・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量(8-77ページ)の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット(RCON-EC-4)の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

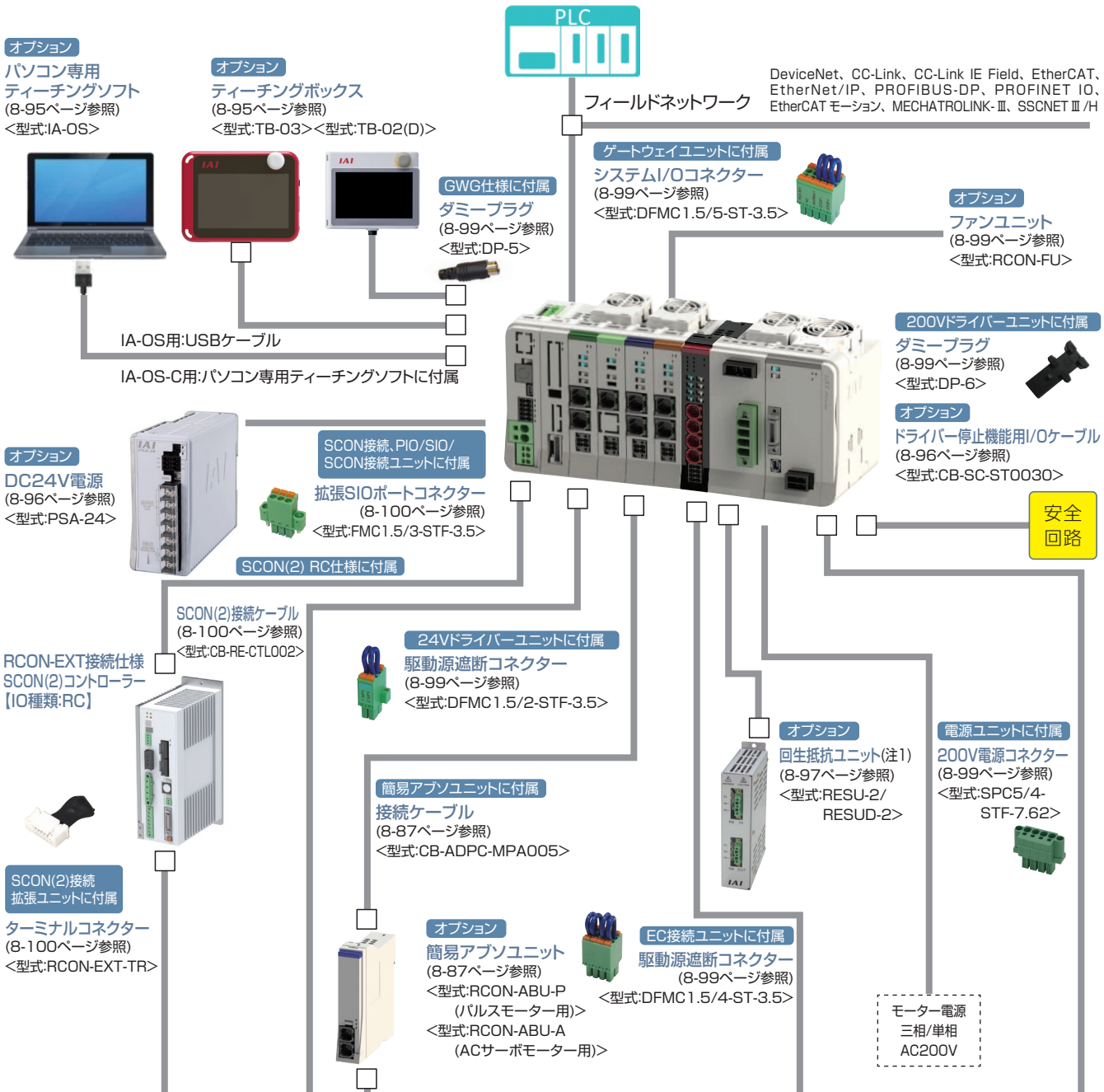
■接続認識

R-unitに接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
↓	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

R-unit (RCON) コントローラー

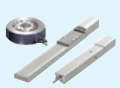
システム構成



接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ



※接続できないアクチュエーターは8-71ページをご参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ



RCA/2シリーズ



RCDシリーズ



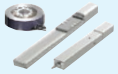
「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ ※2 ※3



「200Vドライバーユニット」と接続

(60W～750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ



※接続できないアクチュエーターは8-71ページをご参照ください。

※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。
ケーブルの単品手配は、8-101ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

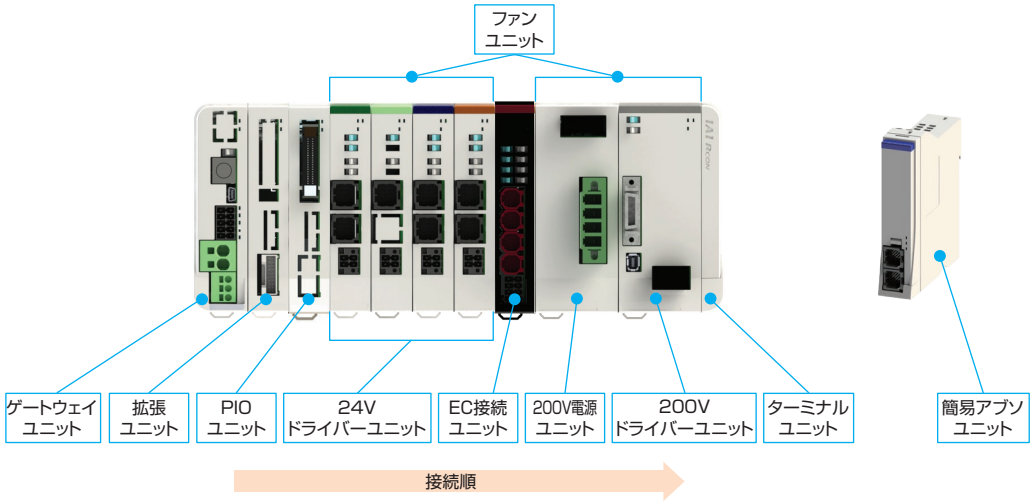
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-97ページをご参照ください。

注1: RCON-SC、RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

ユニット構成

RCON はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクターとなっております。
ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。
正面から見てゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ゲートウェイユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 16	ユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 16	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置 (左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-71ページを参照してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁
マスターユニット / ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	EtherCAT® 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	EtherCAT® モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	SSCNETⅢ/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-86
	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	RCON-EXT-NP-□	
	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN-□	
	PIO (NPN 仕様)	RCON-NP-□	
	PIO (PNP 仕様)	RCON-PN-□	
24V ドライバーユニット	パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PC-1	8-84
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター 1 軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター 1 軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-85
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-85
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-85
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-87
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-87
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-99
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

基本仕様

項目		仕様						
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ～ 230V　± 10%（電源ユニット）						
電源電流		システム構成により異なります						
軸数制御		1 ～ 16 軸　※最大軸数はアクチュエーターやタイプにより制限があります。「接続制限」（8-71 ページ）、「最大接続可能軸数」（8-89 ページ）を参照						
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む） バッテリーレスアブソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ（SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ						
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT®、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT®モーション、MECHATROLINK-Ⅲ、SSCNET Ⅲ/H						
構成ユニット		ゲートウェイユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、EC 接続ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アブソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS-485					
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps					
	USB ポート	通信方式	USB					
		通信速度	12Mbps					
非常停止／イネーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクターを搭載						
データ記憶装置		FRAM　256kbit　（ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット） SRAM　4Mbit　（200V ドライバーユニット）						
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス						
	USB	パソコン専用ティーチングソフト						
拡張入出力		PIO ユニットを最大 8 台接続可能						
Ethernet（オプション）		10/100BASE-T（RJ-45 コネクター）						
		Modbus/TCP						
カレンダー機能	保持機能	約 10 日間						
	充電時間	約 100 時間						
安全カテゴリー対応		B　（安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応）						
保護機能		過電流、湿度異常、エンコーダー断線、過負荷						
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下						
使用周囲温度		（ファンなし）0 ～ 40℃、（ファン付き）0 ～ 55℃　※簡易アブソユニットは 0 ～ 40℃						
使用周囲湿度		5%RH ～ 85%RH（結露、凍結なきこと）						
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと						
耐振動		振動数 10 ～ 57Hz ／振幅：0.075mm、振動数 57 ～ 150Hz ／加速度 9.8m/s^2 XYZ 各方向　掃引時間：10 分　掃引回数：10 回						
耐衝撃性		落下高さ 800mm　1 角 3 稜 6 面						
感電保護機構	24V	クラスⅢ						
	200V	クラスⅠ						
保護等級		IP20						
絶縁耐圧		DC500V　10M Ω						
冷却方式		自然冷却、（オプション）ファンユニットにより強制冷却						
各ユニット間の接続		ユニット連結方式						
設置取付け方法		DIN レール（35mm）取付け						
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アブソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○

※1　フィールドネットワーク(SSN)の場合、RCP5(エンコーダー分解能800)はインクリメンタルの設定として扱われます。

エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種		エンコーダータイプ	数値【pulse/rev】
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6		バッテリーレスアブソ	8192
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2		バッテリーレスアブソ	800
				インクリメンタル	
	AC サーボモーター	RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
		RCA2	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	800
	DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
		LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	1048576
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	AC サーボモーター			バッテリーレスアブソ	16384

発熱量（ユニット 1 台あたり）

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

RCONは接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、
選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200Vドライバーユニットはモーター合計W数が最大接続軸合計W数を超えないことを確認して選定してください。
200V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用DC電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相 AC200V	1,600W
	三相 AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

電源容量

＜制御電源＞

項目	仕様			電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし	0.8A
			Ethernetあり	1.0A
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)		0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)			0.1A
	簡易アブソユニット(全タイプ共通)			0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜モーター電源＞

● 24V ドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット	シリーズ	モーター種類		定格電流	最大電流 省電力設定時	最大電流
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	–	–
			28P※/35P/42P/56P		1.9A	–	–
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	–	–
				高出力設定有効	2.3A	–	3.9A
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	–	–
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	–	3.3A
			10W	標準/高加減速/ 省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W (20S)		1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
		RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	–	4.6A
			5W		1.0A	–	6.4A
			10W		1.3A	–	6.4A
	DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	–	1.5A

※対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

● 200V ドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーター モーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S(シングルスライダー)もしくはM(マルチスライダー)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット (24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

注意

・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。　「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ　カリキュレーター　検索

詳細は、第8巻・8-105ページ参照

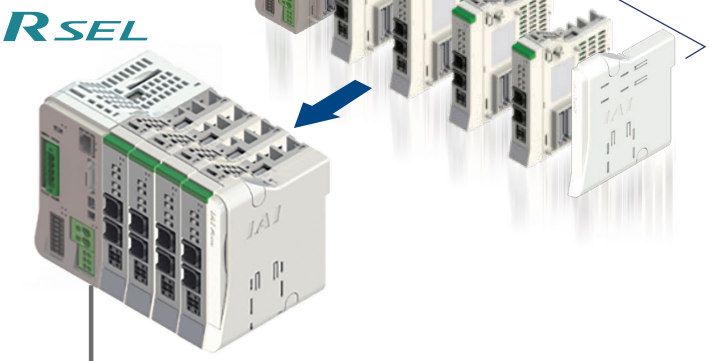
RSEL

ユニット連結型
プログラムコントローラー



最大16軸※1のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

直線・円弧補間動作をサポートします。
さらに接続軸を2グループに分けて
制御ができます。



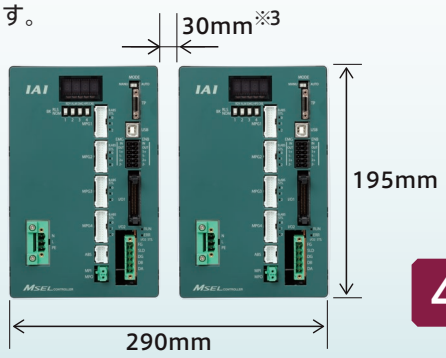
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）により接続できる最大軸数は異なります。

最大 67%※2制御盤省スペース化の実現

※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに4軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると
最大で約67%の制御盤省スペース化が図れます。

MSEL ×2台 (8軸接続)

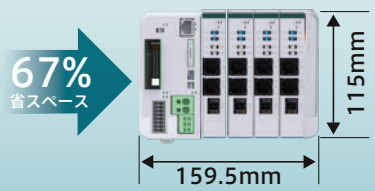


※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

MSEL
CC-Link仕様
8軸（4軸×2台）

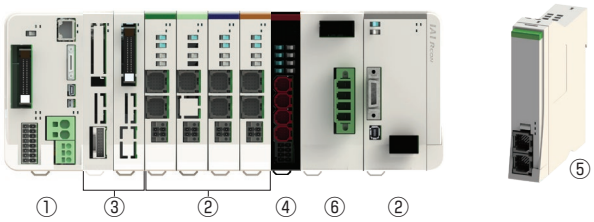
44%のコストダウン

RSEL ×8軸接続仕様



RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

型式項目 / 標準価格



①マスターユニット

型式

RSEL – **G** – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ　タイプ　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　オプション

E	未使用
NP	PIO 仕様（NPN16/16）
PN	PIO 仕様（PNP16/16）
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様（二股コネクター付属）
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様（二股コネクター付属）
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※ I/O 種類で PIO 仕様以外を選択した場合は「0（ケーブルなし）」になります。

FU□	ファンユニット装着（□：装着数を指定、1 ～ 5）
TRN	ターミナルユニットなし

※・ファンユニットはマスターユニットおよび 24V ドライバーユニットに接続する数です。
・動作時はターミナルユニットが必要です。
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

標準価格

型式		RSEL-G									
I/O 種類		未使用	PIO 接続		フィールドネットワーク						
			NPN 仕様	PNP 仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	EtherCAT® 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号		E	NP	PN	DV/DV2	CC/CC2	CIE	PR	EC	EP	PRT
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライバー用ファン付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

②ドライバーユニット

■型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　軸数

PC	パルスモーター
PCF	高推力パルスモーター
AC	AC サーボモーター
DC	DC ブラシレスモーター
SC	200V　AC サーボモーター

1	1 軸仕様
2	2 軸仕様

※ タイプ：PCF、SC は、1 軸のみ選択可能

■標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

24V 仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

200V 仕様

タイプ：SC 60-750W　モーター 1 軸	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W（RS 用） 60W サーボモータ 100W サーボモータ 100W サーボモータ（LSA 用） 150W サーボモータ 200W サーボモータ 200W サーボモータ（LSA、DD 用） 300W サーボモータ（LSA 用） 400W サーボモータ 600W サーボモータ 750W サーボモータ

③拡張ユニット

■型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　I/O ケーブル長さ

EXT	SCON 拡張
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張（NPN 仕様）
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張（PNP 仕様）
NP	PIO（NPN 仕様）
PN	PIO（PNP 仕様）

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※ SCON 拡張（EXT）を選択した場合は選択不要です

■標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

■型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

■標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

⑤簡易アブソユニット

■型式 **RCON** – **ABU** – □

シリーズ　アブソユニット　タイプ

P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

■標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

■型式 **RCON** – **PS2** – **3** – □

シリーズ　タイプ　電源電圧　オプション

3	三相 / 単相 200V

TRN	ターミナルユニットなし

■標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

⑦ SCON コントローラー（RCON-EXT 接続仕様）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 0 – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RSEL に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源) ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ·60W未満 750Wを超えるモーターが搭載されているアクチュエーター(RS-30を除く) ·アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に「ACR」がないエレシリンダー
		直交型6軸ロボット:CRS			

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON2/SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。

・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量(8-123ページ)の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット(RCON-EC-4)の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/ RR8/RR10/ RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	左記以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

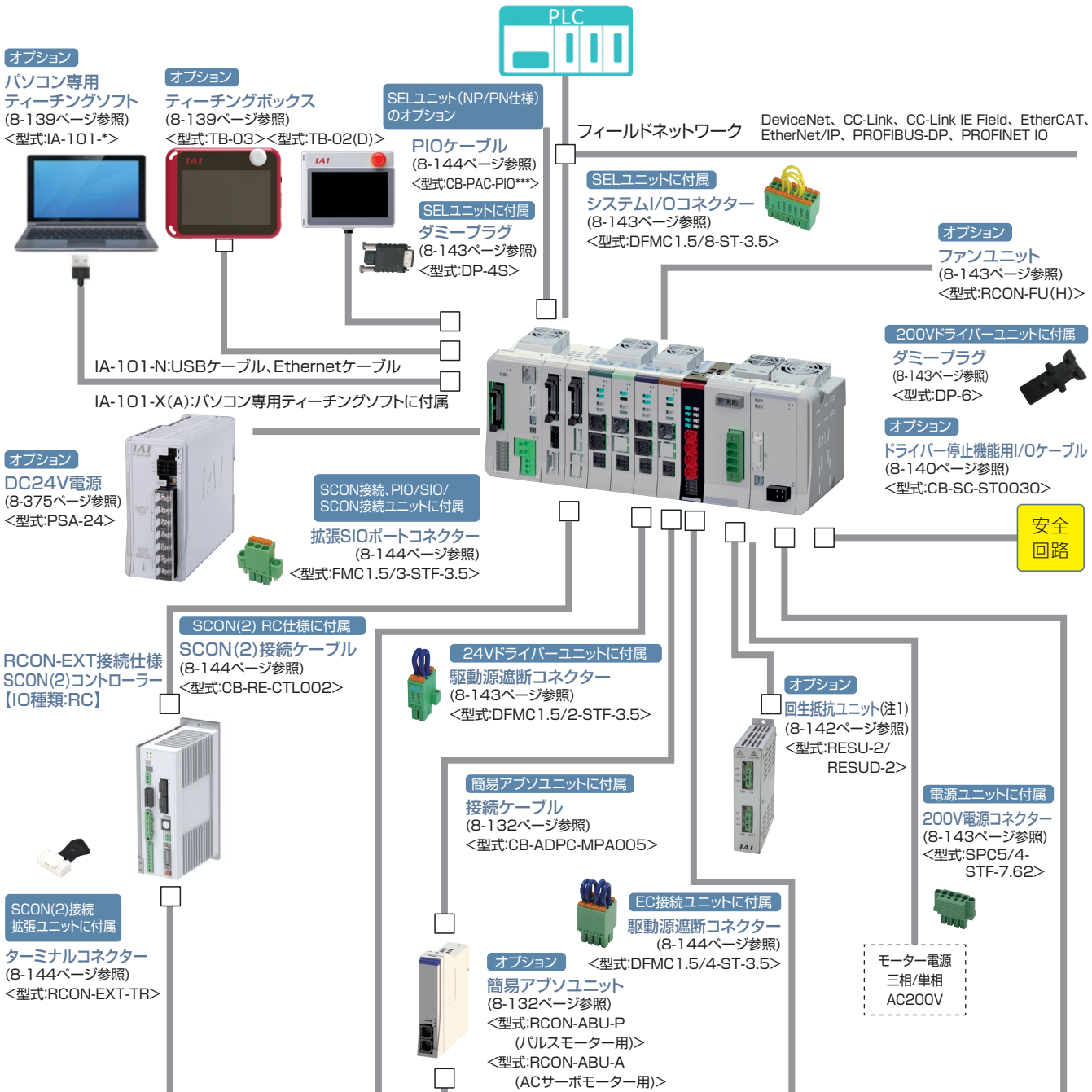
■接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
↓	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

R-unit (RSEL) コントローラー

システム構成



※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-145ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ制御可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

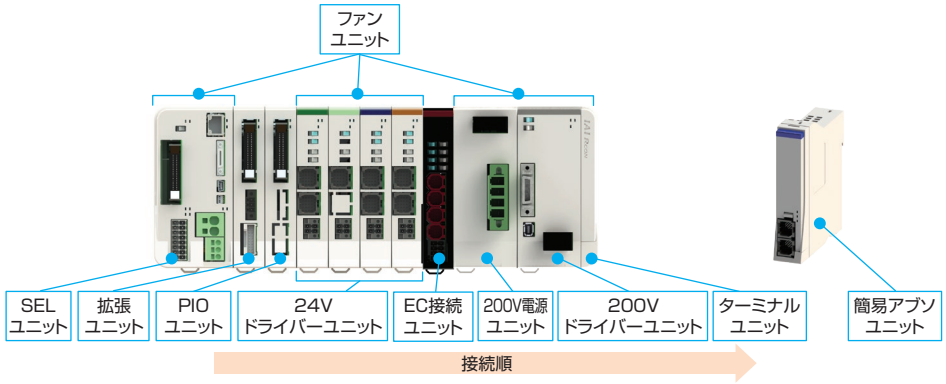
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-141ページをご参照ください。

注1: RCON-SC、RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

ユニット構成

RSEL はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクターとなっております。
ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。
正面から見て SEL ユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 8	24V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 8	200Vドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-117ページを参照してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁
マスターユニット / SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-125
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP	
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN	
	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-126
	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-DV2	
	CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-126
	CC-Link 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-CC2	
	CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-127
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-127
	EtherCAT® 接続仕様	RSEL-G-EC	8-128
	EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-128
	PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-128
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-131
	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	RCON-EXT-NP- □	
	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN- □	
	PIO (NPN 仕様)	RCON-NP- □	
	PIO (PNP 仕様)	RCON-PN- □	
24V ドライバーユニット	パルスモーター1軸仕様	RCON-PC-1	8-129
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター1軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター1軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター1軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-130
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-130
200V ドライバーユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-130
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-132
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-132
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-143
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

基本仕様

項目		仕様	
電源電圧		DC24V ±10% AC200V～230V　±10%　（電源ユニット）	
電源電流		システム構成により異なります	
軸数制御		1～16 軸　※最大軸数はアクチュエーターにより制限があります。「接続制限」（8-117 ページ）を参照	
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT®、EtherNet/IP、 PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、PIO/SIO/SCON 拡張ユニット、PIO ユニット、 電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アブソユニット、EC 接続ユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		通信速度	最大 115.2kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps　フルスピード
		Ethernet（RJ-45）、PSA-24 通信	
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応	
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM（FRAM）※バッテリー不要	
安全カテゴリー対応		B　（安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応）	
安全回路構成		二重化可能	
非常停止入力		B 接点入力（外部給電、二重化可、内部給電より選択可能）	
イネーブル入力		B 接点入力（外部給電、二重化可、内部給電より選択可能）	
速度設定		1 ㎜ /s～　上限はアクチュエーターの仕様による	
加減速設定		0.01G～　上限はアクチュエーターの仕様による	
軸グループ数		2　（1 グループ最大 8 軸）	
プログラム言語		スーパー SEL 言語	
プログラム数		512（入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能）	
プログラムステップ数		20,000 ステップ	
マルチタスクプログラム		16 プログラム	
ポジション数		36,000 ポジション（軸グループ数により可変）	
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト	
	USB	パソコン専用ティーチングソフト	
	Ethernet		
標準入出力（PIO 仕様選択時）		（I/O スロット選択）入力 16 点 / 出力 16 点	
拡張入出力		PIO ユニットを最大 8 台接続可能	
Ethernet		10/100BASE-T（RJ-45 コネクター）	
		XSEL シリアル通信プロトコル（フォーマット B）※ 1	
USB		USB2.0（Mini-B）、XSEL シリアル通信プロトコル（フォーマットB）※ 1	
時計機能	保持時間	約 10 日	
	充電時間	約 100 時間	
SD カード		SD/SDHC（アップデート機能のみ使用）	
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷	
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下	
使用周囲温度		（ファンなし）0～40℃、（ファン付き）0～55℃　※簡易アブソユニットは 0～40℃	
使用周囲湿度		5%RH～85%RH（結露、凍結なきこと）	
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと	
耐振動		振動数 10～57Hz/ 振幅：0.075mm、振動数 57～150Hz/ 加速度 9.8m/s^2 XYZ 各方向　掃引時間：10 分　掃引回数：10 回	
耐衝撃性		落下高さ 800mm　1 角 3 稜 6 面	
感電保護機構	24V	クラスⅢ	
	200V	クラスⅠ	
保護等級		IP20	
絶縁耐圧		DC500V　10 MΩ	
冷却方式		自然冷却、（オプション）ファンユニットによる強制冷却	
各ユニット間の接続		ユニット連結方式	
設置取付け方法		DIN レール（35mm）取付け	

法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アブソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※1　XSELシリアル通信プロトコル（フォーマットB）は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート（優先度:高）、USB、Ethernet（優先度:低）とし低い優先度は無応答となります。

エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種		エンコーダータイプ	数値【pulse/rev】
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6		バッテリーレスアブソ	8192
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2		バッテリーレスアブソ	800
				インクリメンタル	
		WU		バッテリーレスアブソ	8192
	AC サーボモーター	RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
		RCA2	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	800
	DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
		LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	1048576
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	AC サーボモーター			バッテリーレスアブソ	16384

発熱量（ユニット 1 台あたり）

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

RSEL は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、
選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200V ドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

接続電源	最大接続軸数（電源1台当たり）	最大接続モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

電源容量

＜制御電源＞

項目	仕様			電源電流
制御電源容量（ユニット1台当たり）	マスターユニット（ターミナルユニット含む）	SELユニット		1.2A
	24Vドライバーユニット（全タイプ共通）	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり（1軸仕様）		0.4A
		ブレーキあり（2軸仕様）		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット（各ユニット共通）			0.1A
	簡易アブソユニット（全タイプ共通）			0.2A
	EC接続ユニット（1ユニット当たり）			0.1A
	24V仕様　エレシリンダー（1軸当たり）※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様　エレシリンダー（1軸当たり）※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜モーター電源＞

● 24V ドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット	シリーズ	モーター種類		定格電流	最大電流 省電力設定時	最大電流
モーター電源容量（アクチュエーター1軸当たり）	パルスモーター /RCON-PC	RCP2 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	–	–
			28P※1/35P/42P/56P		1.9A	–	–
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	–	–
				高出力設定有効	2.3A	–	3.9A
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A※2	–	3.9A※2
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	–	–
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	–	3.3A
			10W	標準/高加減速/省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W（20S）		1.7A	3.4A	5.1A
			30W		1.3A	2.2A	4.0A
		RCL	2W	標準/高加減速	0.8A	–	4.6A
			5W		1.0A	–	6.4A
			10W		1.3A	–	6.4A
	DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	–	1.5A

※1　対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3
※2　1 台につき、モーターを 2 軸搭載しています。表中の数値はモーター 1 軸分を表しています。

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S(シングルスライダー)もしくはM(マルチスライダー)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

注意

・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。　「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。
アイエイアイ　カリキュレーター　検索

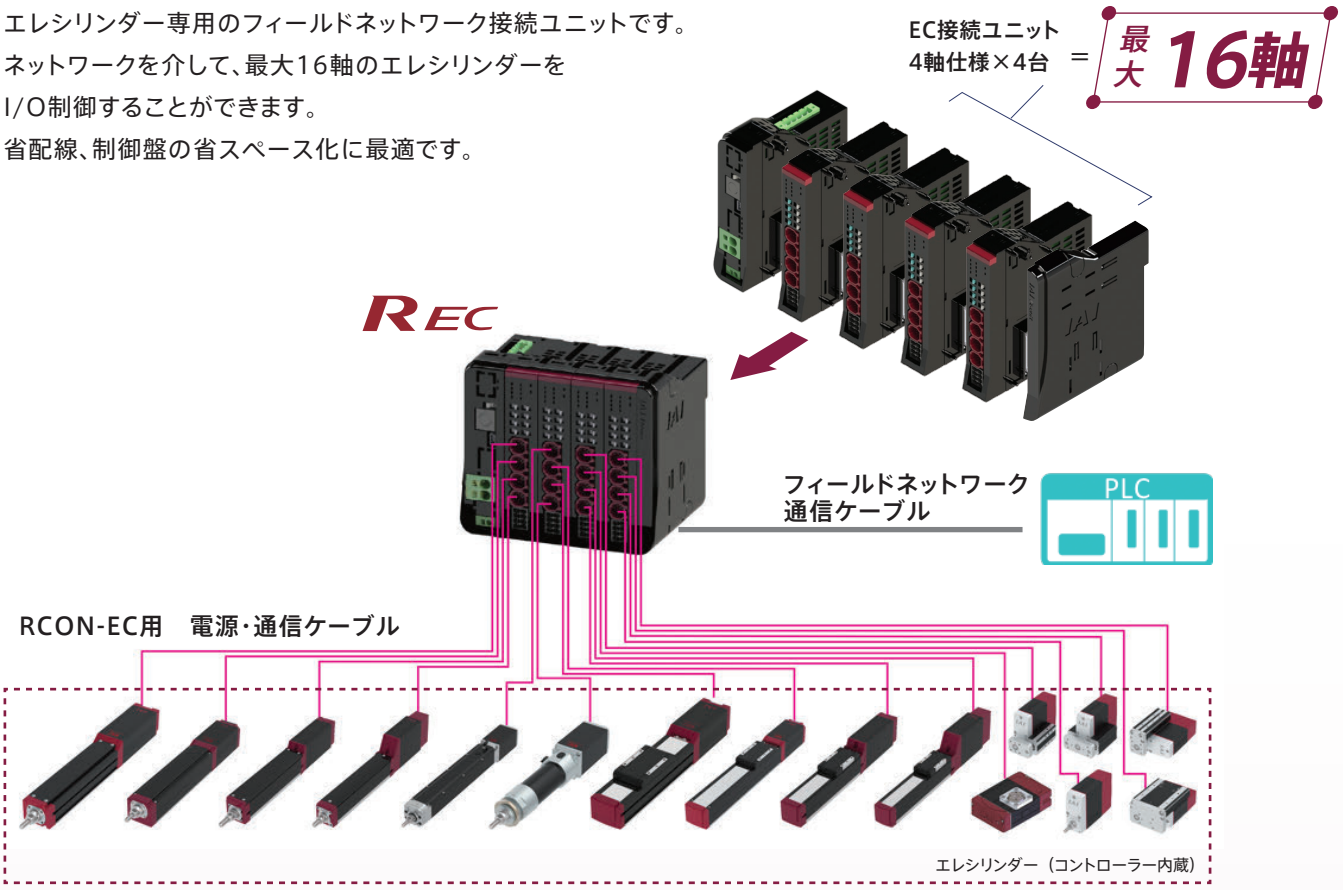
REC

エレシリンダー専用
駆動ユニット



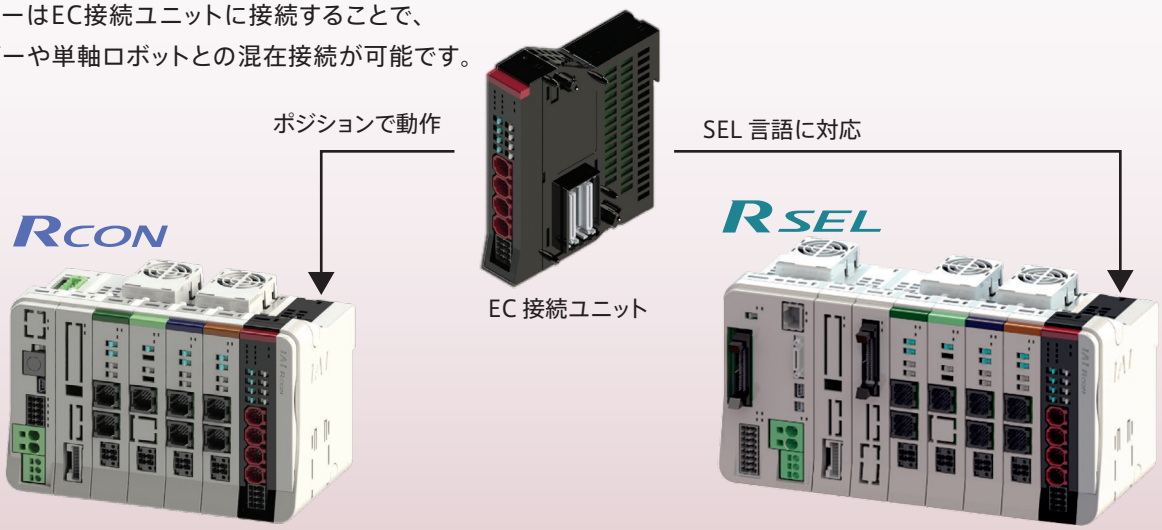
エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。
ネットワークを介して、最大16軸のエレシリンダーを
I/O制御することができます。
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

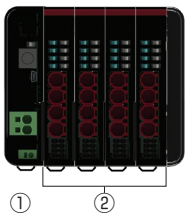


EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、
ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。



型式項目



①マスターユニット

■型式 **REC** – **GW** – □ – □

シリーズ　タイプ　I/O 種類　オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

TRN	ターミナルユニットなし

※ 動作時はターミナルユニットが必ず必要です。

■標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
	CC-Link	CC-Link IE Field	DeviceNet	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFIBUS	PROFINET
	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT
標準価格	–	–	–	–	–	–	–

② EC 接続ユニット

■型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

■標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	–

■ R-unit に接続できないアクチュエーター

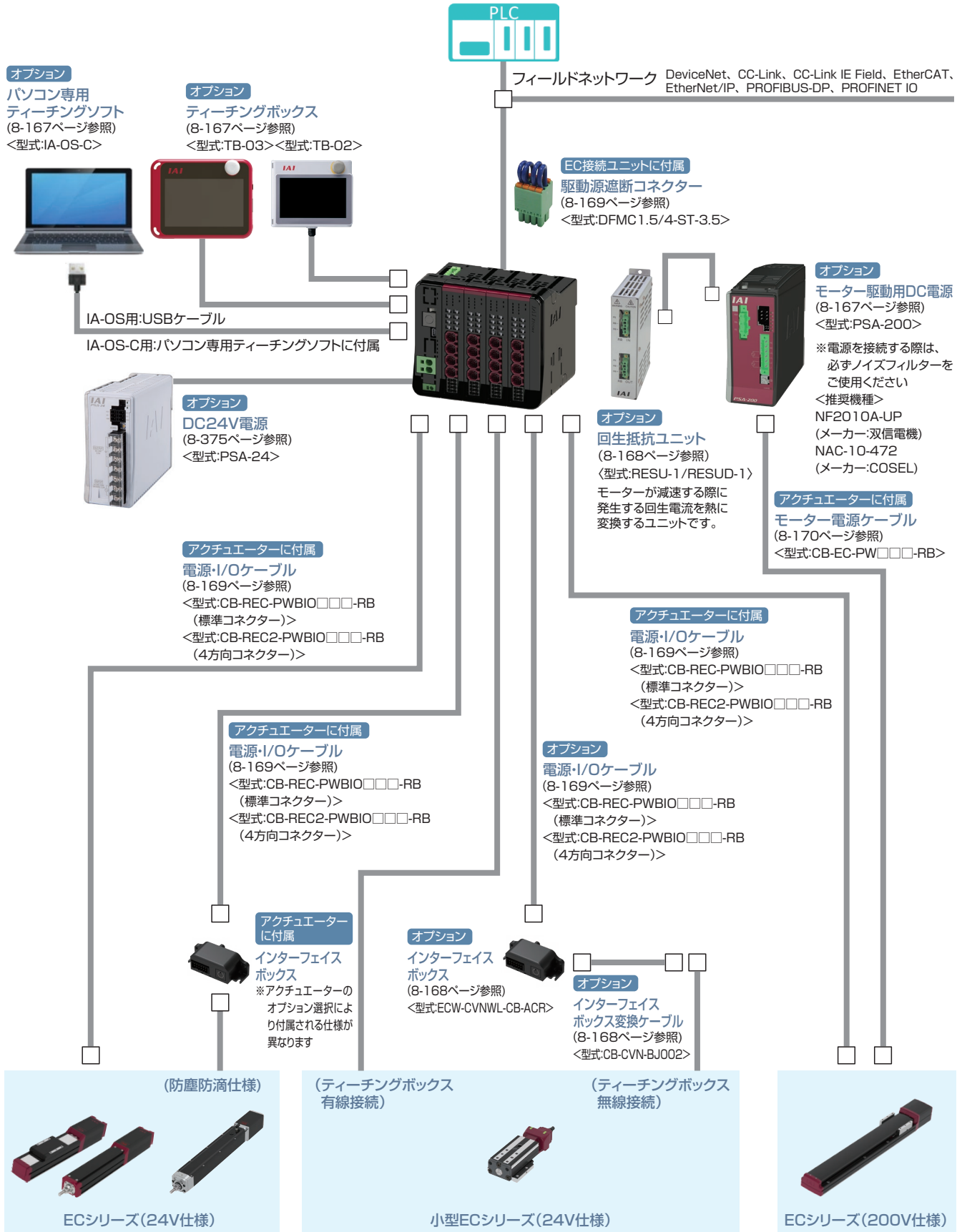
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■接続制限

・接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
・以下機種をEC接続ユニット（RCON-EC-4）の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4（1ユニット）	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

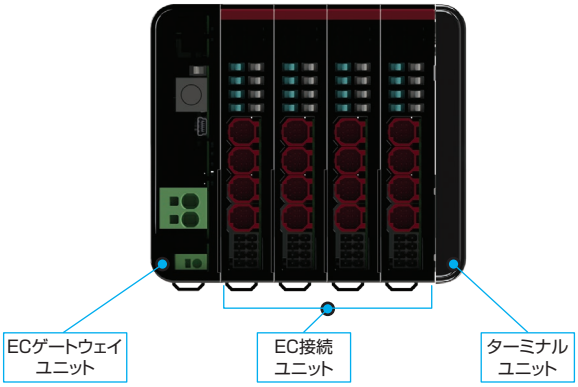
システム構成



(注)・エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。
・デジタルスピコンティーチング[TBD-1]はRECに接続できません。

ユニット構成

REC はユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクターとロック構造となっています。
ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。
正面から見て EC ゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
EC ゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC 接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能 (最大接続軸数は 16 軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-154ページを参照してください。

製品名		型式	参照頁
マスターユニット / EC ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-159
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-159
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-160
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-160
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-161
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-161
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-162
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-163
ターミナルユニット	REC 用	RCON-GW-TRE	8-163

基本仕様

項目		仕様	
電源電圧		DC24V ±10%	
電源電流		システム構成により異なります	
軸数制御		1～16 軸	
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアブソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、 PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット	
データ入力方式		ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス
		USB	パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-485
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps　フルスピード
非常停止 / イネーブル動作		EC 接続ユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクターを搭載	
使用周囲温度		0～55℃	
使用周囲湿度		5%RH～85%RH（結露、凍結なきこと）	
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと	
耐振動		振動数 10～57Hz/ 振幅：0.075mm、振動数 57～150Hz/ 加速度 9.8m/s^2 XYZ 各方向　掃引時間：10 分　掃引回数：10 回	
耐衝撃性		落下高さ 800mm　1 角 3 稜 6 面	
感電保護機構		クラスⅢ	
保護等級		IP20	
絶縁耐圧		DC500V　10 MΩ	
冷却方式		自然冷却	
各ユニット間の接続		ユニット連結方式	
設置取付け方法		DIN レール（35mm）取付け	
法令・規格	ユニット名称	EC ゲートウェイユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○
	UL	○	○

エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値【pulse/rev】
EC 接続ユニット	EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3	EC	インクリメンタル	32768
	S2/B8SS/S1□(X)/ RR2/RP3/GD3/ CRP□/CGD□/ TC3/TW3/CTC□/ GRBP□(W)/GRC□/ GRST3/RTB4		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	16384
	上記以外の機種			800

突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
EC 接続ユニット	RCON-EC	（4 軸接続の場合）	40A

電源容量

REC は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、
選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200V ドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

電源容量
＜制御電源＞

項目	仕様			電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ECゲートウェイユニット		0.8A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様　エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様　エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

● EC 接続ユニット (24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター / 接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			S7/R7/RR7/B7/GRST7	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRST6/GRTR14/RTC12/SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			ST15	□42	–	2.3A	3.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/GRB10/GRB13		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4	□28	–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP	750	1408	4225

注意

・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。　「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。
アイエイアイ　カリキュレーター　検 索

RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用
ユニット連結型コントローラー

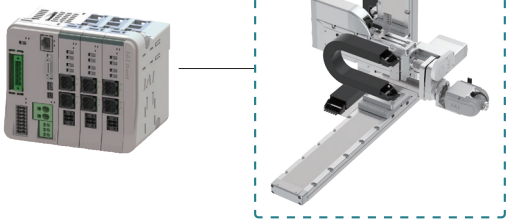


特長

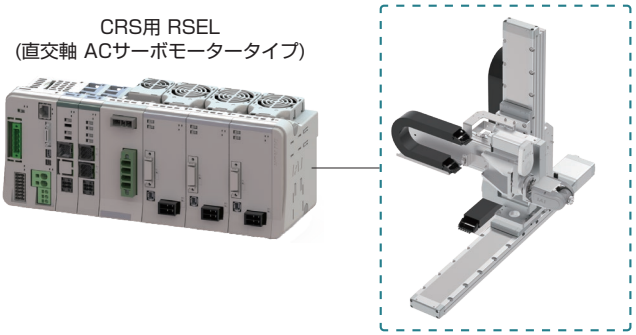
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、
直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。
ユニットの構成内容は、8-173ページをご確認ください。

CRS用 RSEL
（直交軸パルスモータータイプ）



CRS用 RSEL
（直交軸 ACサーボモータータイプ）

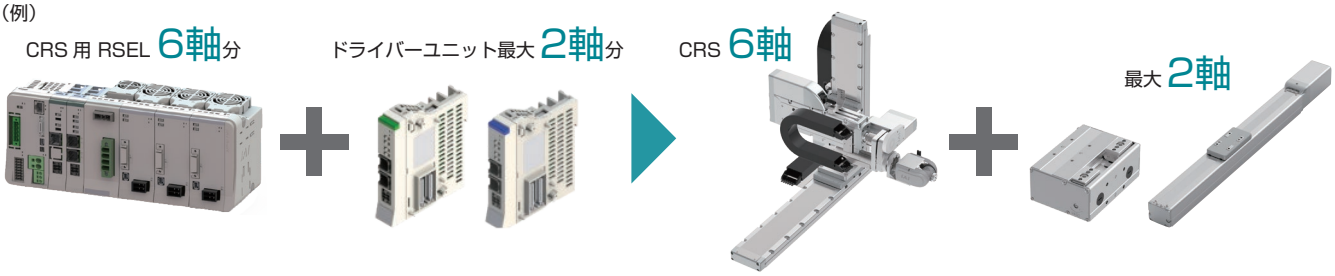


2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。
そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(※)が可能です。
(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-173ページをご参照ください。

（例）

CRS 用 RSEL 6軸分 ＋ ドライバーユニット最大 2軸分 ▶ CRS 6軸 ＋ 最大 2軸



シミュレーションソフト

ロボット本体がなくても、XSEL用パソコン専用ティーチングソフトを使用して、ロボットの動きを確認できます。さらに、サイクルタイムの計算もできます。
詳細は8-415ページをご参照ください。





機種一覧

コントローラータイプ	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	 ※付加軸無しの場合の外観です。						 ※付加軸無しの場合の外観です。			
標準価格	–						–			

(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目

RSEL - [シリーズ] - [タイプ] - [I/O種類] - [I/Oケーブル長] - [オプション]

タイプ

SXBA	CRS-XBA用
SXBB	CRS-XBB用
SXGA	CRS-XGA用
SXGB	CRS-XGB用
SXZCY	CRS-XZCY用
SXZCZ	CRS-XZCZ用
SXZDY	CRS-XZDY用
SXZDZ	CRS-XZDZ用
SXZEY	CRS-XZEY用
SXZEZ	CRS-XZEZ用

I/O種類

E	未使用
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
DV2	DeviceNet接続仕様 (二股コネクター付属)
CC	CC-Link接続仕様
CC2	CC-Link接続仕様 (二股コネクター付属)
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

I/Oケーブル長

0	ケーブル無し
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

(※) I/O種類でPIO仕様以外を選択した場合は、「0(ケーブル無し)」を選択してください。

オプション

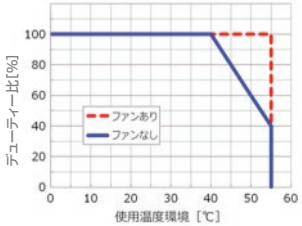
FN	ファンユニット

(※) このオプションを選択すると、RSEL-GとRCON-PCにファンユニットが付きます。(RCON-SCは標準でファンユニット付きです)

タイプ別ファンユニットの付属数は以下となります。

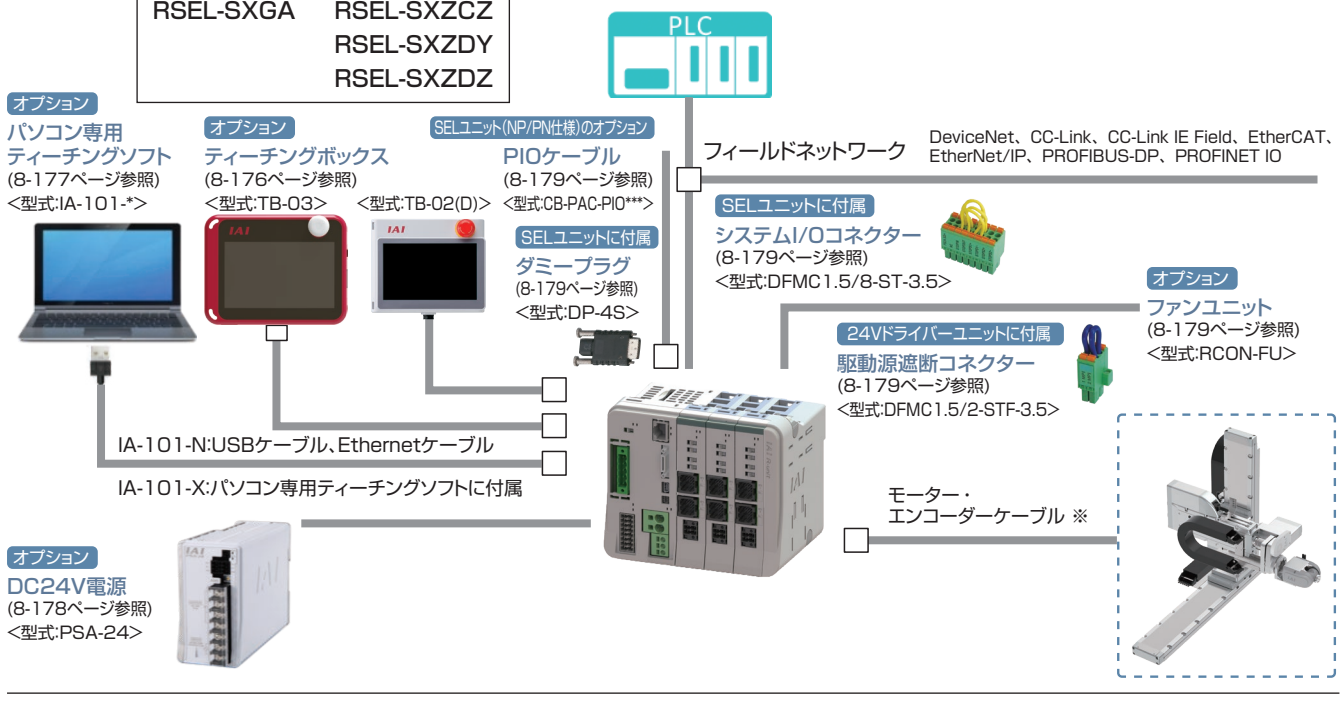
タイプ	ファンユニット数
SX□A SXZC□ SXZD□	3個
SX□B SXZE□	2個

SELユニット・ドライバーユニットの使用温度範囲は0～55°Cです。
ただし、SELユニットは40℃を超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。
また、ドライバーユニットはファンユニット有無による温度ディレーティングがあります。
ファンユニットなしの場合、0～40°Cではディレーティングなしで動作可能ですが、
0～55°Cでは5°Cにつき20%ずつアクチュエーターの動作デューティー比を下げる必要があります。

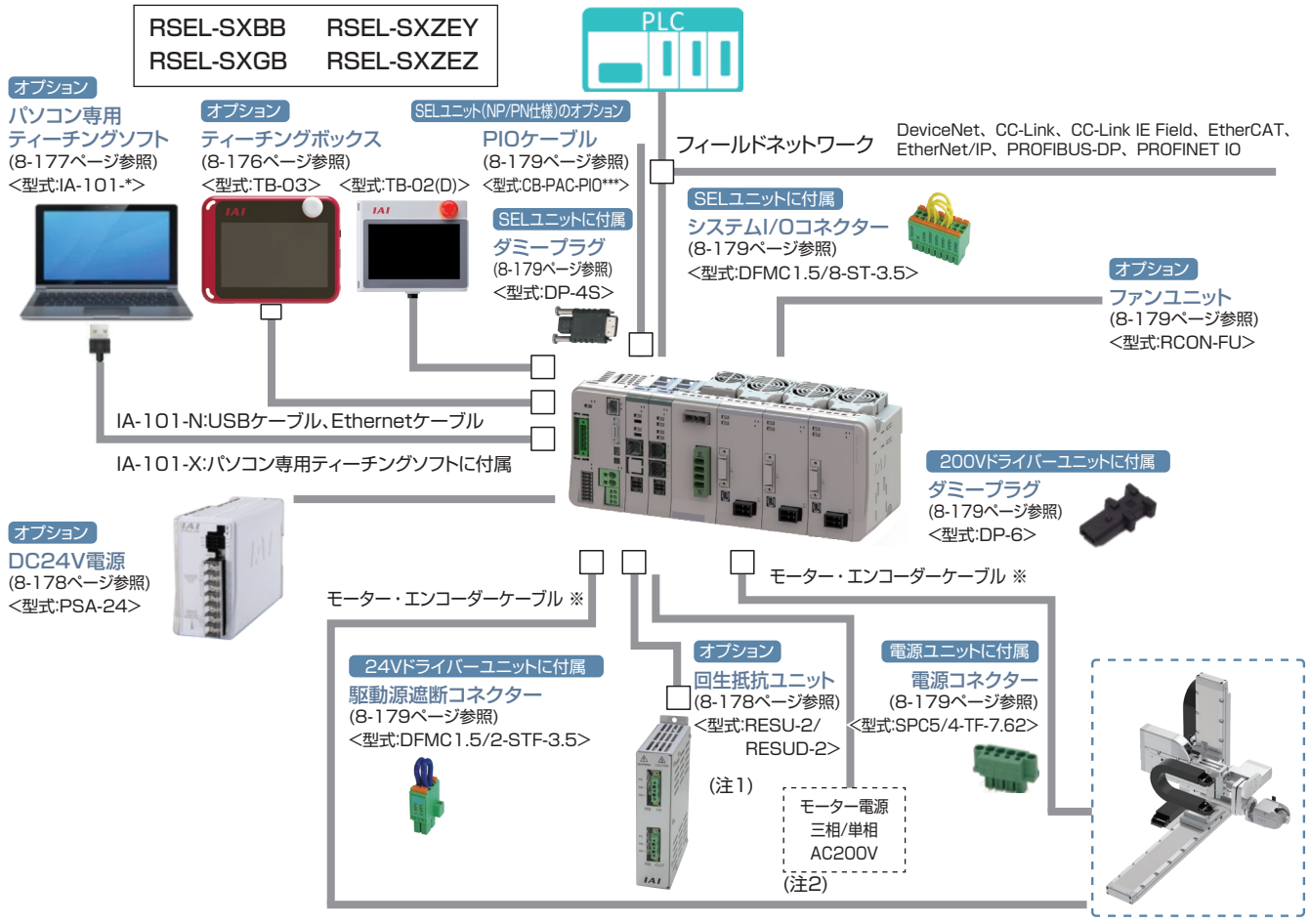


システム構成

RSEL-SXBA　RSEL-SXZCY
RSEL-SXGA　RSEL-SXZCZ
RSEL-SXZDY
RSEL-SXZDZ



RSEL-SXBB　RSEL-SXZEY
RSEL-SXGB　RSEL-SXZEZ



注1: RCON-SC、RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。
カリキュレーターソフトは、
弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

アイエイアイ　カリキュレーター　検索

注2: 装置をCEマーキング相当にする場合はノイズフィルターを取り付けてください。
・ノイズフィルター推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカーCOSEL)
単相 NBH-20-432(メーカーCOSEL)

注3: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-180ページをご参照ください。

基本仕様

項目		仕様	
電源電圧		DC24V ±10% AC200V～230V　±10%　（200V 電源ユニット）	
電源電流		システム構成により異なります	
軸数制御		1～8 軸	
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アブソユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		通信速度	最大 115.2kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps　フルスピード
		Ethernet（RJ-45）、PSA-24 通信	
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応	
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM（FRAM）※バッテリー不要	
安全カテゴリー対応		B　（外部回路により 4 まで対応）	
安全回路構成		二重化可能	
非常停止入力		B 接点入力（外部給電、二重化可、内部給電より選択可能）	
イネーブル入力		B 接点入力（外部給電、二重化可、内部給電より選択可能）	
速度設定		1 ㎜ /s～　上限はアクチュエーターの仕様による	
加減速設定		0.01G～　上限はアクチュエーターの仕様による	
軸グループ数		2　（1 グループ最大 8 軸）	
プログラム言語		スーパー SEL 言語	
プログラム数		512（入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能）	
プログラムステップ数		20,000 ステップ	
マルチタスクプログラム		16 プログラム	
ポジション数		36,000 ポジション（軸グループ数により可変）	
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト	
	USB	パソコン専用ティーチングソフト	
	Ethernet		
標準入出力		（I/O スロット選択）入力 16 点 / 出力 16 点	
拡張入出力		PIO ユニットを最大 8 台接続可能	
Ethernet		10/100BASE-T（RJ-45 コネクター）	
		XSEL シリアル通信プロトコル（フォーマット B）※ 1	
USB		USB2.0（Mini-B）、XSEL シリアル通信プロトコル（フォーマットB）※ 1	
時計機能	保持時間	約 10 日	
	充電時間	約 100 時間	
SD カード		SD/SDHC（アップデート機能のみ使用）	
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷	
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下	
使用周囲温度		（ファンなし）0～40℃、（ファン付き）0～55℃　※簡易アブソユニットは 0～40℃	
使用周囲湿度		5%RH～85%RH（結露、凍結なきこと）	
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと	
耐振動		振動数 10～57Hz/ 振幅：0.075mm、振動数 57～150Hz/ 加速度 9.8m/s^2 XYZ 各方向　掃引時間：10 分　掃引回数：10 回	
耐衝撃性		落下高さ 800mm　1 角 3 稜 6 面	
感電保護機構	24V	クラスⅢ	
	200V	クラスⅠ	
保護等級		IP20	
絶縁耐圧		DC500V　10 MΩ	
冷却方式		自然冷却、（オプション）ファンユニットによる強制冷却	
各ユニット間の接続		ユニット連結方式	
設置取付け方法		DIN レール（35mm）取付け	

法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アブソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※1　XSELシリアル通信プロトコル（フォーマットB）は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート（優先度:高）、USB、Ethernet（優先度:低）とし
低い優先度は無応答となります。

RCP6S コントローラー仕様

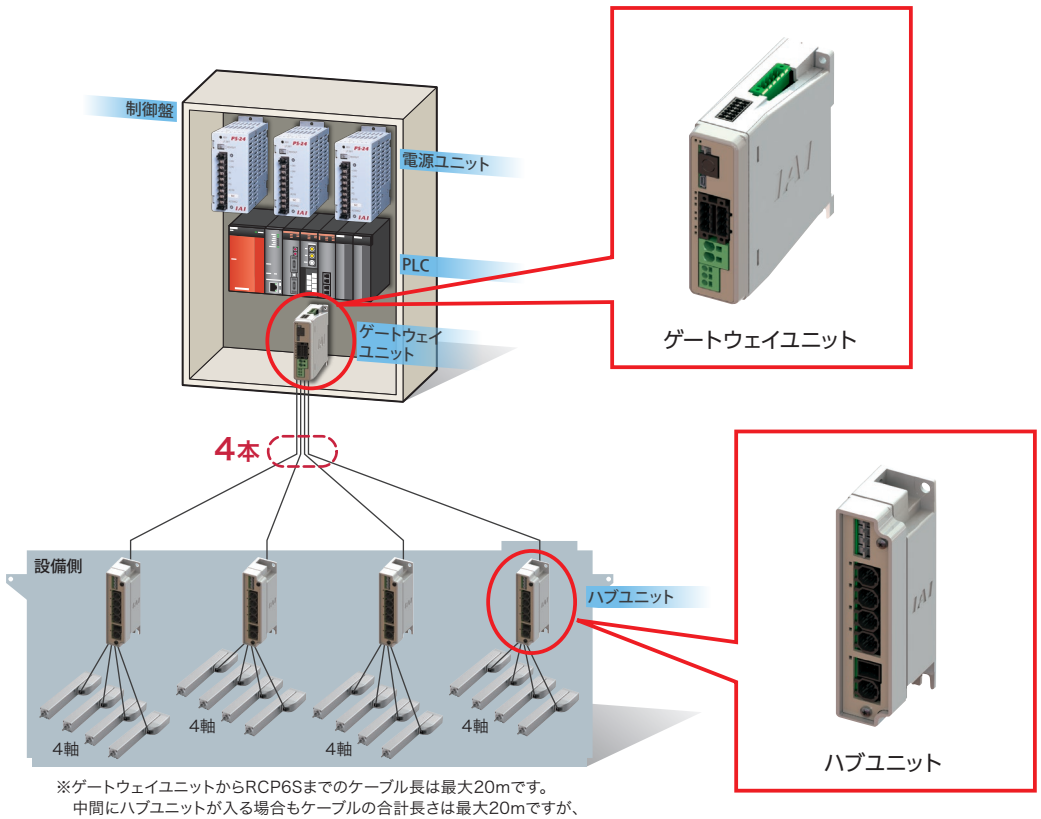
RCP6S　コントローラー内蔵型アクチュエーター
コントローラー仕様

CE RoHS 10

特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※（ハブユニットを中継）の運転が省配線で実現できます。
ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。
※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は8-183ページをご確認ください。

RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



※ゲートウェイユニットからRCP6Sまでのケーブル長は最大20mです。
中間にハブユニットが入る場合もケーブルの合計長さは最大20mですが、
ゲートウェイユニットからハブユニットまでのケーブル長は10m以下となります。

RCP6S周辺機器

RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

○ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →8-183ページ
○ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →8-187ページ
○PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →8-188ページ
○RCP6Sゲートウェイ用コントローラー
…RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラー →8-189ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

型式構成

RCM — P6GW □ — □

RCM：シリーズ　P6GW：タイプ　□：フィールドネットワーク種類

無記入	標準仕様
G	安全カテゴリー対応

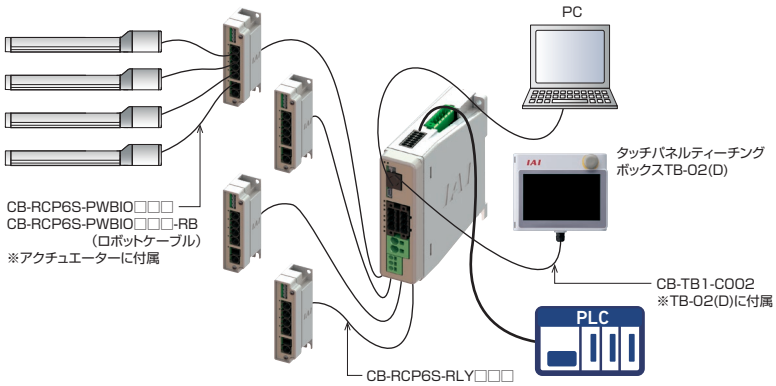
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	–
DeviceNet 仕様	–
PROFIBUS-DP 仕様	–
EtherCAT 仕様	–
EtherNet/IP 仕様	–
PROFINET IO 仕様	–
安全カテゴリー CC-Link 仕様	–
安全カテゴリー DeviceNet 仕様	–
安全カテゴリー PROFIBUS-DP 仕様	–
安全カテゴリー EtherCAT 仕様	–
安全カテゴリー EtherNet/IP 仕様	–
安全カテゴリー PROFINET IO 仕様	–

※安全カテゴリー仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

接続イメージ



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸※1(ハブユニット※2を中継)接続することができます。
ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要となる配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。
また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。
※2 ハブユニット:8-187ページ参照

接続可能軸数

ゲートウェイユニットに関しての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接数値	簡易直値	ポジショナー1	ポジショナー2	ポジショナー3	ポジショナー5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

この製品は単体で使用できません。
必ずゲートウェイユニットと併用してください。



特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。
ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。
※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。
詳細は8-183ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成

RCM — P6HUB — □

RCM：シリーズ　P6HUB：タイプ　□：本体取付け仕様

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	–
DIN レール取付け仕様	–

PCON-CB/CFB

RCP6/RCP5/RCP4< 高出力設定(パワーコン)対応 >/
RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー

CE(※1) RoHS 10 cULus



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特 長

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が
動作できます。位置データを保持するための
バッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、
装置のコストダウンに貢献します。
分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。

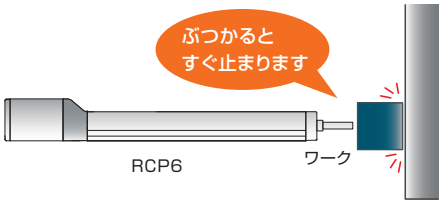


2 パワーコン®搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出力ドライバー)を搭載しました。
パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

3 衝突検出機能搭載

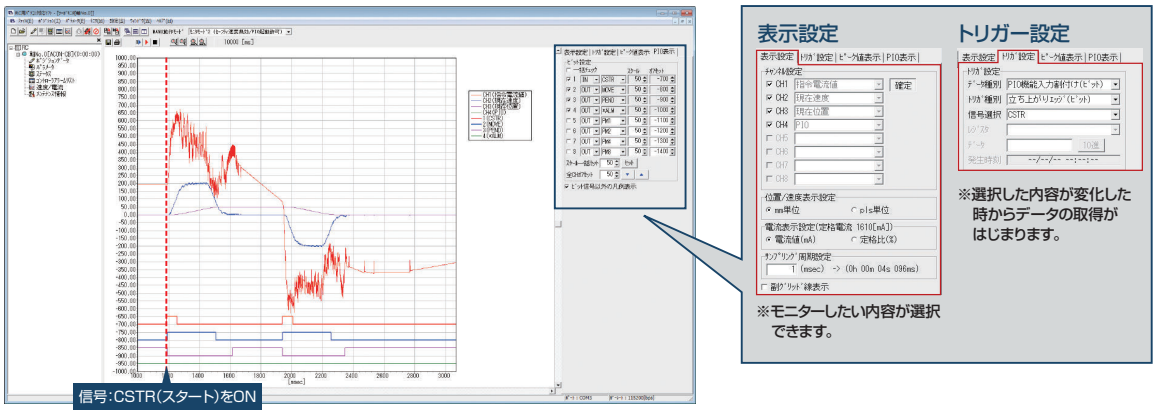
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、
速やかに停止する機能です。
負荷があまりかからず停止するので、
機械の損傷を軽減できます。



4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



機種一覧／価格

型式		PCON-CB·CGB/CFB·CGFB											
外観													
I/O種類		ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ									
				DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
				DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	PROFIBUS-DP接続仕様	CompoNet接続仕様	MECHATROLINK-I/II接続仕様 ※1	MECHATROLINK-III接続仕様 ※1	EtherCAT接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリー単体付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリーユニット付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリーなし	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

※1 MECHATROLINK -I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK -III は、標準サーボプロファイルに対応しています。

型式項目

PCON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — 0 — □ — □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / 簡易アブソ / 本体取付け仕様

タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ
CFB	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
CGFB	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

モーター種類

20P	20□	42SP	42□
20SP	20□	56P	56□
28P	28□	56SP	56□
28SP	28□	60P	60□
35P	35□	86P	86□
42P	42□		

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈28SP対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「28SP」
RCP2-RA3C

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧

0	DC24V

簡易アブソ

(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
AB	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様 (バッテリーなし)

※PCON-CFB·CGFBは簡易アブソ仕様には対応していません。
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。担当営業までお問合わせください。

本体取付け仕様

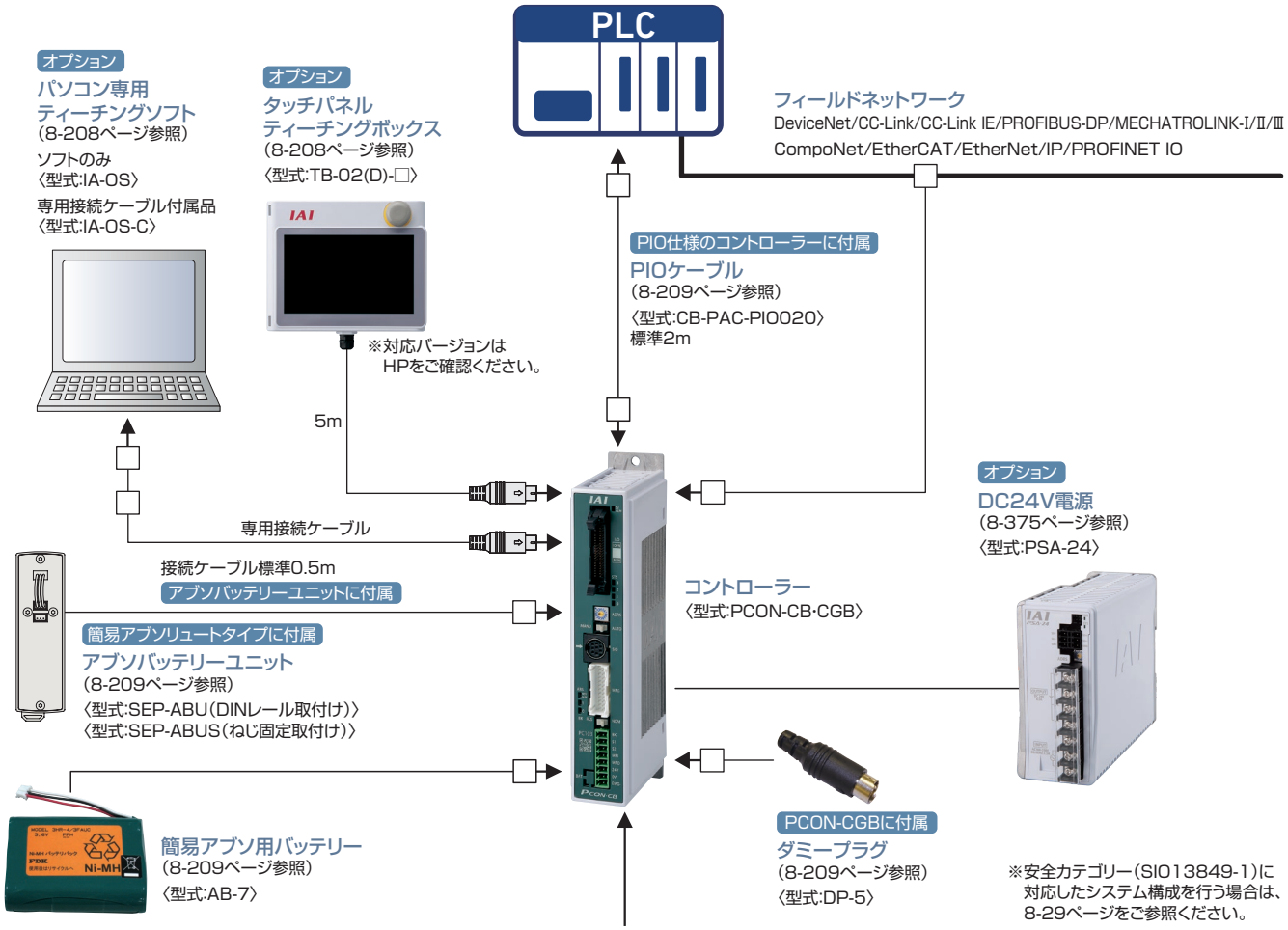
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

※アブソバッテリーユニットの取付け仕様(ねじ固定、DINレール取付け)は、コントローラーの取付け仕様と同一になります。

PCON-CB/CFB コントローラー

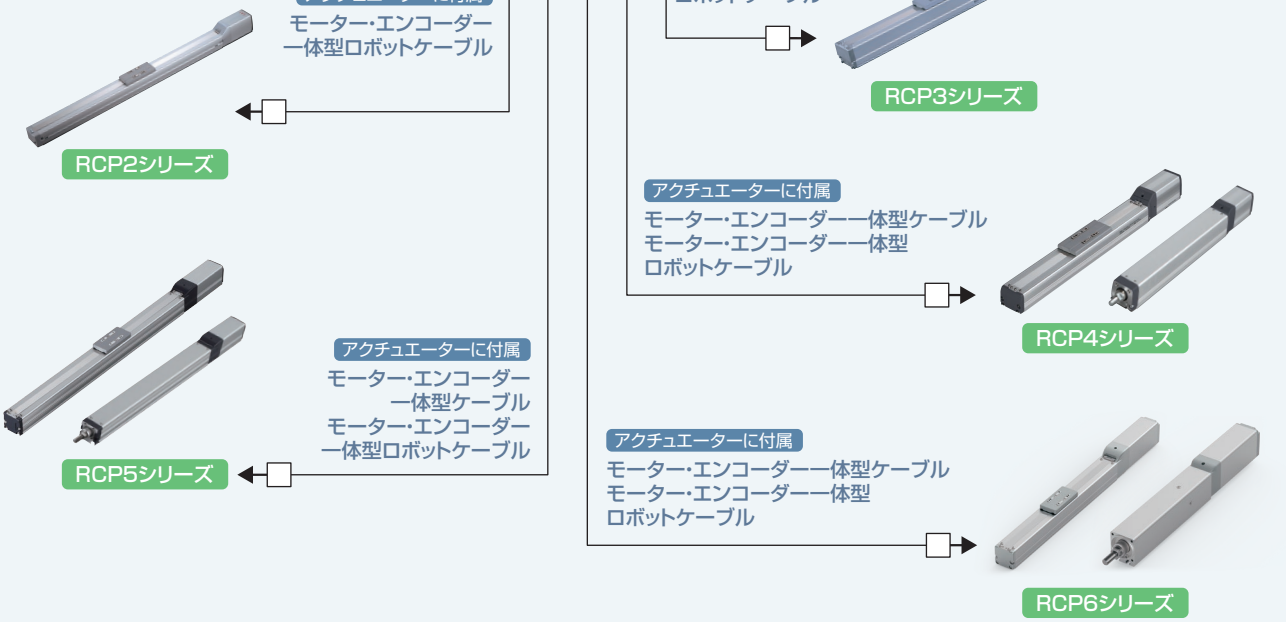
システム構成

■〈PCON-CB･CGB〉



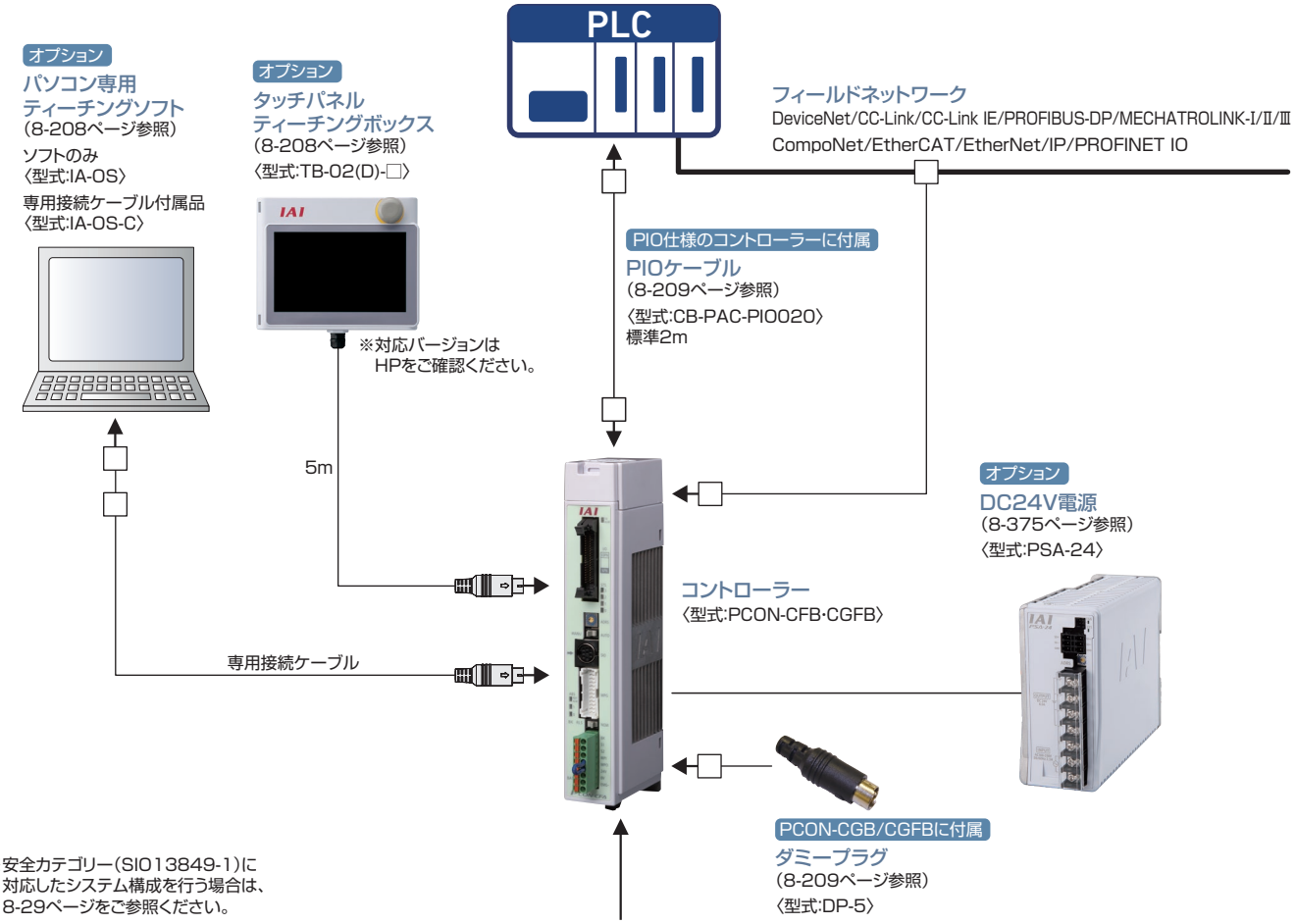
〈接続可能アクチュエーター〉

※アクチュエーターの種類によってモーター･エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は8-210ページをご参照ください。



システム構成

■〈PCON-CFB･CGFB〉

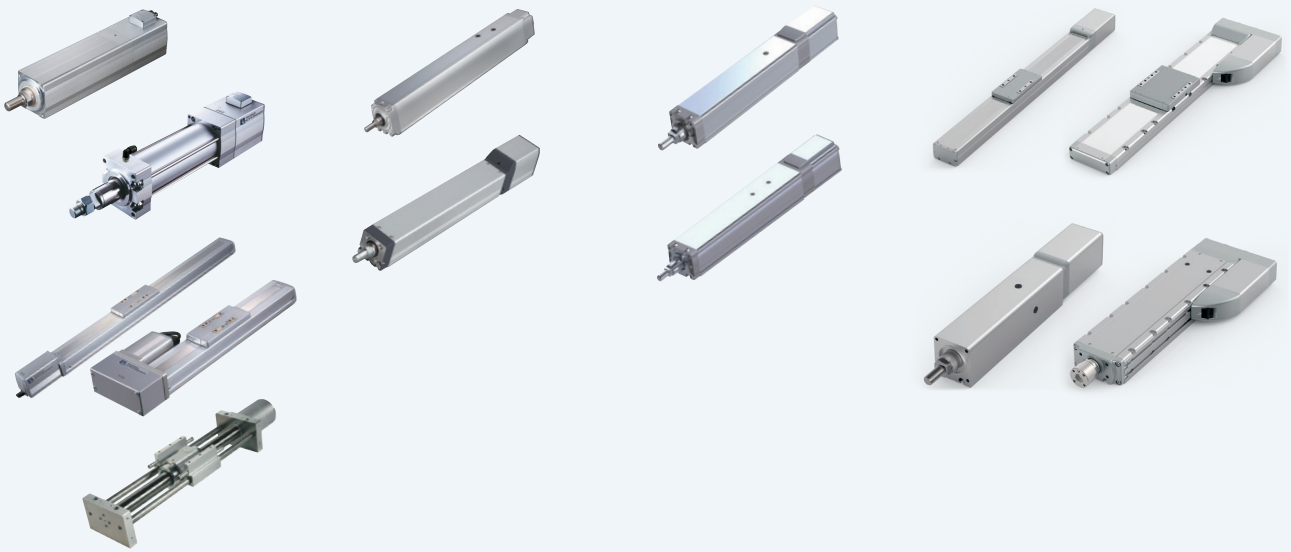


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に
対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉

※アクチュエーターの種類によってモーター･エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は8-210ページをご参照ください。

RCP2シリーズ	RCP4シリーズ	RCP5シリーズ	RCP6シリーズ
アクチュエーターに付属 モーター･エンコーダー一体型ケーブル モーター･エンコーダー一体型ロボットケーブル	アクチュエーターに付属 モーター･エンコーダー一体型ケーブル モーター･エンコーダー一体型ロボットケーブル	アクチュエーターに付属 モーター･エンコーダー一体型ケーブル モーター･エンコーダー一体型ロボットケーブル	アクチュエーターに付属 モーター･エンコーダー一体型ケーブル モーター･エンコーダー一体型ロボットケーブル



PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-Ⅰ/Ⅱ接続仕様は、CEマーク非対応

特　徴

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



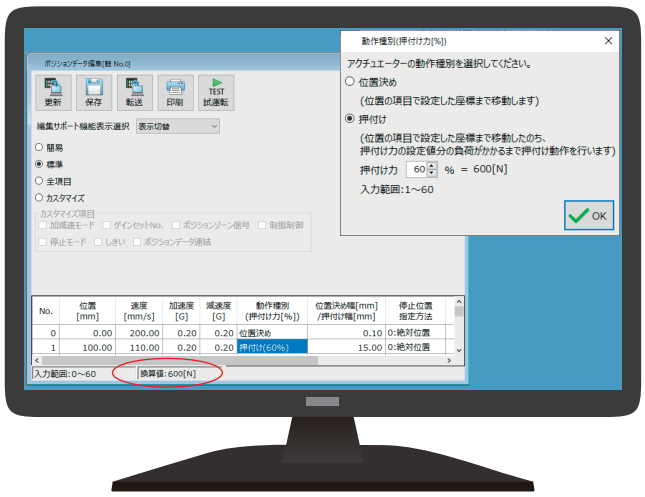
2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。
荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、
ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの 押付け(%) を換算した 目標荷重(N) で表示します。
衝突検出機能が無効な場合は しきい(%) も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】



IA-OS：ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



TB-02：ポジション編集画面

機種一覧／価格

型式	PCON-CBP/CGBP									
外観										
I/O種類	ポジショナータイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK-I/II 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
PCON-CBP/CGBP	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

※1 MECHATROLINK-Ⅰ/Ⅱ は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。

型式項目

PCON — □ — □ — WAI — □ — □ — 0 — □

シリーズ	タイプ	モーター種類	エンコーダー種類	I/O種類	I/Oケーブル長さ	電源電圧	本体取付け仕様

タイプ

CBP	パルスプレス用標準タイプ
CGBP	パルスプレス用安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類

35P	35□
42P	42□
56P	56□

(例)35P:35□パルスモーター対応

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソリュート

I/O種類

NP	PIO(NPN) 仕様
PN	PIO(PNP) 仕様
DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
CN	CompoNet 接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

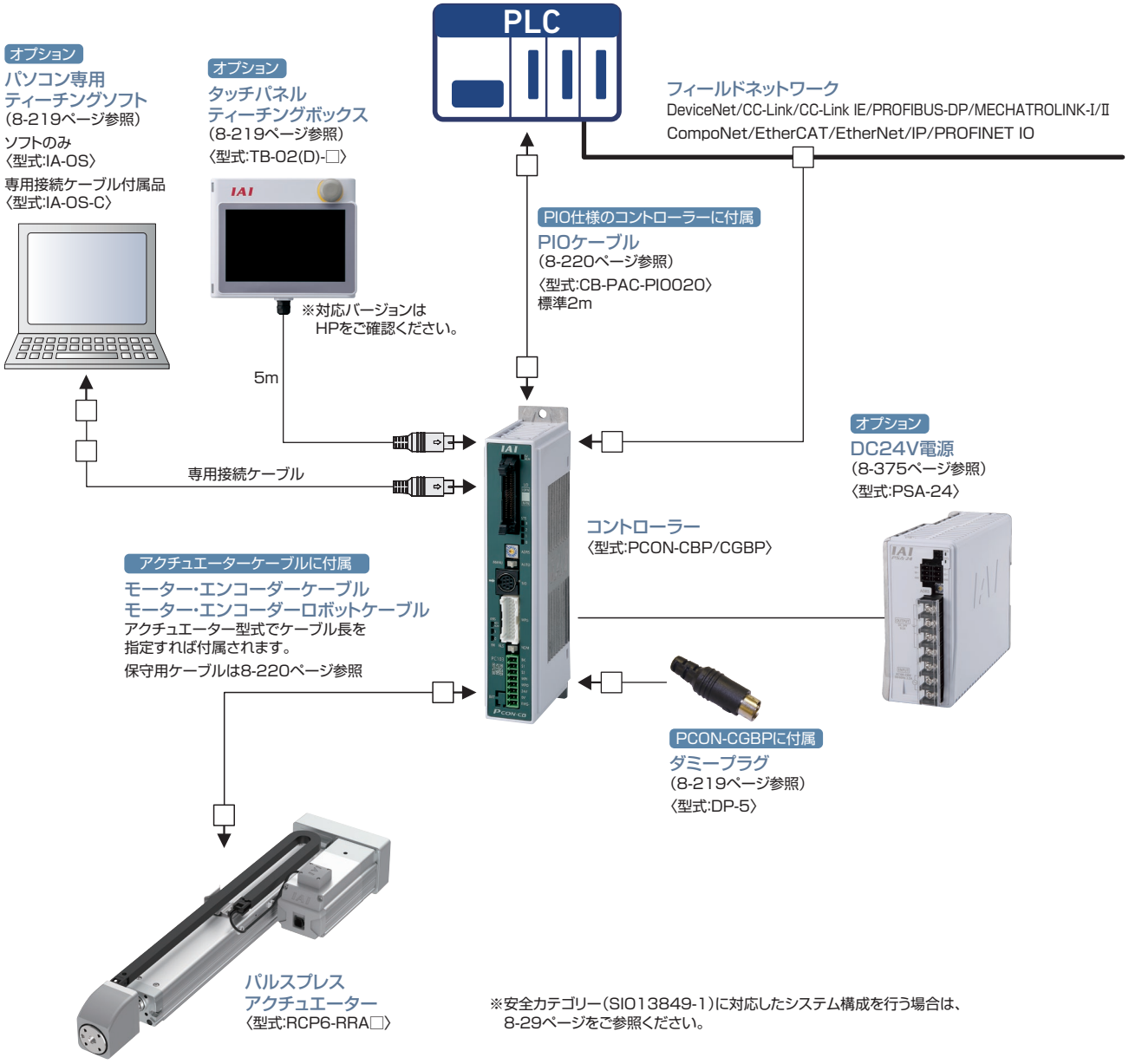
電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

無記入	ねじ固定仕様
DN	DIN レール取付け仕様

システム構成

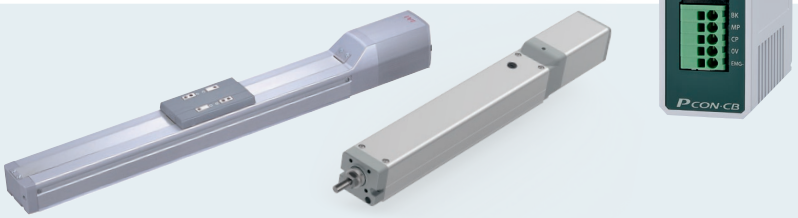


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

MEMO

PCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー

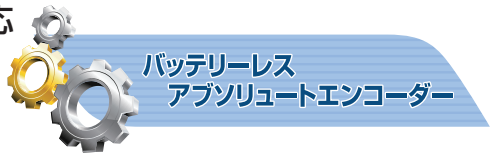




特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

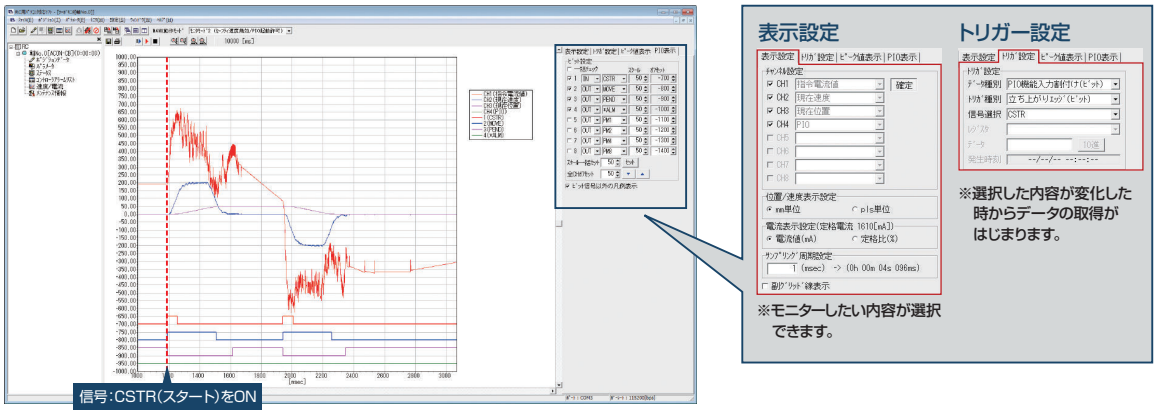
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています（※）。
（※）スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-02（タッチパネルティーチングボックス）が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として
表示することができます。※表示可能な情報：指令電流値、現在速度/位置、PIO信号（スタート、位置決め完了、アラーム他）
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面（例）



5 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式		パワーコン（高出力ドライバー）	高分解能バッテリーレスアブソ	簡易アブソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
PCON	CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	–
	CB	○	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	–

機種一覧／価格

ロボシリンダーが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な３タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジショナー／電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
ポジション点数	64点	–
標準価格	–	–

型式項目

PCON – □ – □ **WAI** – □ – □ – **0** – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　I/O種類　I/Oケーブルの長さ　電源電圧　本体取付け仕様

CYB	ポジショナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ（差動レシーバー型）
POB	パルス列制御タイプ（オープンコレクター型）

20P	20□	35P	35□
20SP	20□	42P	42□
28P	28□	42SP	42□
28SP	28□	56P	56□

（例）20P：20□パルスモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

NP	NPN仕様（標準）
PN	PNP仕様

0	DC24V

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

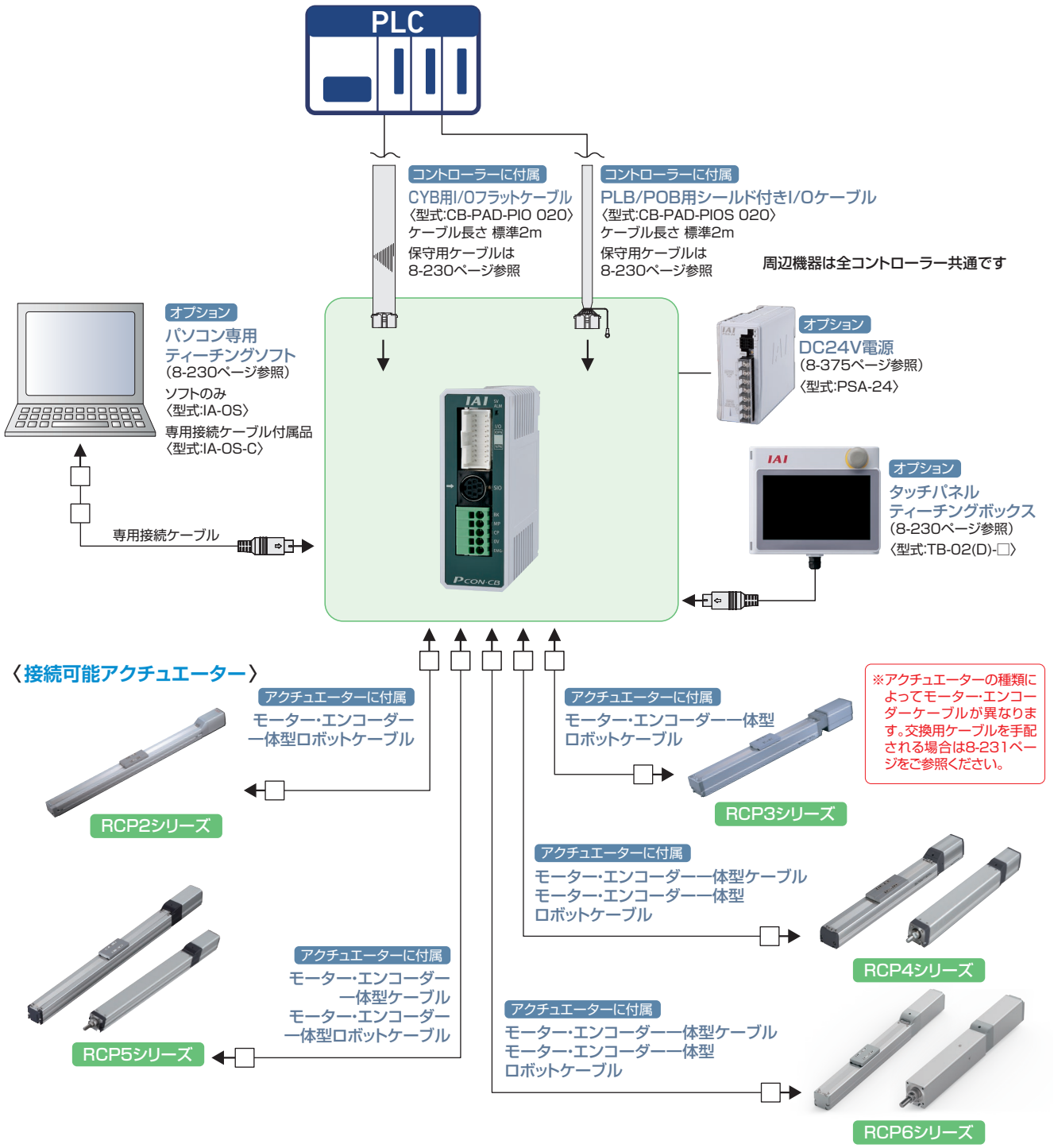
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈28SP対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

システム構成

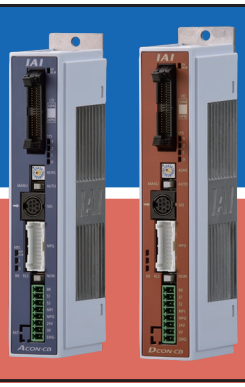

PLC
コントローラーに付属
CYB用I/Oフラットケーブル
〈型式:CB-PAD-PIO 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
コントローラーに付属
PLB/POB用シールド付きI/Oケーブル
〈型式:CB-PAD-PIOS 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
周辺機器は全コントローラー共通です
オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-230ページ参照)
ソフトのみ
〈型式:IA-OS〉
専用接続ケーブル付属品
〈型式:IA-OS-C〉
専用接続ケーブル
オプション
DC24V電源
(8-375ページ参照)
〈型式:PSA-24〉
オプション
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-230ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉
〈接続可能アクチュエーター〉
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル
RCP2シリーズ
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー一体型
ロボットケーブル
RCP3シリーズ
※アクチュエーターの種類によってモーター・エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は8-231ページをご参照ください。
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー一体型ケーブル
モーター・エンコーダー一体型
ロボットケーブル
RCP4シリーズ
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル
RCP5シリーズ
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー一体型ケーブル
モーター・エンコーダー一体型
ロボットケーブル
RCP6シリーズ

ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

DCON-CB

RCD用
ポジションコントローラー



（※1）CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応 ※ACON-CBのみ

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCAが動作できます。
位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



2 主要なフィールドネットワークに対応

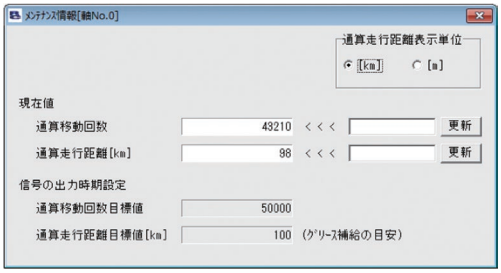
DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読取りなどが可能です。

DeviceNet / PROFIBUS / EtherCAT / CompoNet / PROFINET / MECHATROLINK / EtherNet/IP / CC-Link / CC-Link IE Field

3 走行距離積算機能によりメンテナンスのタイミング確認が可能

アクチュエーターの走行距離を積算してコントローラーに記録し、
あらかじめ設定した距離を超えると信号を外部に出力しますので、
この機能を使ってグリースアップや定期点検のタイミングを
確認することができます。

〈メンテナンス情報〉





設定した保守点検時期（動作回数、走行距離）に達すると自動的にPLCに出力します。

4 カレンダー機能によりアラームの発生時刻の保持が可能

カレンダー機能（時計機能）搭載により、アラームなどの履歴に発生時刻が記録されますのでトラブルの原因解析などに役立ちます。



5 オフボードチューニング機能を搭載 ※ACON-CBのみ

搬送負荷に合わせた最適なゲインを設定するオフボードチューニング機能を搭載しました。

機種一覧／価格

型式			ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB									
外観												
I/O種類			ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ							
					DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	PROFIBUS-DP接続仕様	CompoNet接続仕様	MECHATROLINK-I/II接続仕様	MECHATROLINK-III接続仕様	EtherCAT接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様
I/O種類型式記号			NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
ACON-CB -CGB	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様	アブソバッテリー単体付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーユニット付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーなし	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	アブソリュート仕様		–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
DCON-CB -CGB	インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

型式項目

ACON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — **0** — □ — □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O種類　I/Oケーブル長さ　電源電圧　簡易アブソ　本体取付け仕様

タイプ	
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類			
2	2W	10	10W
5	5W	20	20W
5S	5W	20S	20W
		30	30W

(例)2:2Wサーボモーター対応

ご注意
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
〈5S・20S対象アクチュエーター〉
●コントローラーモーター種類「5S」
…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」
…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

エンコーダー種類	
WAI	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル 簡易アブソリュート
A	アブソリュート

オプション	
(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類	
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ	
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧	
0	DC24V

簡易アブソ	
(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 アブソリュート仕様
AB	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーなし)

※簡易アブソリュート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。
担当営業までお問合わせください。

本体取付け仕様	
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

DCON — □ — **3** — **I** — □ — □ — **0** — □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　I/O種類　I/Oケーブル長さ　電源電圧　本体取付け仕様

タイプ	
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類	
3	3W

エンコーダー種類	
I	インクリメンタル

I/O種類	
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ	
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

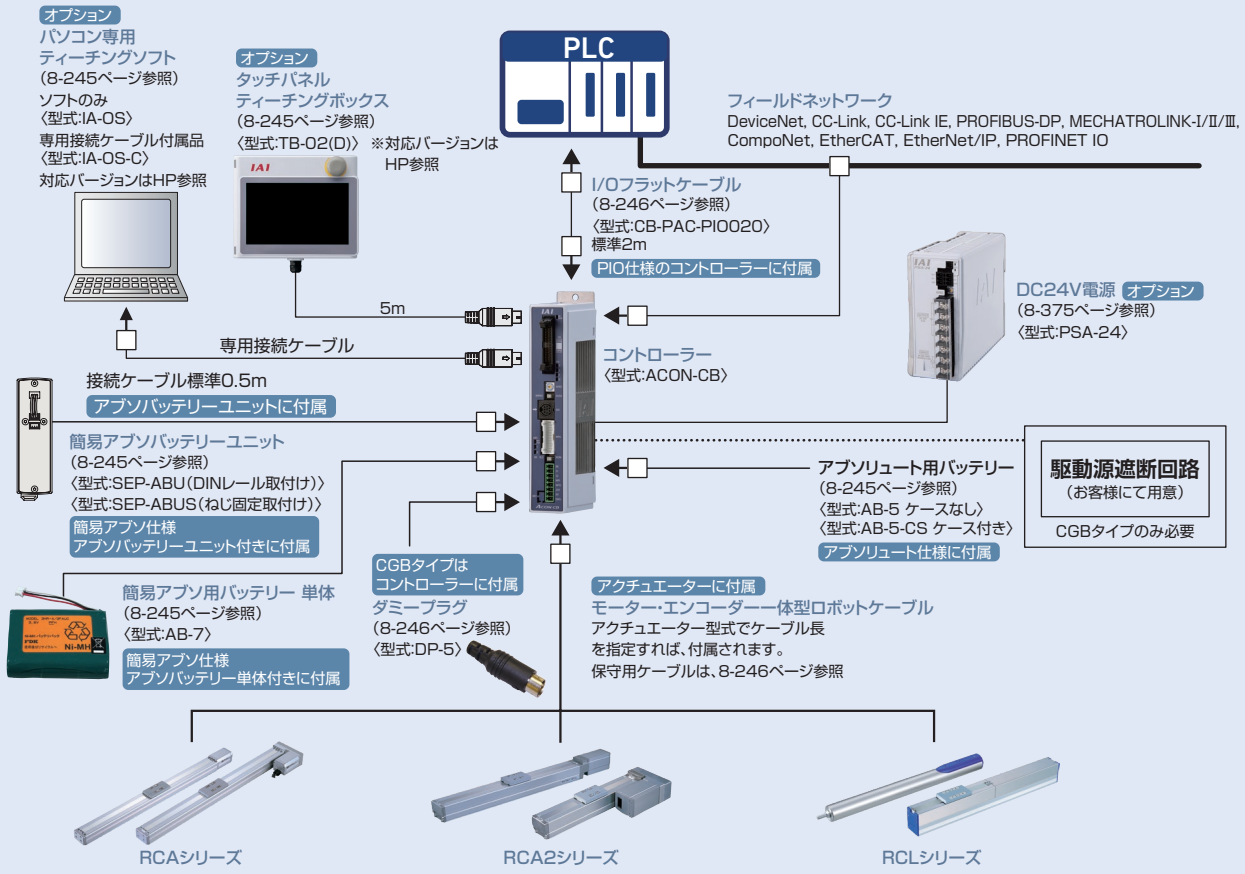
※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧	
0	DC24V

本体取付け仕様	
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

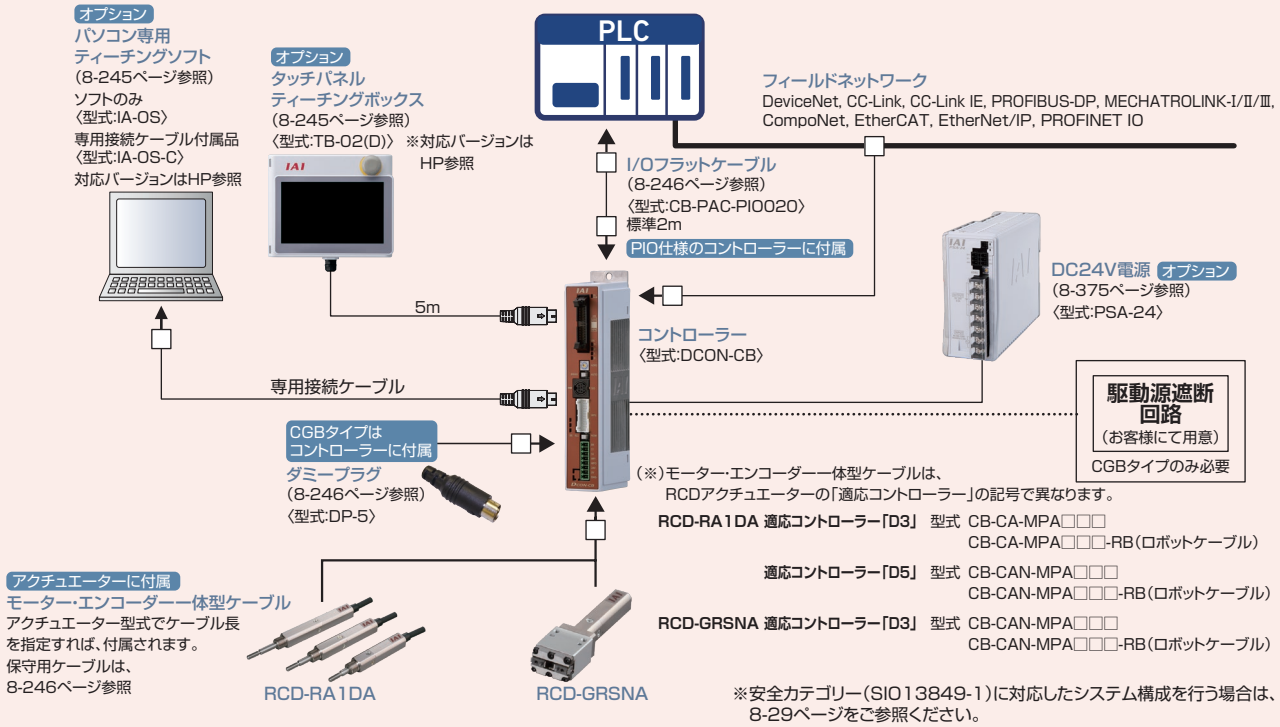
システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈DCON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

ACON-CYB/PLB/POB
DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー





特 長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応（ACONのみ）

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。

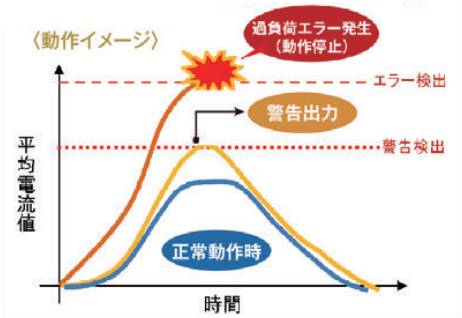


2 スマートチューニング機能を搭載（ACONのみ）

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることにより、モーターに加わる電流が増えます。**その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。**

ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出します。
この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。

正常動作時

●予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。

●保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。

4 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式		バッテリーレスアブソ	簡易アブソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON	CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	–
	CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	–

機種一覧／価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な 3 タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジショナー／電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	–
標準価格	–	–

型式項目

ACON – □ – □ **WAI** □ – □ – □ – **0** – □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / I/O種類 / I/Oケーブルの長さ / 電源電圧 / 本体取付け仕様

タイプ

CYB	ポジショナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ（差動レシーバー型）
POB	パルス列制御タイプ（オープンコレクター型）

モーター種類

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

（例）2：2Wサーボモーター対応

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアブソリュート仕様は動作できません。アブソリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

オプション

（無記入）	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈5S・20S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□

●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

DCON – □ – **3** **I** – □ – □ – **0** – □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / I/O種類 / I/Oケーブルの長さ / 電源電圧 / 本体取付け仕様

タイプ

CYB	ポジショナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ（差動レシーバー型）
POB	パルス列制御タイプ（オープンコレクター型）

モーター種類

3	3W

※DCブラシレスモーター対応

エンコーダー種類

I	インクリメンタル

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

電源電圧

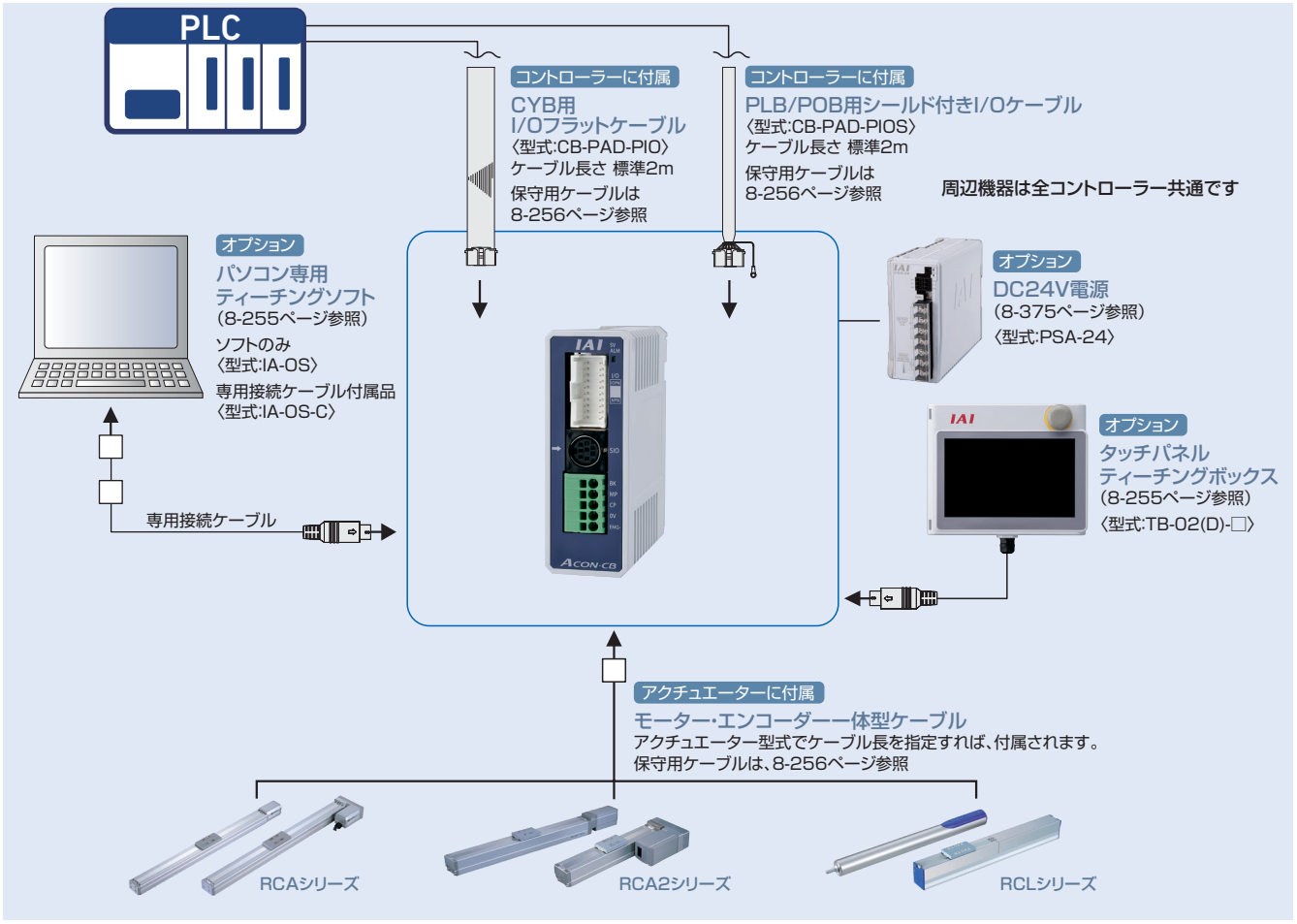
0	DC24V

本体取付け仕様

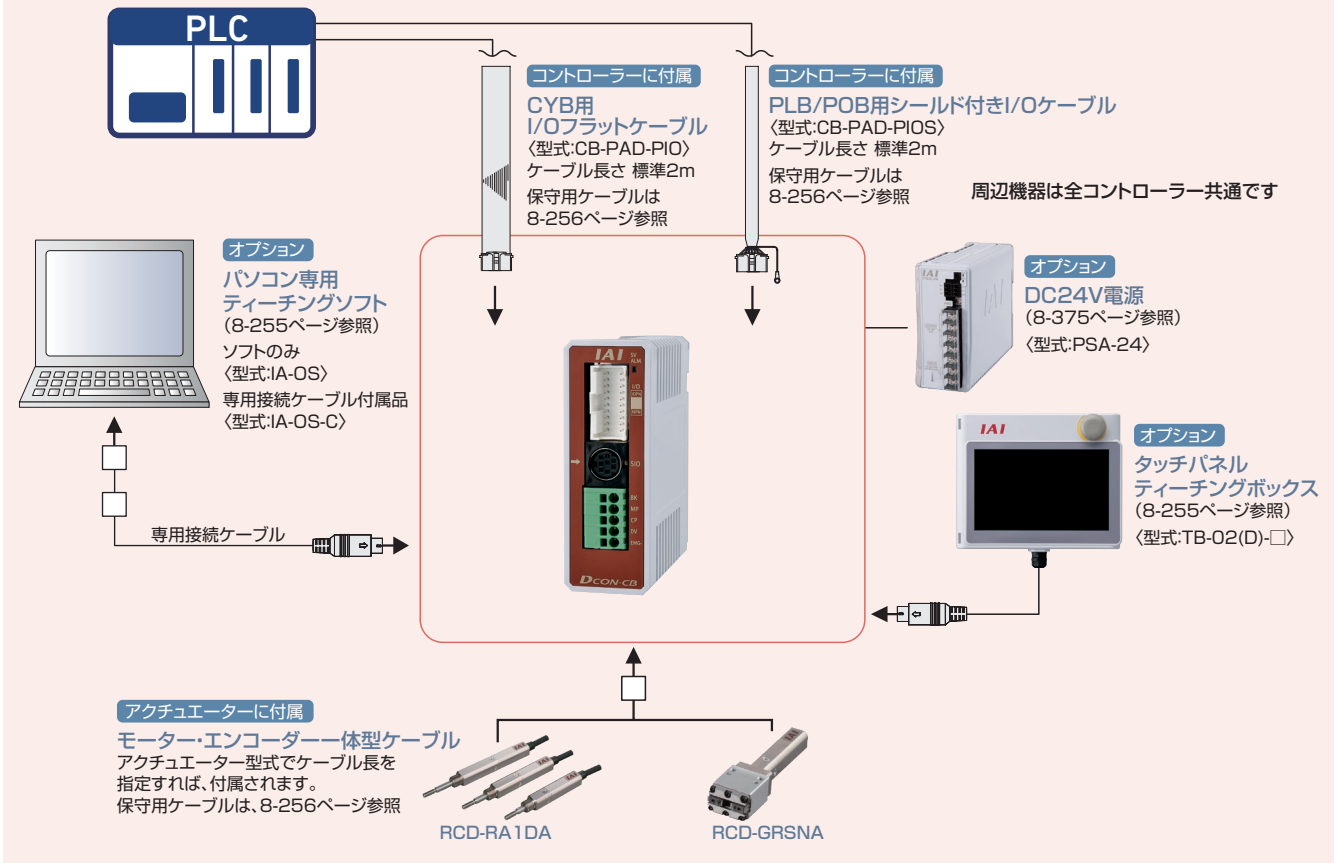
（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



MEMO

詳細は、第8巻・8-257ページ参照

SCON2/SU-S



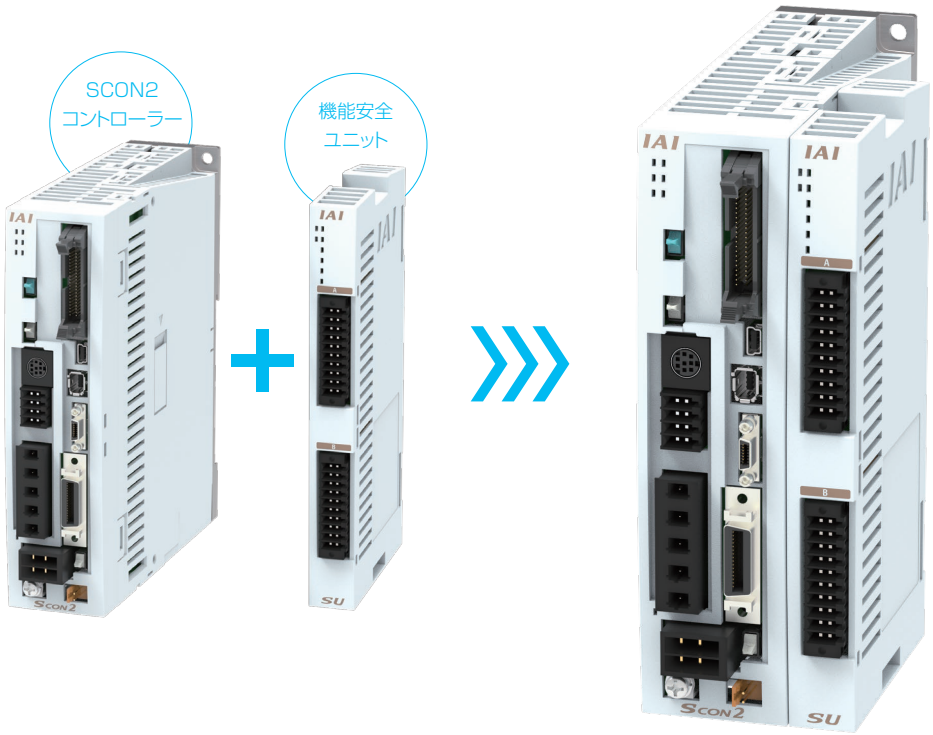
単軸ロボット／直交ロボット／リニアサーボ／
ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラー

CE RoHS 10 cULus

安全機能に対応

単軸アクチュエーターを「安全柵なし」※1「駆動源遮断不要」で使えるコントローラーです。
生産を止めず、人と一緒にロボットを安全に働かせることができます。

※1 リスク低減の支援が可能であり、無条件で柵なしにできることではありません



■ 機能安全を単軸アクチュエーターで実現

操作が簡単です。
安価に装置を構築できます。

■ 駆動源遮断することなく安全に停止可能

装置の寿命が長くなります。
装置の復旧が迅速に行えます。
装置の構築が簡単にできます。

■ 単軸アクチュエーターを柵なしで使用可能

人とアクチュエーターの作業空間を共有し
作業することができます。
ロボットに近づいても生産を止めません。
メンテナンス時も動作が可能です。

※ただし、リスクアセスメントを行い、リスクが許容できる
レベルまで低減できた場合に限ります。



第三者認証取得

14種類の「安全機能」を搭載

アプリ事例をもとに一部の機能をご紹介します。
機能詳細は8-270ページをご参照ください。

アプリ事例 1

作業台上で単軸アクチュエーターで送られてきた部品を取り、
検査後に次工程へ部品を流します。

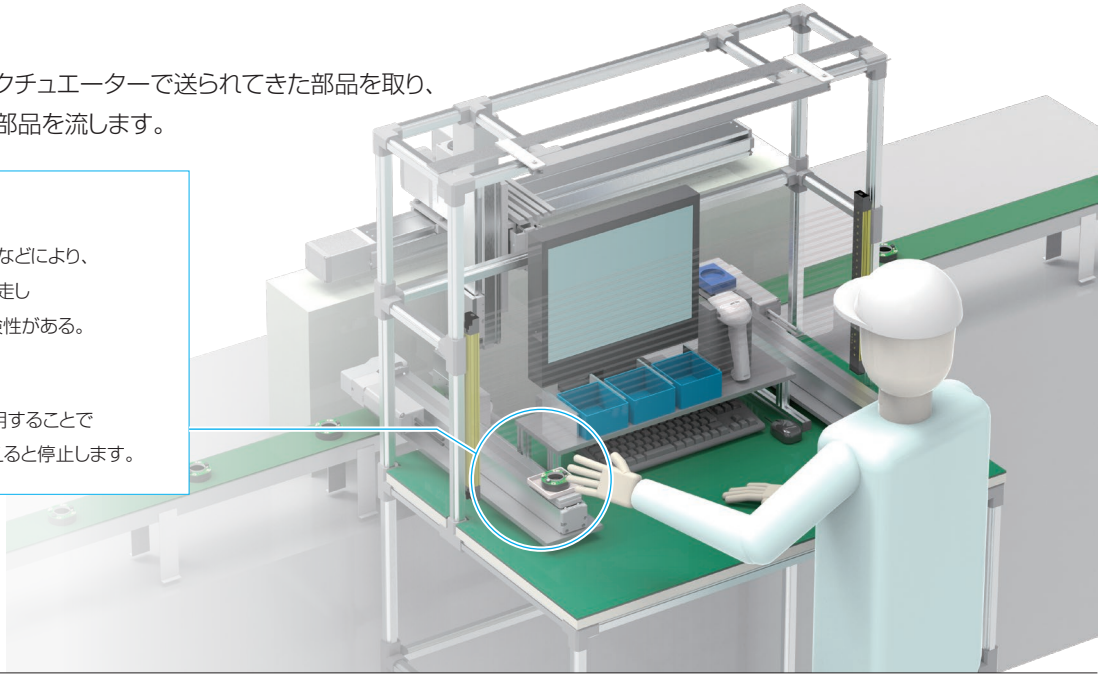
リスク

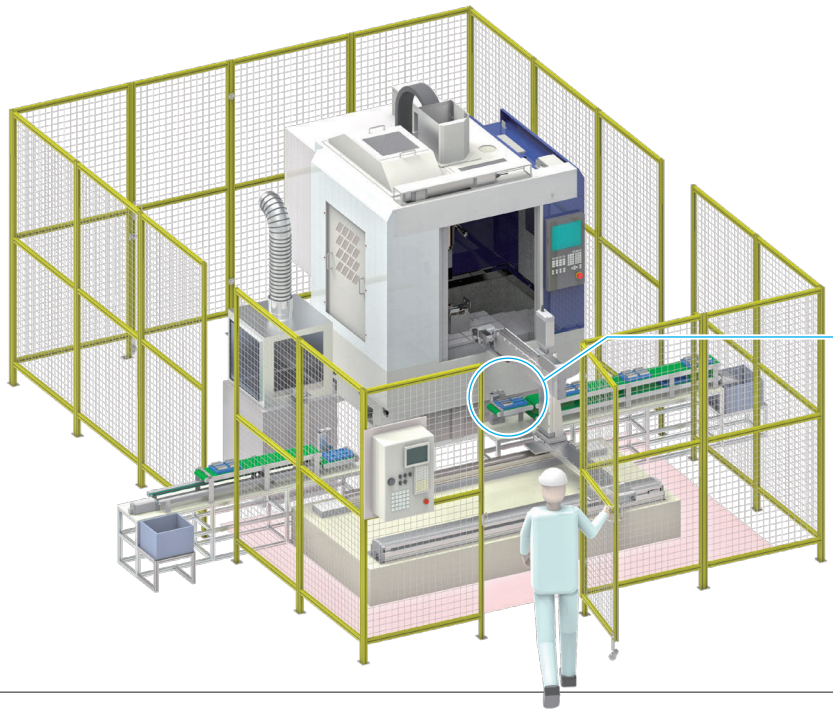
コントローラーの故障などにより、
アクチュエーターが暴走し
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

SLS(速度監視)を使用することで
指定速度制限値を超えると停止します。

▲動画はこちら





アプリ事例 2

工作機械の搬送ローダー装置。
加工前や加工後のワーク搬送工程に
単軸アクチュエーターを使用。

リスク

メンテナンス中にアクチュエーターが暴走し、
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

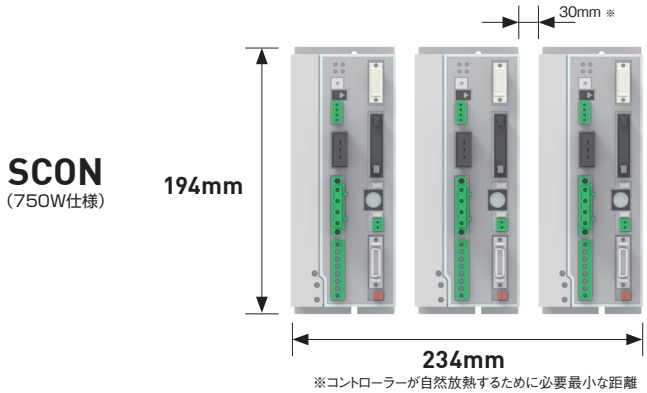
SS2-t(安全停止 2 時間制御)を使用。
メンテナンス中、アクチュエーターを
サーボON状態で動作しないことを監視。
万一停止位置から動作した場合は
駆動源を遮断します。

SCON2コントローラーの特長

サイズ

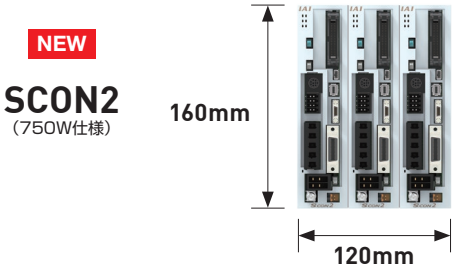
60Wから750Wの200Vサーボモーター搭載のアクチュエーターと接続可能。
ファンを内蔵しているため、設置間隔は1㎜と実質ゼロの間隔で設置でき、制御盤内の設置面積を大幅に削減できます。

従来とのサイズ比較 | 750W仕様のコントローラーサイズと設置間隔の比較(3台設置の場合)



設置面積
45,396㎟

57%削減

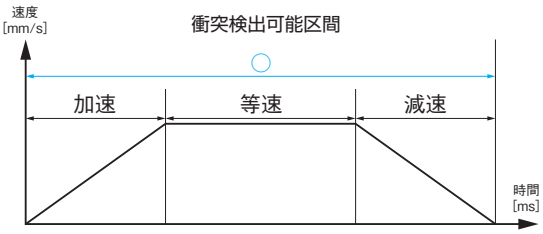


設置面積
19,200㎟

仕様

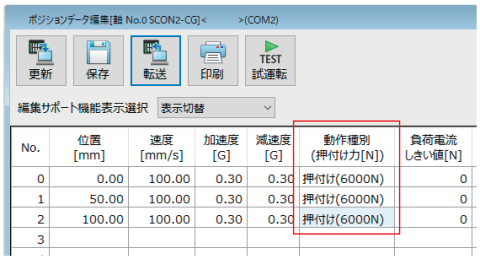
■ 衝突検出機能

衝突は下記2つの値で判定します。
・フィードバック電流値
・仮想位置と現在位置の差分値
等速区間に加え、加減速度区間の全領域において衝突判定が可能になりました。



■ 力制御押付けの設定

ポジショナーモードでの力制御の押付け時にN単位で押付け力を入力することが可能になりました。
※電流制御押付けの場合は、%単位入力のみです



No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	動作種別 (押付け力[N])	負荷電流しきい値[N]
0	0.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
1	50.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
2	100.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
3						

■ パソコン専用ティーチングソフト「IA-OS」

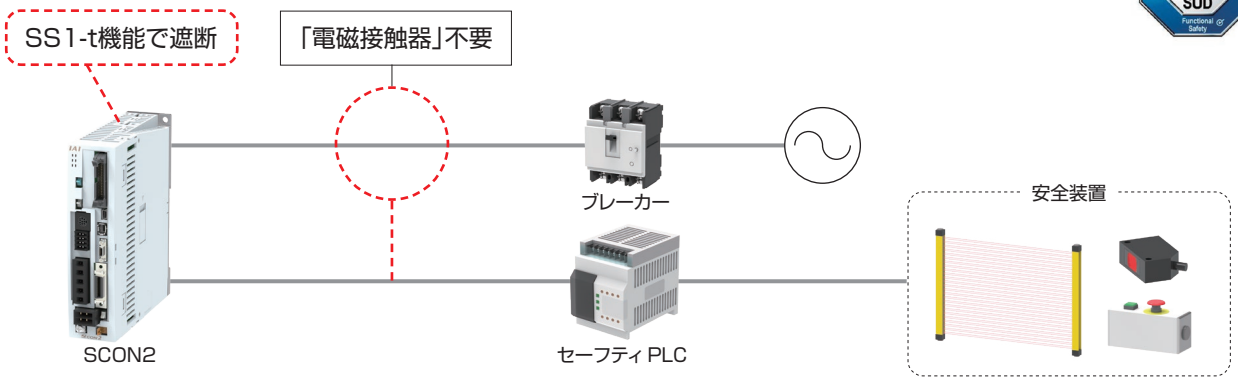
IA-OSで立上げからトラブル対応までサポートします。
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- 配線作業の手順
- 周辺機器の操作方法
- アクチュエーターの操作方法
- サイクルタイムの計算
- プレスプログラム
- トラブルシューティング etc



安全機能対応

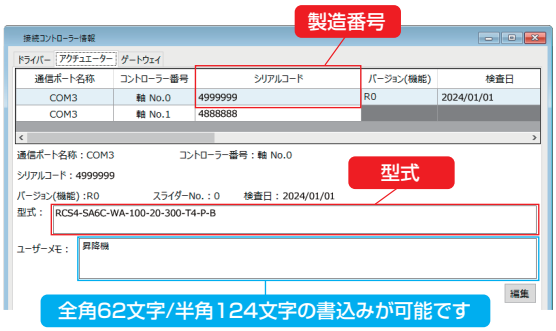
SS1-t機能をSCON2コントローラーに標準搭載しています。
電磁接触器が不要となり、設置スペースの削減と設備の長寿命化に貢献します。



保守・保全

アクチュエーター認識機能

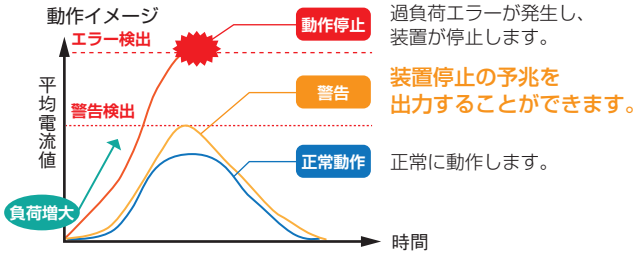
アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。
※製品の「製造番号シール」に記載の"DATE"(製造年月日)が2024年以降かつ、
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーターが対象です。





予兆保全(モーター過負荷警告)

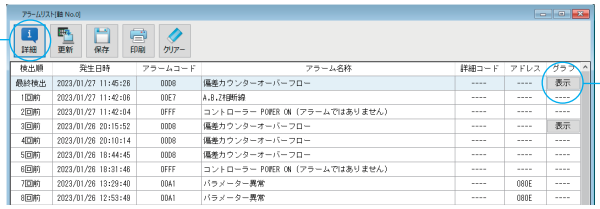
モーター温度変化をモニターし、モーター過負荷を検出し警告する機能を搭載しています。
警告出力後にメンテナンスを実施することで、故障や不具合を事前に防ぐことができます。



ドライブレコーダー機能

アラーム発生時にアクチュエーターの挙動を記録することができ、要因分析や設備の早期復旧に貢献します。

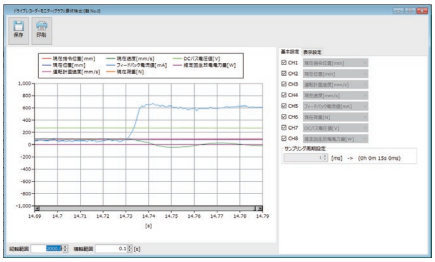
アラームリスト



瞬時表示値



グラフ表示



型式項目

〈SCON2コントローラー〉

SCON2 - CG - S □ □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	SCON2
タイプ	CG
モーター種類	S
ハードウェアオプション	□
機能オプション	□
I/O種類	□
I/Oケーブル長さ	□
電源電圧	□
アブソバッテリー	□

タイプ

CG	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類

S	200Vサーボ

ハードウェアオプション

(無記入)	オプションなし
C	マルチファンクション コネクター付き ※1

※ パルス列制御モードで使用する場合は「C」を選択してください。
※1 機能オプション「M」またはI/O種類「RC」の場合は選択できません。

機能オプション

(無記入)	オプションなし
F	プレスプログラム ※1
M	モーション ※2

※1 I/O種類が「RC」の場合は、選択できません。
※2 I/O種類が「ML3」または「EC」のいずれかのときに選択が可能です。

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML3	MECHATROLINK-Ⅲ接続仕様 ※3
EC	EtherCAT接続仕様 ※3
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON/RSEL接続仕様

※3 機能オプション欄「無記入」またはプレスプログラム「F」選択時はリモートI/O仕様になり、モーション「M」選択時はモーション仕様になります。

<ご注意>
リモートI/O仕様とモーション仕様の両方に対応しています。
ただし、モーション仕様で使用する場合は、必ず機能オプション「M」を選択してください。

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※ フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V

※ アクチュエーターモーターW数により選択できる電源電圧が異なります。

アブソバッテリー

(無記入)	アブソバッテリーなし
AB	アブソバッテリー付属

※ アブソ仕様のアクチュエーターを接続する場合は「AB」を選択してください。

〈機能安全ユニット〉

SU - S - □

シリーズ	SU
タイプ	S
I/O種類	□

タイプ

S	SCON2用

I/O種類

PN	PIO(PNP)仕様
NP	PIO(NPN)仕様

製品価格表

■SCON2コントローラー ※標準価格に付属するオプション価格をプラスして算出してください。

型式/タイプ			SCON2-CG								
I/O種類			標準仕様		フィールドネットワークタイプ						
			PIO接続		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			NPN仕様	PNP仕様	Device Net接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	MECHATRO LINK-Ⅲ接続仕様	EtherCAT® 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO接続仕様	RCON/RSEL接続仕様
I/O種類種類記号			NP	PN	DV	CC	CIE	ML3	EC	EP	PRT	RC
標準価格			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
ハードウェアオプション	C	(ファンクションコネクター付き)	—									—
機能オプション	F	(プレスプログラム)	—									—
	M	(モーション)	—	—	—	—	—	—		—	—	—
アブソバッテリー	AB	(バッテリー付属)	—									

■機能安全ユニット

型式/タイプ	SU-S	
I/O種類	PN	NP
標準価格	—	—

接続制限

●以下のアクチュエーターはSCON2と接続ができません。

・モーターW数が60W未満および750Wを超えるアクチュエーター
・モーションネットワーク仕様(ML3、EC)の回転軸インデックスモード
・ZR

●接続するアクチュエーターとコントローラーの電源電圧には制限があります。

下記の表から接続できる電源電圧のコントローラーを選定してください。

アクチュエーターモーターW数	電源電圧	
	単相AC100V	単相AC200V
30W※ 60W～200W	○	○
100W(LSA/LSAS) 200W(DD/DDA/LSA/LSAS)	×	○
300W～750W	×	○

※以下の機種のみ接続可能です
・RS(30Wモーター)

●機能安全ユニットは以下の条件を満たしたアクチュエーターのみ接続ができます。

・バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーター
・製品の「製造番号シール」に記載の"S/N"末尾に「R0」の表記があるアクチュエーター、もしくは"DATE"(製造年月日)が2024年以降のアクチュエーター

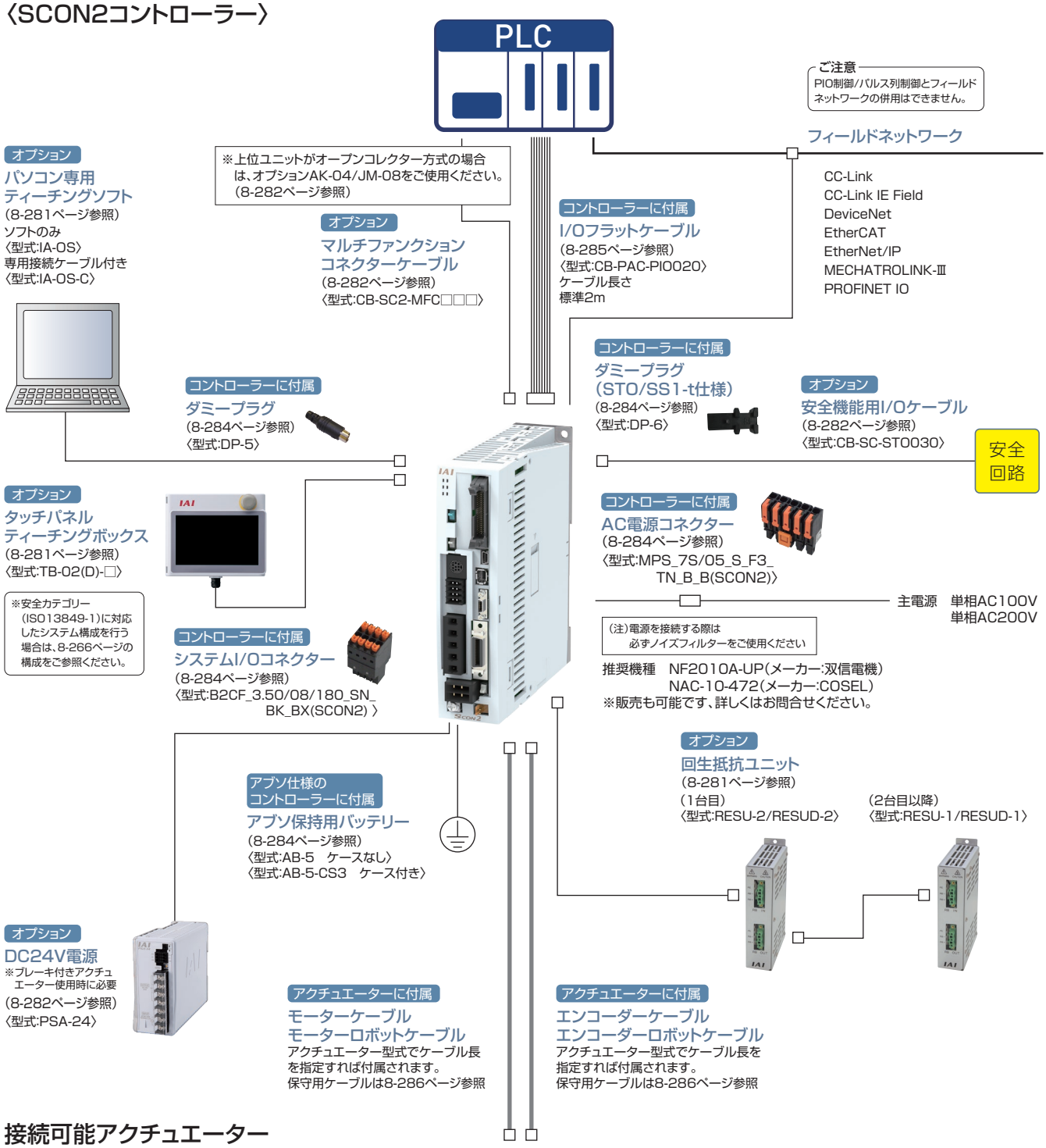
例：銘版シール

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊ R0　　DATE : ＊＊/＊＊/2023
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊　　DATE : ＊＊/＊＊/2024
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

システム構成

〈SCON2コントローラー〉



接続可能アクチュエーター



※ブレーキ仕様のRCS2-RA13RおよびDDAの配線図は、8-266ページをご参照ください

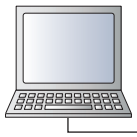
【注意】
・SCON2コントローラーは、ティーチングツールが組込まれたことを自動認識し、配線を切替えるリレーを搭載していません。
ティーチングツール未接続の場合は、ダミープラグ(DP-5)を接続してください。

システム構成

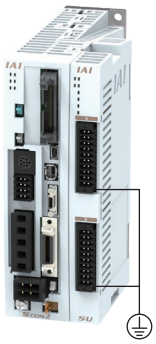
〈機能安全ユニット〉

SCON2コントローラーの構成は8-265ページをご参照ください

（注意）
機能安全ユニットを使用する場合は、SCON2コントローラーに付属のダミープラグ（DP-6）は接続しないでください。



オプション
機能安全ユニット設定ツール
（8-281ページ参照）
〈型式:SU-T〉



コントローラーに付属
安全入出力コネクター
（8-284ページ参照）
〈型式:B2CF_3.50/20/180F_SN_BK_BX(SU)〉



安全回路

機能接地
アースターミナル
D種接地工事
（旧第三種接地:接地抵抗100Ω以下）

〈SCON2コントローラーとRCS2-RA13R（ブレーキ仕様）の接続〉

※アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

（ロードセル無しアクチュエーターの場合）

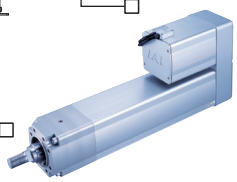


アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>



ブレーキボックスに付属
〈型式:CB-RCS2-PLA010〉



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（ロードセル付きアクチュエーターの場合）



アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

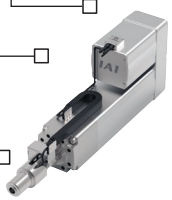
アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>

ブレーキボックスに付属(注)
〈型式:CB-RCS2-PLLA010〉



アクチュエーターに付属 ※
〈型式:CB-LDC-CTL□□□-JY〉

アクチュエーターに付属
（ペア内ケーブル）
〈型式:CB-LDC-CTL□□□〉
ケーブル長はストロークによる



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（注）アクチュエーター型式のオプションで『B』を選択した場合はブレーキボックスに付属します。
アクチュエーター型式のオプションで『BN』を選択した場合は別途手配が必要です。
また、ブレーキボックスを単品で手配した場合は付属されませんので別途手配が必要です。

〈SCON2コントローラーとDDA（ブレーキ仕様）の接続〉

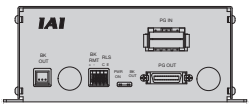
※アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
〈型式:CB-X(XMC)-MA□□□〉

ブレーキボックスに付属
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA010〉

主電源
AC100V～240V



オプション
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:IA-110-DD-4〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA□□□〉

アクチュエーターに付属 ※
ブレーキケーブル
〈型式:CB-DDB-BK□□□〉



〈安全カテゴリー対応の接続図〉

【安全カテゴリーB～4（ISO13849-1）まで対応】



オプション
コントローラー接続ケーブル
（8-283ページ参照）
〈型式:CB-CON-LB005〉

オプション
ポジションコントローラー用TPアダプター
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-LB-TGS〉



安全回路



オプション
デッドマンスイッチ付き
ティーチングボックス
（8-281ページ参照）
〈型式:TB-02D-SCN-SWR〉

オプション
ダミープラグ
（8-283ページ参照）
〈型式:DP-4S〉
※ティーチングツールを接続しない場合は、必ずダミープラグを差込んでください。

詳細は、第8巻・8-287ページ参照

SCON-CB

単軸ロボット／直交ロボット／リニアサーボ／ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
ポジションコントローラー

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）



（※1）MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
（※2）3000、3300Wタイプは UL規格非対応

特 長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSA、IFAが動作できます。
位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、
イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



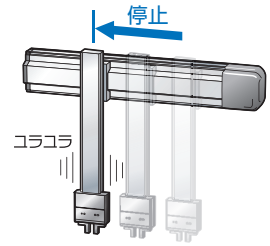
2 主要なフィールドネットワークに対応〈オプション機能〉

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、Ether-Net/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。

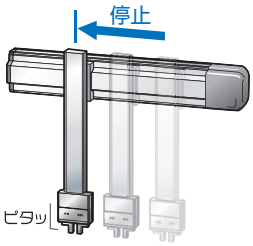
DeviceNet / PROFIBUS / CompoNet / CC-Link / EtherNet/IP / CC-Link IE Field / MECHATROLINK / EtherCAT / PROFINET

3 制振制御機能装備〈標準機能〉

アクチュエーターのスライダー移動時に、スライダーに装着したワークの振れ（振動）を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



制振制御なし
停止後に振動があります。

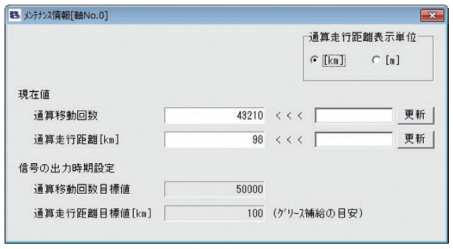


制振制御あり
停止後の振動がほとんどありません。

4 予兆保全が可能〈標準機能〉

●モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をモニターすることで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
●モニター機能充実
オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
●スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
●移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
●カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉



5 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 – time controlled)機能に対応しています。
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用していただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。

仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクターを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。
・ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
・IEC 61508 SIL3
・IEC/EN61800-5-2
・IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧／価格

型式		SCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類		標準仕様	フィールドネットワークタイプ（※1）										
		PIO接続仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATRO LINK-I/II 接続仕様	MECHATRO LINK-III 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	RCON 接続仕様
I/O種類型式記号		NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC
対応エンコーダー種類		バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート インデックスアブソ / アブソリュート 多回転アブソ	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル／アブソリュート／疑似アブソリュート											
標準価格	12~150W	– / –	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200W	– / –												
	100S/200S/300S	– / –												
	300~400W	– / –												
	600W	– / –												
	750W	– / –												
	3000~3300W	–												

(注) パルス列制御時とMECHATROLINK-III、EtherCATモーション制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(6-38ページ参照)
(※1) ネットワーク仕様はPIOおよびパルス列での通信はできませんのでご注意ください。

型式項目

SCON – [シリーズ] – [タイプ] – [モーター種類] [エンコーダー種類] [オプション] – [I/O種類] – [I/Oケーブル長さ] – [電源電圧] – [安全タイプ]

タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

モーター種類

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	750S	750W
150	150W	3000	3000W
		3300	3300W

(例)12:12Wサーボモーター対応

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート※1
AI	インデックスアブソ※2
AM	多回転アブソ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。
※2 DDモーター用動作モードが付加します。

オプション

(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様 ※

※アクチュエーターのオプションで「HA」を選択した場合。
〈高加減速対応アクチュエーター〉
RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/RGS5C/RGD4C/RGD5C

I/O種類

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON接続仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

安全タイプ

(無記入)	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・30R・200S・750S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「30D」
RS以外の30Wアクチュエーター

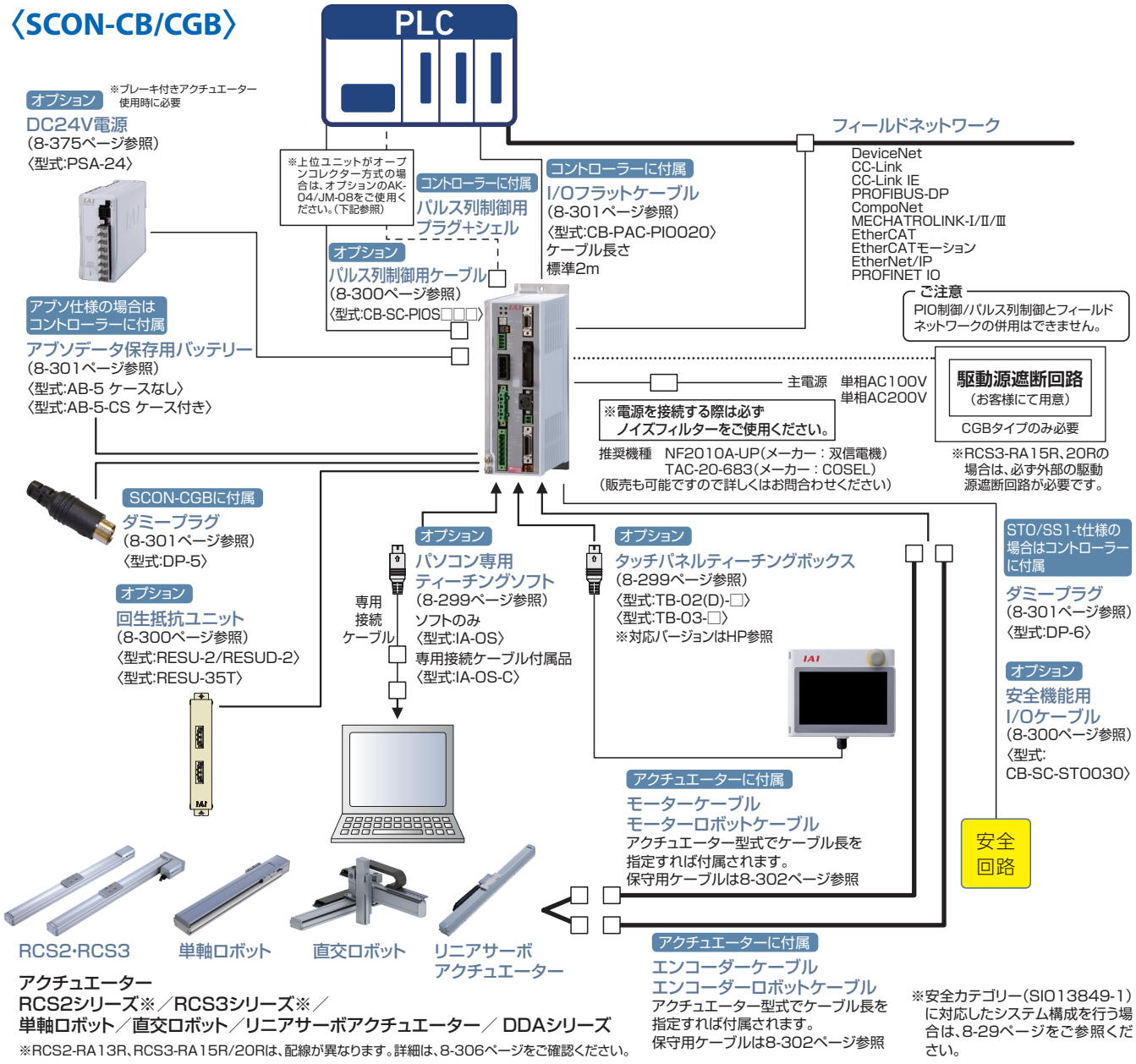
●コントローラーモーター種類「30R」
RS

●コントローラーモーター種類「750S」
RCS2-RA13R オプションLCT選択時

●コントローラーモーター種類「200S」
DD-LT18□　DDCR-LT18□
DDA-LT18C　DDACR-LT18C
※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉



アクチュエーター
RCS2シリーズ※/RCS3シリーズ※/
単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボアクチュエーター/ DDAシリーズ

※RCS2-RA13R、RCS3-RA15R/20Rは、配線が異なります。詳細は、8-306ページをご確認ください。

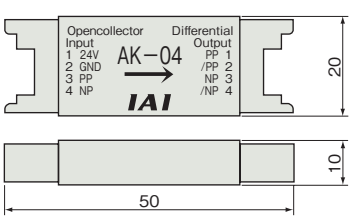
※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

■パルス変換器:型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。
上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項 目	仕 様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA)(26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26

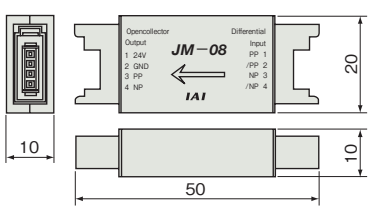


■パルス変換器:型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。
上位コントローラーのパルス入力がオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項 目	仕 様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA)(RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26



詳細は、第8巻・8-303ページ参照

SCON-CB〈サーボプレス仕様〉

サーボプレス専用コントローラー

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）



（※1）MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
（※2）3000、3300Wタイプは UL規格非対応

特 長

1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

詳細は8-308ページをご参照ください。

速度制御 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
力制御 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止／位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止



簡単なプログラム入力

それぞれの動作モードごと、画面に沿って値を入力するだけで、簡単に動作できます。
また、位置の入力単位を0.001mmとし、より細かい設定ができるようになりました。
これにより、微小な位置調整が可能です。

判定機能も搭載

プレスプログラムで判定範囲を設定し、
位置、荷重が規定の範囲内に入っているかを判定します。

2 サーボプレス機能に特化したI/O信号割付け

機能がすべて生かせるように、サーボプレス専用のI/O信号が割付けられています。

3 予兆保全が可能

●モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をフィードバック電流から推定することで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
●モニター機能充実
オシロスコープのトリガー機能のように、選択した信号の状態が変化した瞬間から、現在位置や現在速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
●移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
●カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

4 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 – time controlled)機能に対応しています。
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用していただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。

仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクターを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクター
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。
・ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
・IEC 61508 SIL3
・IEC/EN61800-5-2
・IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧／価格

型式		SCON-CB/CGB								
外観										
I/O種類		標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション)(※2)							
		PIO接続仕様(※1)	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	PROFIBUS-DP接続仕様	CompoNet接続仕様	MECHATROLINK-I/II接続仕様	EtherCAT接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様
I/O種類型式記号		NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類		バッテリーレスアブソ									
標準価格	30W	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	60W・100W	–									
	200W	–									
	400W	–									
	750W	–									
	3000W	–									
	3300W	–									

(※1) パルス列制御はできません。
(※2) PIOおよびパルス列での通信はできません。

型式項目

SCON – [シリーズ] – [タイプ] – [モーター種類] [エンコーダー種類] F – [I/O種類] – [I/Oケーブル長さ] – [電源電圧] – [安全タイプ]

タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

モーター種類

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ

F

F	サーボプレス専用(注1)

(注1)プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

安全タイプ

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

I/O種類

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/Ⅱ接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

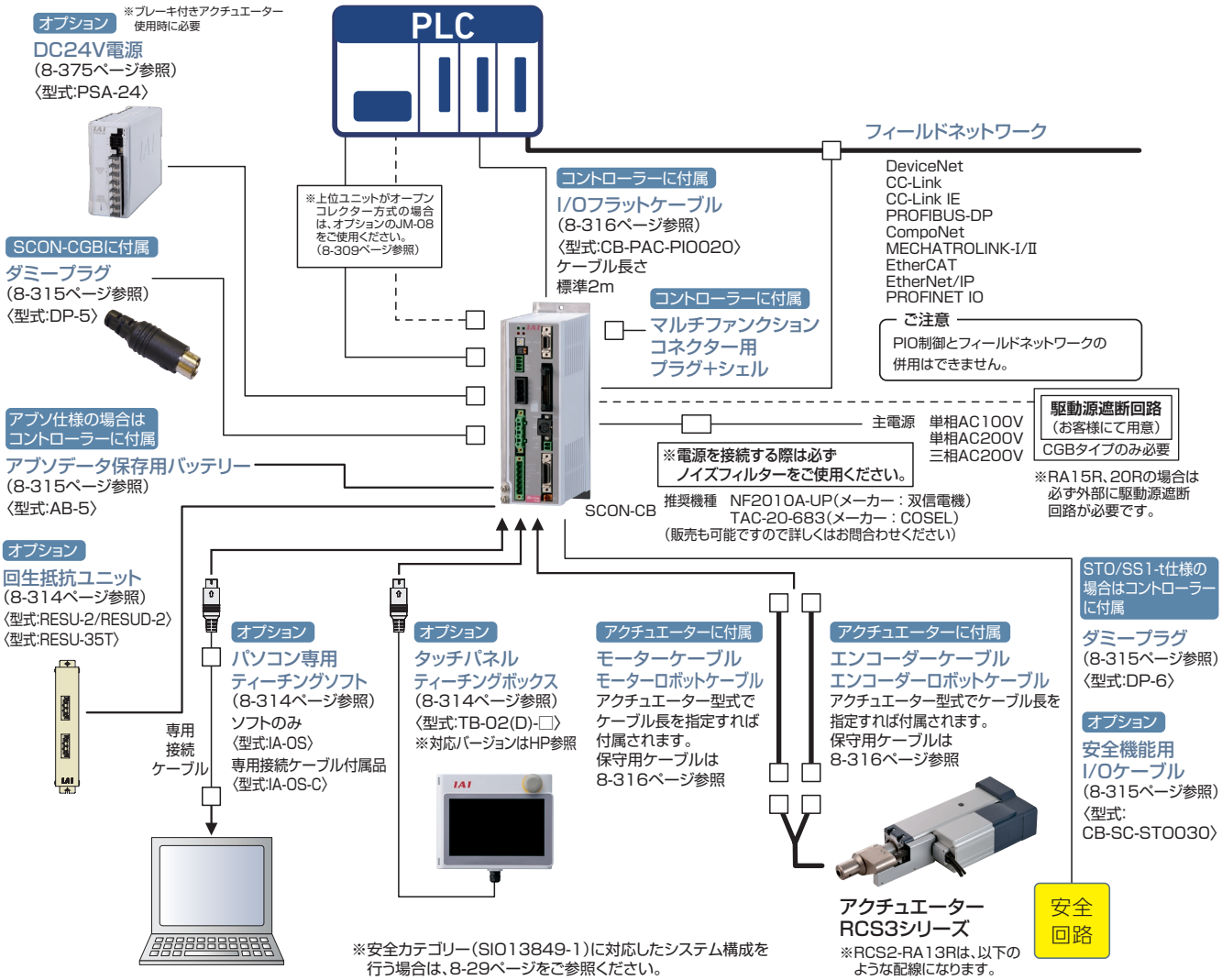
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「30D」
RCS3-RA4R

●コントローラーモーター種類「750S」
RCS2-RA13R オプションLCT選択時

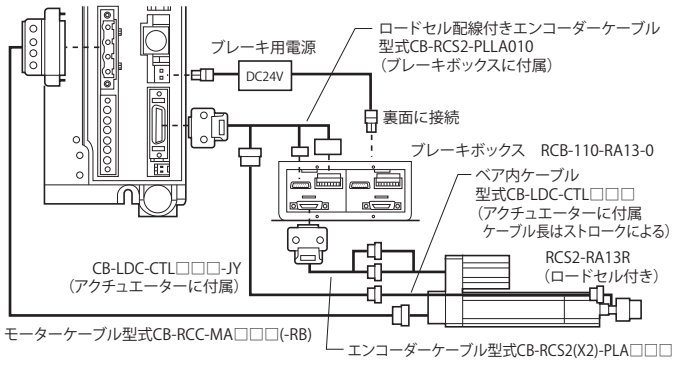
システム構成



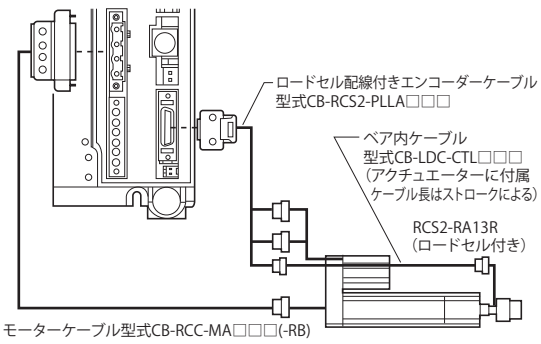
RCS2-RA13R配線

※RCS2-RA13Rのオプション:ブレーキ（ブレーキボックス無）『BN』を選択しブレーキボックスの2軸目として使用される場合や、ブレーキボックスを単品で手配した場合は別途「CB-LDC-CTL□□□-JY」、「CB-RCS2-PLLA010」の購入が必要となります。

ブレーキ付きの場合



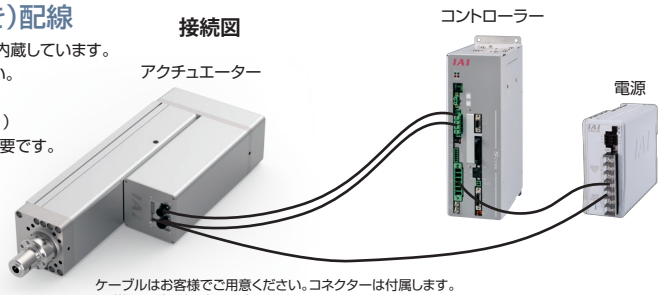
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R（ブレーキ付き）配線

RCS3-RA15R/20R のブレーキ回路はアクチュエーターに内蔵しています。
アクチュエーターにDC24V±10%の電圧を入力してください。
（入力電圧が低い場合、ブレーキがリリースできません。
配線の電圧ドロップを加味した電源供給をお願いいたします。）
DC24Vの供給は、アクチュエーター、コントローラー両方に必要です。

接続図



ケーブルはお客様でご用意ください。コネクターは付属します。
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

MSEL

RCP6 ／ RCP5 ／ RCP4 ／ RCP3 ／ RCP2 ／ IXP
手首ユニット WU 用
プログラムコントローラー

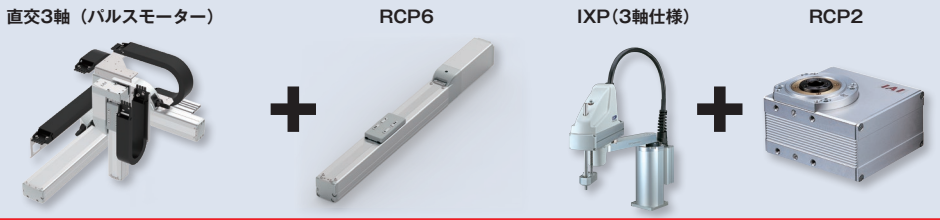


特　長

1 パルスモーター搭載ロボシリンダーで最大4軸の制御が可能

MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

組合わせ例



2 ロボシリンダーRCP6･RCP5･RCP4の接続が可能

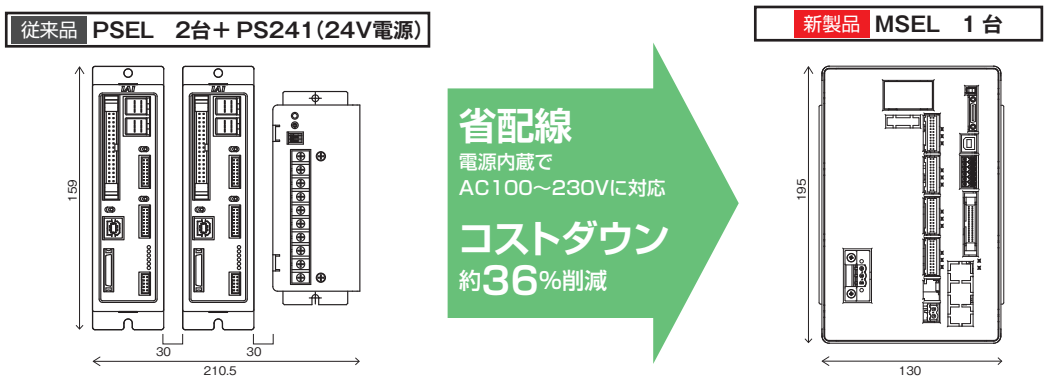
パワーコン対応により、高出力ドライバー対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



3 省配線･省スペース

今までは、アクチュエーターを4軸制御する場合、2軸制御用のコントローラー（PSEL）2台と24V電源が必要でした。
電源内蔵のMSELならコントローラー1台で4軸制御が可能です。そのため、省配線･省スペース化が図れます。

アクチュエーターを4軸制御する場合



4 外部拡張I/Oスロットを搭載

標準I/O（IN16点/OUT16点）に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO（IN16点/OUT16点）、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。

機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名			PC	PG
名称			標準タイプ	安全カテゴリー対応タイプ
外観				
最大制御軸数			4	
ポジション点数			30,000点	
電源			単相AC100～230V	
安全カテゴリー			B	3※1
標準価格	バッテリーレスアブソインクリメンタル	1軸	—	
		2軸	—	
		3軸	—	
		4軸	—	
	簡易アブソリュート	1軸	—	
		2軸	—	
		3軸	—	
		4軸	—	

※1:安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式項目

MSEL — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — 4 — □ — □

	シリーズ	タイプ	接続軸数	(1軸目内) モーター種類	(1軸目内) エンコーダー種類	(1軸目内) オプション	(2～4軸目内容) モーター種類	(2～4軸目内容) エンコーダー種類	(2～4軸目内容) オプション	標準I/O種類	拡張I/O種類	I/Oケーブル長	電源電圧	簡易アブソユニット	本体取付け仕様
	MSEL	PC 標準タイプ PG 安全カテゴリー対応タイプ	1 1軸仕様 2 2軸仕様 3 3軸仕様 4 4軸仕様	WAI バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 SA 簡易アブソリュート仕様 ※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。	20P 20□ 20SP 20□ 28P 28□ 28SP 28□ 35P 35□ 42P 42□ 42SP 42□ 56P 56□ WUS WU-S用 WUM WU-M用 (例)20P:20□パルスモーター対応 ※WUS、WUMは2軸分使用します。また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。	B ブレーキ	WAI バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 SA 簡易アブソリュート仕様 ※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。	20P 20□ 20SP 20□ 28P 28□ 28SP 28□ 35P 35□ 42P 42□ 42SP 42□ 56P 56□ WUS WU-S用 WUM WU-M用 (例)20P:20□パルスモーター対応 ※WUS、WUMは2軸分使用します。また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。	B ブレーキ	NP NPN仕様 PN PNP仕様	E 未使用 NP 拡張PIOボード(NPN仕様) PN 拡張PIOボード(PNP仕様) DV DeviceNetボード DV2 DeviceNetボード(二股コネクター付属) CC CC-Linkボード CC2 CC-Linkボード(二股コネクター付属) PR PROFIBUS-DPボード EP EtherNet/IPボード EC EtherCAT接続仕様 PRT PROFINET IO接続仕様 SE1 RS-232C接続ボード SE2 RS-485接続ボード IA IAネット接続ボード ※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。 ※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。 ※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。 SE1用:CB-TTA-232□□□ SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM) 詳細は8-328ページをご参照ください。	0 ケーブルなし 2 2m(標準) 3 3m 5 5m	4 AC100～230	ABB アブソバッテリーボックス付属 ABBN アブソバッテリーボックスなし 無記入 バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル ※簡易アブソ仕様「SA」を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。	無記入 ねじ固定仕様 DN DINレール取付け仕様

ご注意
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

1. 一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
〈28SP対象アクチュエーター〉
●コントローラーモーター種類「28SP」
…RCP2-RA3C
2. 1台のMSELに対してWUは1台接続可能です。

アクチュエーター型式のモーター種類が56SP、60P、86Pの機種を接続する場合

機種一覧

タイプ名	PCF	PGF
名称	56SP/60P/86Pモーター対応タイプ	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ
外観		
最大制御軸数	4	
ポジション点数	30,000点	
電源	単相AC100～230V	
安全カテゴリー	B	3※1

標準価格

1 基本価格			2 56SP、60P、86Pのアクチュエーター数			3 簡易アブソリュート数量			価格
軸数	価格		軸数	価格		軸数	価格		
1軸仕様	–	+	1軸	–	+	1軸	–	=	–
2軸仕様	–		2軸	–		2軸	–		
3軸仕様	–					3軸	–		
4軸仕様	–								

※1:安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式項目

MSEL – □ – □ – □ WAI □ – □ □ □ – □ □ □ – □ – □ – □ – 4 – □ – □

シリーズ / タイプ / 接続軸数 / (1軸目内) モーター種類 / オプション / (2軸目内) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / (3、4軸目内容) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / 標準I/O種類 / 拡張I/O種類 / I/Oケーブル長 / 電源電圧 / 簡易アブソユニット / 本体取付け仕様

PCF	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
PGF	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

56SP	56□
60P	60□
86P	86□

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意
1台のMSELに対してWUは1台のみ接続可能です。

B	ブレーキ

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※56SP、60P、86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アブソは選択できません。

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
56SP	56□
60P	60□
86P	86□
WUS	WU-S用
WUM	WU-M用

(例)20P:20□パルスモーター対応
※WUS、WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

B	ブレーキ

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は3軸目、4軸目ともに簡易アブソになります。

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
WUS	WU-S用
WUM	WU-M用

(例)20P:20□パルスモーター対応
※WUS、WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
PN	拡張PIOボード (PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード (二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード (二股コネクター付属)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

B	ブレーキ

4	AC100～230

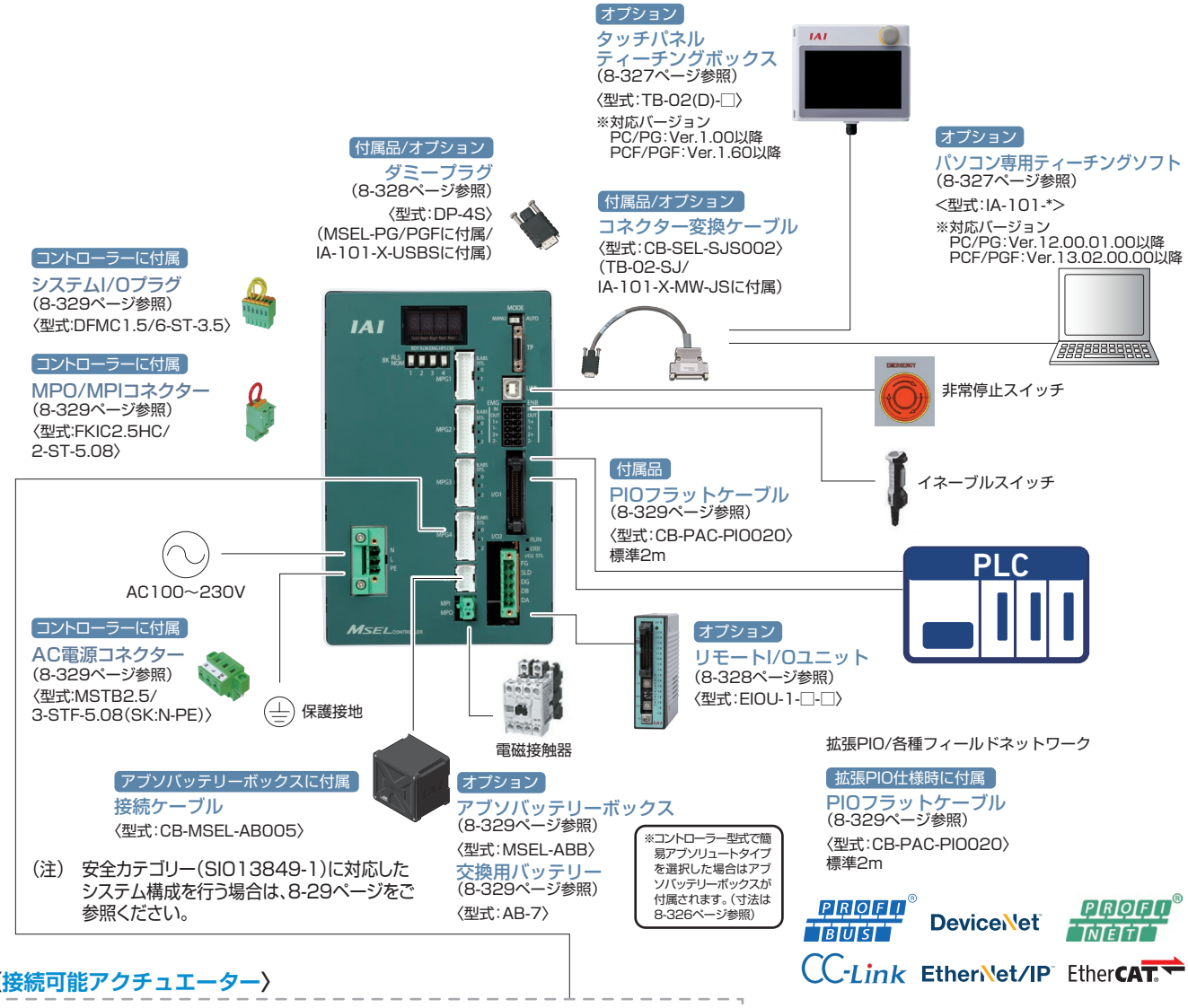
無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ABB	アブソバッテリーボックス付属
ABBN	アブソバッテリーボックスなし
無記入	バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル

※簡易アブソ仕様「SA」を選択した場合は必ずABB/ABBN を選択してください。

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

システム構成

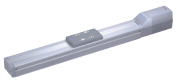


(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

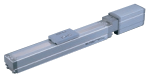
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2シリーズ



モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2小型ロータリー



モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP3シリーズ



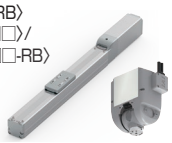
モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CA-MPA□□□〉/〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA2-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA2-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP4シリーズ



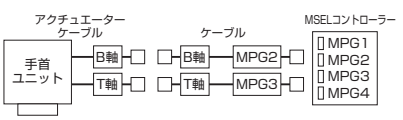
モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP5シリーズ



モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP6シリーズ /WUシリーズ



ご注意
手首ユニットご使用時は「アクチュエーターケーブル」「ケーブル」「コントローラー」に記載された記号の組み合わせが合うように接続してください。
右図は、手首ユニットをMSELコントローラーの2軸目・3軸目に接続する場合の例です。



※ケーブルはアクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。

IXP(パワーコンスカラ)用

機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラー			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリー対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリー対応仕様
標準価格	—	—	—	—
接続アクチュエーター	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様+付加軸(グリッパー付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN、PNP(16IN/16OUT)			
ポジション点数	30,000点			
電源電圧	単相AC100~230V			

型式項目

※付加軸は、コントローラータイプが4軸、スカラタイプが3軸(グリッパーなし)の場合のみ選択可能です。

MSEL – [コントローラータイプ] – [スカラタイプ] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [モーター種類] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [標準I/O種類] – [拡張I/O種類] – [PIOケーブル種類] – 4 – [電源電圧] – [本体取付け仕様]

(スカラ内容 / 付加軸内容)

コントローラータイプ

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリー対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリー対応仕様

スカラタイプ

3N1808	IXP-3N1808用
4N1808	IXP-4N1808用
3N2508	IXP-3N2508用
4N2508	IXP-4N2508用
3N2508GM	IXP-3N2508GM用
3□3515	IXP-3□3515用
4□3515	IXP-4□3515用
3N3515GM	IXP-3N3515GM用
3N3510GL	IXP-3N3510GL用
3□4515	IXP-3□4515用
4□4515	IXP-4□4515用
3N4515GM	IXP-3N4515GM用
3N4510GL	IXP-3N4510GL用
3□5520	IXP-3□5520用
4□5520	IXP-4□5520用
3N5515GL	IXP-3N5515GL用
3N5515GW	IXP-3N5515GW用
3□6520	IXP-3□6520用
4□6520	IXP-4□6520用
3N6515GL	IXP-3N6515GL
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

※□には下記の記号が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

エンコーダー種類

B	ブレーキ

※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。

モーター種類

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈28SP対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「28SP」
…RCP2-RA3C

オプション

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

標準I/O種類

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

拡張I/O種類

E	未使用
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード(二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクター付属)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

※CC2、DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクターが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

PIOケーブル種類

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧

4	AC100~230V

本体取付け仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用

コントローラーに付属
システムI/Oプラグ
(8-329ページ参照)
〈型式:DFMC1.5/6-ST-3.5〉

コントローラーに付属
MPO/MPIコネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:FKIC2.5HC/
2-ST-5.08〉

付属品/オプション
ダミープラグ
(8-328ページ参照)
〈型式:DP-4S〉
(MSEL-PGXに付属/
IA-101-X-USBSに付属)

オプション
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-327ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉

付属品/オプション
コネクター変換ケーブル
〈型式:CB-SEL-SJS002〉
(TB-02-SJ/
IA-101-X-MW-JSに付属)

オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-327ページ参照)
<型式:IA-101-*>

スカラロボットに付属
モーターエンコーダー
一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
※スカラロボットは
PCX/PGXにのみ接続可

非常停止スイッチ

イネーブルスイッチ

付属品
PIOフラットケーブル
(8-328ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m

PLC

AC100~230V

コントローラーに付属
AC電源コネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:MSTB2.5/
3-STF-5.08(SK:N-PE)〉

保護接地

電磁接触器

オプション
リモートI/Oユニット
(8-327ページ参照)
〈型式:EIOU-1-□-□〉
拡張PIO/各種フィールドネットワーク

拡張PIO仕様時に付属
PIOフラットケーブル
(8-329ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m

(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を
行う場合は、8-29ページをご参照ください。

PROFIBUS DeviceNet PROFINET
CC-Link EtherNet/IP EtherCAT

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接
触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2小型ロータリー

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP3シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CA-MPA□□□〉
〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP4シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP5シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP6シリーズ

※ケーブルはアクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。

詳細は、第8巻・8-331ページ参照

X-SEL (RA/SA)

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10 cULus (※)



（※）ULはSAタイプのみ対応

型式項目

（注）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ご記入ください。（例：ブレーキ＋原点センサー→BL）

XSEL - □ - □ - □ □ □ - (□ □ □) - □ □ - □ □ - □ □ - □ - □

（1軸目内容）　（2～8軸目内容）

	シリーズ	タイプ	接続軸数	モーター種類	エンコーダー種類	オプション（注）	モーター種類	エンコーダー種類	オプション（注）	ネットワーク専用スロット（スロット1）	ネットワーク専用スロット（スロット2）	I/Oスロット（スロット1）	I/Oスロット（スロット2）	I/Oケーブル長	電源電圧
	XSEL	RA 標準タイプ SA 安全カテゴリー対応タイプ	1 1軸仕様 2 2軸仕様 3 3軸仕様 4 4軸仕様 5 5軸仕様 6 6軸仕様 7 7軸仕様 8 8軸仕様	12 12W 20 20W 30D 30W 30R 30W 60 60W 100 100W 100S 100W 150 150W 200 200W 200S 200W 400 400W 600 600W 750 750W	WAI バッテリーレスアブソインクリメンタル A アブソリュート仕様 G 擬似アブソ AI インデックスアブソ AM 多回転アブソ	B ブレーキ付仕様 C クリープセンサー仕様 HA 高加減速仕様 L 原点センサー／LS対応 M マスター軸指定 S スレーブ軸指定	E 未使用 EP EtherNet/IP EC EtherCAT	E 未使用 DV DeviceNet CC CC-Link CIE CC-Link IE Field PR PROFIBUS-DP	E 未使用 N1 入力32/出力16（NPN） N2 入力16/出力32（NPN） N3 入力48/出力48（NPN） P1 入力32/出力16（PNP） P2 入力16/出力32（PNP） P3 入力48/出力48（PNP）	0 ケーブルなし 2 2m（標準） 3 3m 5 5m	2 単相AC200V 2L リニア専用 単相AC200V 3 三相AC200V 3L リニア専用 三相AC200V

（例）12：12Wサーボモーター対応

（※）EPとCIEの同時接続はできません。

（※）I/Oスロットで入出力ボード（N□/P□）を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0（ケーブルなし）としてください。

（※）ネットワーク専用スロットは、スロット1～スロット2で選択可能なボードが決まっています。決められた中から1枚を選択して記号を記入してください。
（※）ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS
●コントローラーモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

※選定時の注意点は8-334ページをご参照ください。

【型式例】

XSEL - RA - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - EPDV - N1E - 2 - 3

シリーズ	タイプ	軸数	接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類	ネットワーク専用スロット1	スロット1/2	I/Oケーブル長	電源電圧
XSEL	RA	4	200WAI - 100WAI - 60A - 30A	EPDV	N1E	2	3

接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類　　I/Oスロット内容

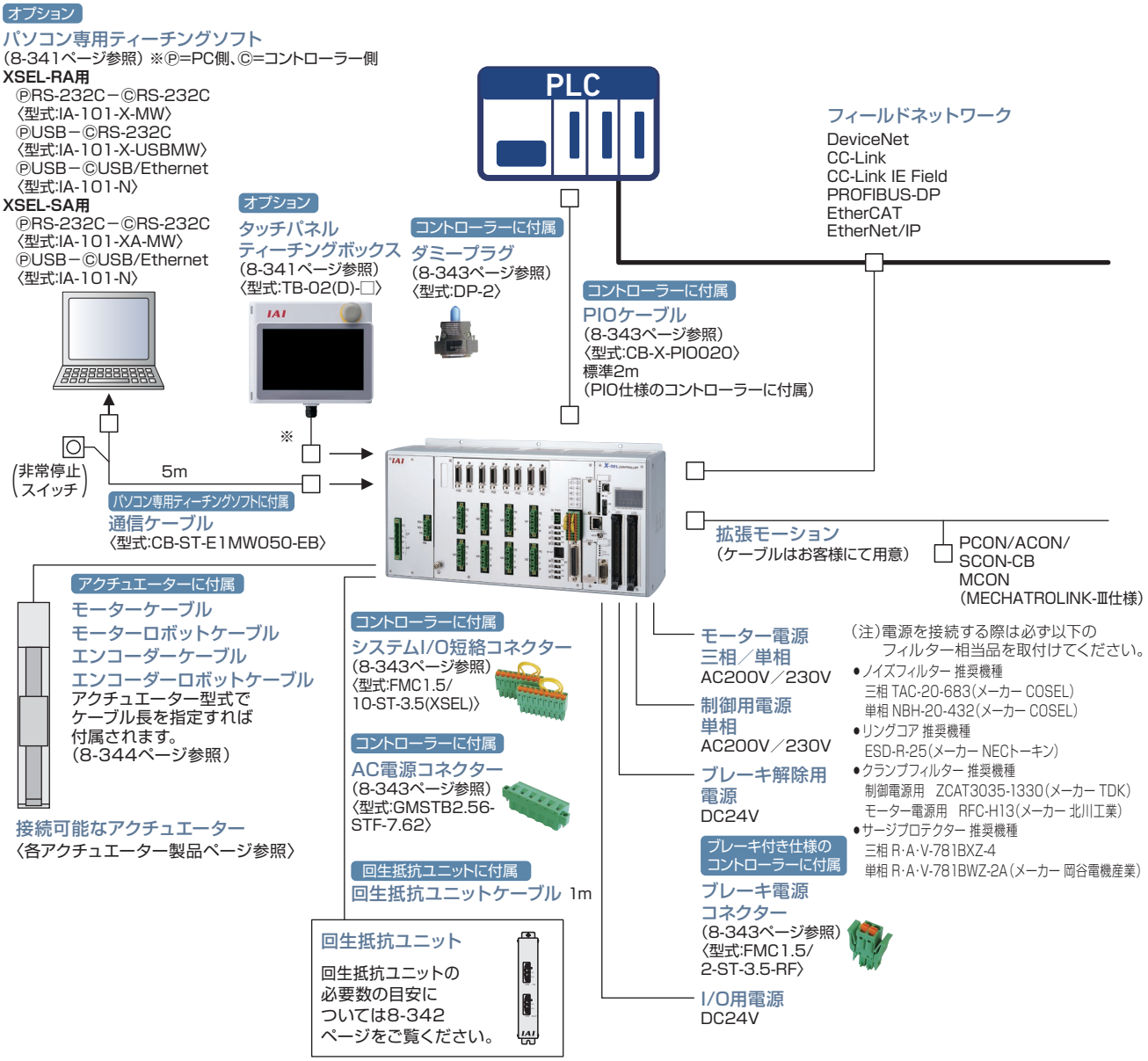
標準価格の一例	コントローラー機器構成	
※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16（NPN）I/O付き、ブレーキ無し仕様	
	XSEL-RA	XSEL-SA
	–	–

■XSEL-RA/SAに接続できないアクチュエーター

・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
・ロボシリンダー：RCS2-□□N（インクリメンタル）
・ロボシリンダー：RCS3-CT8C/CTZ5C（単相電源）
・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□（インクリメンタル）
・サーボプレス：RCS3シリーズ

システム構成

■XSEL-RA/SA



※ XSEL-SA にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 ページをご参照ください。

X-SEL (P/Q)

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10 cULus（※）



（※）ULはQタイプのみ対応

型式項目

（注）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ご記入ください。（例、ブレーキ＋原点センサー→ BL）

※2〜6軸の表記は使用する軸数に依存します。

XSEL-□-□-□ □ □-(□ □ □)-□-□-□ □ □-□-□

シリーズ / タイプ / 接続軸数 / （1軸目内容）モーター種類・エンコーダー種類・オプション（注） / （2〜6軸目内容）モーター種類・エンコーダー種類・オプション（注） / ネットワーク専用スロット / （スロット1）標準I/O / （スロット2）（スロット3）（スロット4）拡張I/O / I/Oケーブル長 / 電源電圧

タイプ

P	標準タイプ
Q	安全カテゴリー対応タイプ

接続軸数

1	1軸仕様	4	4軸仕様
2	2軸仕様	5	5軸仕様
3	3軸仕様	6	6軸仕様

モーター種類（1軸目）

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

（例）12:12Wサーボモーター対応

エンコーダー種類（1軸目）

WAI	バッテリーレスアブソ インクリメンタル
A	アブソリュート
G	擬似アブソ
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

オプション（1軸目）

B	ブレーキ
C	クリープセンサー
HA	高加減速仕様
L	原点センサー／LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

モーター種類（2〜6軸目）

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

（例）12:12Wサーボモーター対応

エンコーダー種類（2〜6軸目）

WAI	バッテリーレスアブソ インクリメンタル
A	アブソリュート
G	擬似アブソ
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

オプション（2〜6軸目）

B	ブレーキ
C	クリープセンサー
HA	高加減速仕様
L	原点センサー／LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

ネットワーク専用スロット

未記入	未使用
DV	DeviceNet接続ボード
CC	CC-Link接続ボード
PR	PROFIBUS-DP接続ボード
EP	EtherNet/IP接続ボード

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

標準I/O・拡張I/O

E	未使用
N1	入力32／出力16(NPN)
N2	入力16／出力32(NPN)
N3	入力48／出力48(NPN)
P1	入力32／出力16(PNP)
P2	入力16／出力32(PNP)
P3	入力48／出力48(PNP)
MC	パルス入出力ボード(※)
S	拡張I／Oベース付

※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。
※拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。 S S S（スロット2）（スロット3）（スロット4）拡張I/O

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。
拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。
拡張I/Oが指定された場合は、コントローラーの筐体が拡張I/Oベース付となります。
(8-353ページ参照)

※標準I/O、拡張I/Oで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

I/Oケーブル長

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

電源電圧

2	単相AC200V
3	三相AC200V
2L	リニア専用単相AC200V
3L	リニア専用三相AC200V

※リニアサーボアクチュエーターを動作する場合は2L、3Lの記号をご記入ください。
それ以外は2、3の記号をご記入ください。

ご注意
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS

※選定時の注意点は8-348ページをご参照ください。

【型式例】

XSEL - P - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - CC - N1 - N1N1E - 2 - 3

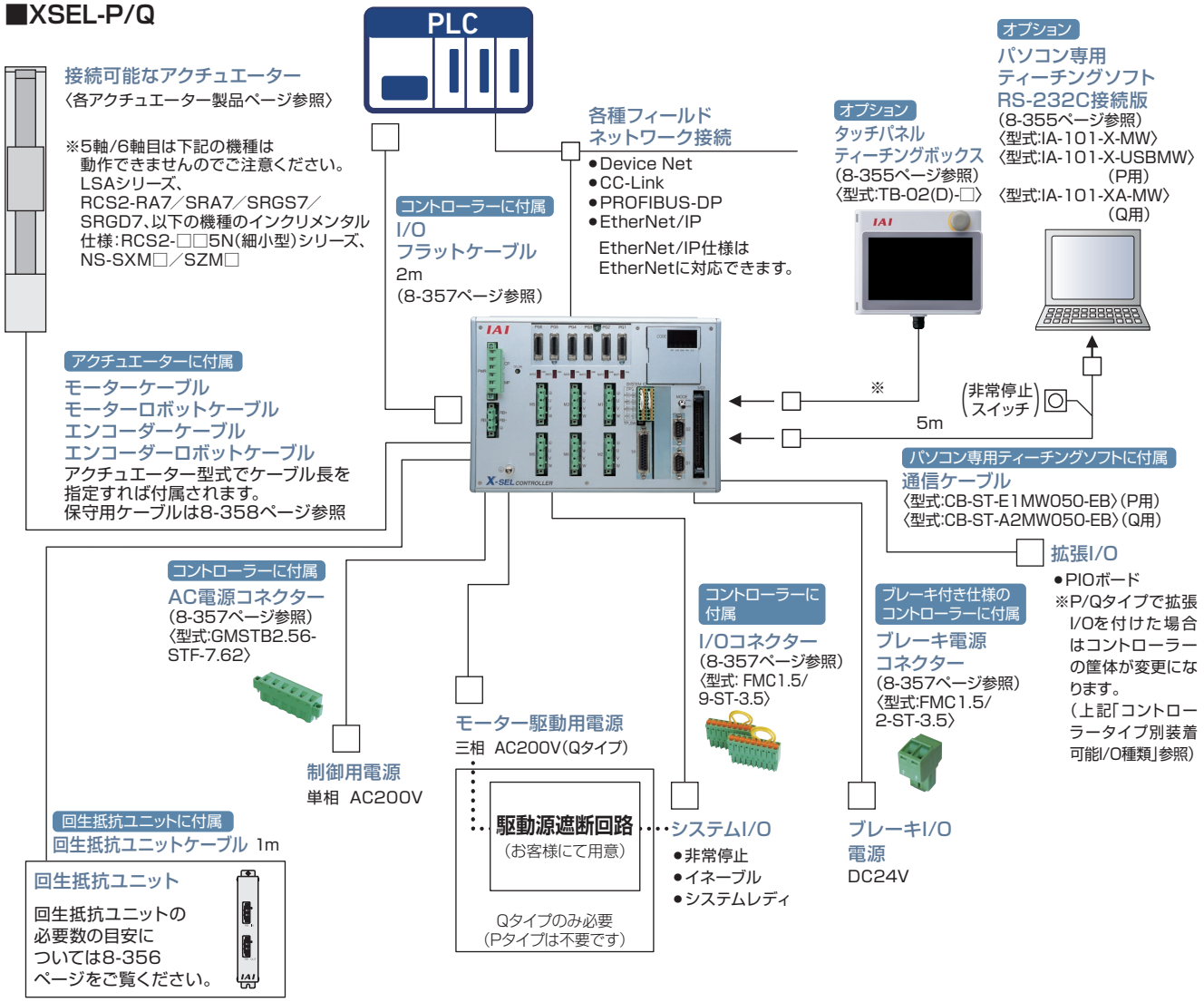
シリーズ / タイプ / 軸数 / 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類（200WAI〜30A） / ネットワーク専用スロット1（CC） / スロット1（N1） / スロット2/3/4（N1N1E）（CC〜N1N1E：I/Oスロット内容） / I/Oケーブル長（2） / 電源電圧（3）

標準価格の一例	コントローラー機器構成 接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付、ブレーキ無仕様	
※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	XSEL-P	XSEL-Q
	―	―

■XSEL-P/Qに接続できないアクチュエーター
・サーボプレス：RCS3シリーズ
（以下のアクチュエーターは、5軸目/6軸目には接続できません。）
・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
・ロボシリンダー：RCS2-□□N(インクリメンタル)
・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)

システム構成

■XSEL-P/Q



(注)電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取付けてください。

- ●ノイズフィルター　推奨機種　三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
  単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- ●リングコア　推奨機種　ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- ●クランプフィルター　推奨機種　制御電源用　ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
  モーター電源用　RFC-H13(メーカー 北川工業)
- ●サージプロテクター　推奨機種　三相 R·A·V-781BXZ-4
  単相 R·A·V-781BWZ-2A
  (メーカー 岡谷電機産業)

※ XSEL-Q にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 を参照ください。

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10 cULus（※1）



（※1）ULはSAXタイプのみ対応

●スカラロボット IXA 対象

型式項目

【XSEL-RAX/SAX タイプ】

（付加軸内容5軸～8軸）

XSEL - □ - □ - (□ □ □) - □ □ - □ □ - □ - □

XSEL	タイプ	スカラロボット本体タイプ	モーター種類	エンコーダー種類	オプション	ネットワーク専用スロット（スロット1）	ネットワーク専用スロット（スロット2）	I/Oスロット（スロット1）	I/Oスロット（スロット2）	I/Oケーブル長	電源電圧
シリーズ											

タイプ

RAX3	3軸仕様スカラ
RAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ
RAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸
RAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸
RAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸
RAX8	4軸仕様スカラ+4軸
SAX3	3軸仕様スカラ 安全カテゴリー対応仕様
SAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ 安全カテゴリー対応仕様
SAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸 安全カテゴリー対応仕様
SAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸 安全カテゴリー対応仕様
SAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸 安全カテゴリー対応仕様
SAX8	4軸仕様スカラ+4軸 安全カテゴリー対応仕様

※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。
詳細は8-368ページの外形寸法を参照ください。

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソリュートインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

オプション

B	ブレーキ付仕様
C	クリープセンサ仕様
HA	高加減速仕様
L	原点センサ／LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

ネットワーク専用スロット（スロット1）

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

ネットワーク専用スロット（スロット2）

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
CIE	CC-Link IE Field
PR	PROFIBUS-DP

※EPとCIEの同時接続はできません。

I/Oスロット（スロット1）（スロット2）

E	未使用
N1	入力32/出力16（NPN）
N2	入力16/出力32（NPN）
N3	入力48/出力48（NPN）
P1	入力32/出力16（PNP）
P2	入力16/出力32（PNP）
P3	入力48/出力48（PNP）

（※）ネットワーク専用スロットは、選択可能なボードが決まっています。

（※）ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

モーター種類

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

（例）12：12Wサーボモーター対応

I/Oケーブル長

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

電源電圧

3	三相200V

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSW8020	IXA-4NSW8020
		4NSW8040	IXA-4NSW8040
		4NSW10020	IXA-4NSW10020
		4NSW10040	IXA-4NSW10040
		4NHW12040	IXA-4NHW12040
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

ご注意

モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・30R・100S/200S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS
●コントローラーモーター種類「100S/200S」…LSAS

※選定時の注意点は8-361ページをご参照ください。

接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付き)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式		XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数	
		合計W数	接続可能軸数
標準タイプ	IXA-3NNN1805	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5～8軸目)
	IXA-3NNN3015		
	IXA-3NNN45□□	合計600W以下(1軸最大700W)	
	IXA-3NNN60□□		
	IXA-4NNN1805		
	IXA-4NNN3015	合計600W以下(1軸最大600W)	
	IXA-4NNN45□□		
	IXA-4NNN60□□		最大3軸(6～8軸目)
	IXA-4NNN80□□	接続不可	
	IXA-4NNN100□□		
高速タイプ	IXA-3NSN3015 / 4NSN3015		
	IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□		
	IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□		
	IXA-4NSN80□□		
	IXA-4NSN100□□		
高可搬タイプ	IXA-4NHN10040		
	IXA-4NHN12040		
防塵防滴仕様 高速タイプ	IXA-4NSW3015		
	IXA-4NSW45□□		
	IXA-4NSW60□□		
	IXA-4NSW8020		
	IXA-4NSW8040		
	IXA-4NSW10020		
	IXA-4NSW10040		
防塵防滴仕様 高可搬タイプ	IXA-4NHW12040		
クリーンルーム仕様 高速タイプ	IXA-4NSC3015		
	IXA-4NSC4518		
	IXA-4NSC4533		
	IXA-4NSC6018		
	IXA-4NSC6033		

(ご注意)
- 高速タイプ(防塵防滴仕様、クリーンルーム仕様品含む)、高可搬タイプのスカラロボットは付加軸を接続することができません。
- 標準タイプに付加軸を追加する場合は、全て8軸筐体のコントローラーとなります。3軸仕様のスカラロボット(IXA-3NNN□□□□)の場合、4軸目に付加軸を接続することができません。XSELコントローラーの5～8軸目に接続可能です。

■付加軸にダイレクトドライブモーター (DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーター W数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。
また、DD/DDAシリーズの合計W数とDD/DDAシリーズ以外のアクチュエーターのW数が、1600W以下になるように選定してください。

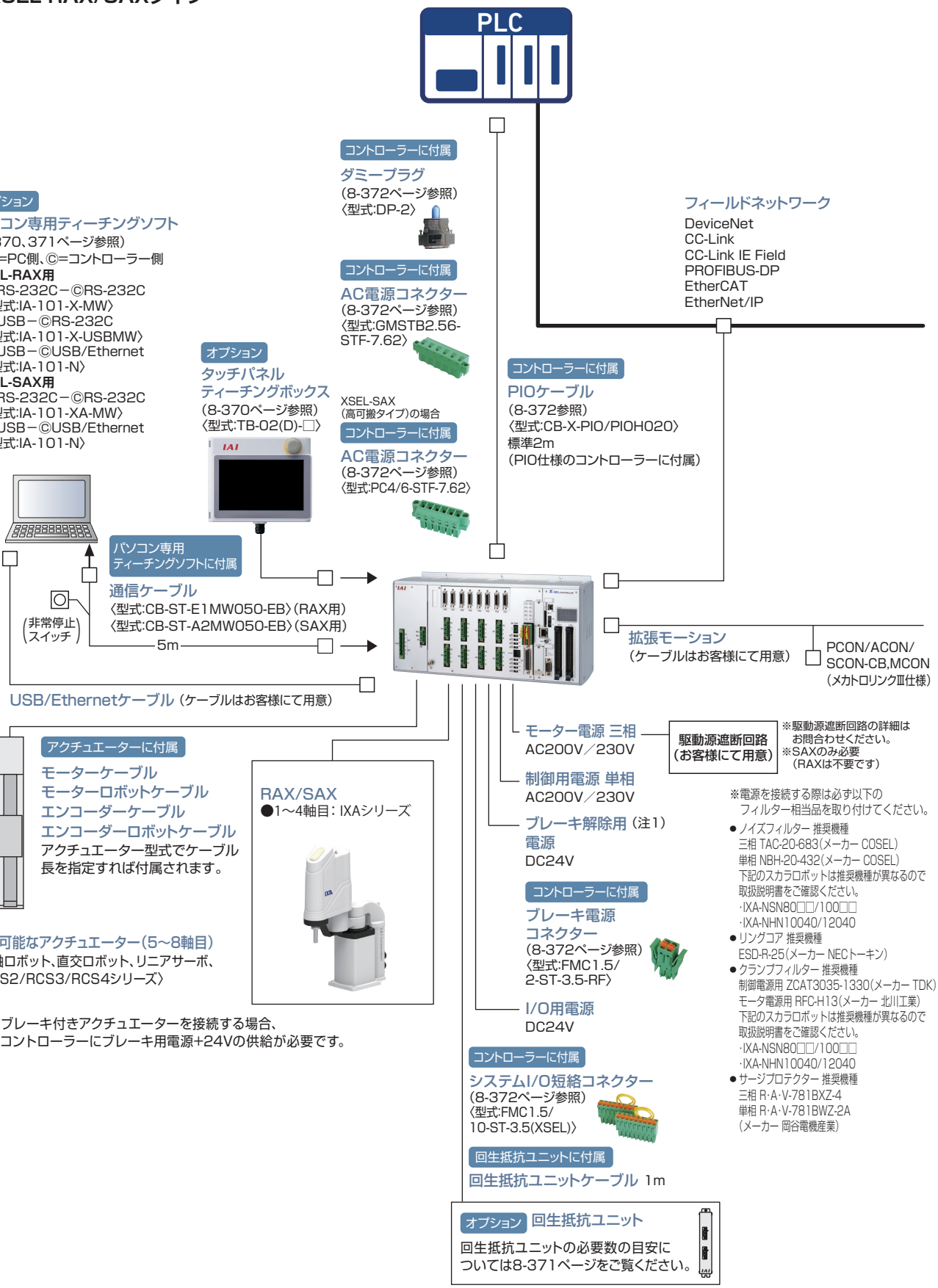
DD/DDAモーターW数換算表

アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ



(注1)ブレーキ付きアクチュエーターを接続する場合、
コントローラーにブレーキ用電源+24Vの供給が必要です。

※XSEL-SAXにて安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

MEMO

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
0-9		
4B	R軸ブレーキ	5-737
5VC	手首ユニットエア継手付き	5-737
5WCS	手首ユニット配線カラー付き	5-737
A		
A0	ケーブル取出し方向	6-321, 7-395, 7-710
A1	ケーブル取出し方向	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-395, 7-710
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-619, 5-563, 7-395
A2	ケーブル取出し方向	4-583, 6-321, 7-710
A3	ケーブル取出し方向	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-710
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-619
AB-3	アブソバッテリー	7-387
AB-5	アブソデータ保存用バッテリー/交換用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
AB-5-CS	アブソデータ保存用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー(ケース付き)	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
AB-5-CS3	アブソデータ保存用バッテリー(ケース付き)	8-315
AB-6	アブソバッテリー	7-387
AB-7	交換用バッテリー	8-99, 8-143, 8-209, 8-235, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
AB-8	交換用バッテリー	2-790
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-321
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-741, 6-321, 7-710
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更	7-710
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更(フッ素ゴム被覆仕様)	2-741
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-235
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-249
ACR	RCON-EC接続仕様	2-741
ADTB	ティーチングボックス用アクチュエーター駆動電源ユニット	2-13, 2-825, 2-834, 8-387
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様	6-321
AK-04	パルス変換器	8-241, 8-282, 8-290
AL	アルマイト処理追加	7-710
AP	TTA支柱追加オプション	5-685
APL/APR	エアパージ用継手付き仕様	2-741
AQ	AQシール	3-619, 5-563, 7-395
AR	防錆黒色皮膜処理	6-321
AT	ケーブル取出し方向	7-710
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-619, 4-583, 5-683, 5-863, 6-107, 6-321, 7-395, 7-710
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
BKR-01	ブレーキ解除ボックス	8-401
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-583, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-619, 6-321, 7-395
C		
C	クリープセンサー	3-619, 5-563, 7-395
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94, 2-836, 8-398
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94
CB-ADPC2-MPA□□□-RB-JY	モーター・エンコーダー一体型 ロボットケーブル	1-94
CB-ADTBF-AJ002	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	2-836, 8-398
CB-ADTB-PW□□□-RB	エレシリンダー電源接続ケーブル	2-836, 8-398
CB-ADTB-PWTB□□□	エレシリンダー電源+TB-03複合接続ケーブル	2-836, 8-398
CB-APMEC-PW020-TM	AC電源ケーブル(AC200V用)	2-836, 8-398

型 式	内 容	掲載頁
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル	8-209, 8-245
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-95
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-95
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-95
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-111, 2-836, 8-398
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-96
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-97
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-97
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル(ポジションコントローラー用)	8-29, 8-283
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-765
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-109
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-105, 2-786
CB-EC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(ユーザー配線仕様)	1-105, 2-777, 2-786
CB-EC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(ユーザー配線仕様、4方向コネクター)	1-105, 2-777, 2-786
CB-GRS-PCS□□□	ソレノイドドライバーケーブル	6-125, 6-319
CB-REC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(RCON-EC接続仕様)	1-105, 2-777, 2-786
CB-REC-PWBIO□□□-RB-JY	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(RCON-EC接続仕様)	1-106, 2-778
CB-REC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(RCON-EC接続仕様、4方向コネクター)	1-106, 2-778, 2-816
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル(IXA-□NNN30/□NNN45)	1-108, 5-898, 8-374
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル(IXA-□NNN60)	1-108, 5-898, 8-374
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル(IXA-□NSN30/□NSN45/□NSN60)	1-108, 5-898, 8-374
CB-IXA-USR□□□-CS	ユーザーケーブル(IXA用 背面パネルのユーザー配線用D-subコネクターに接続して使用)	5-869
CB-IXP-USR□□□-AS	ツール側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-IXP-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-LDC-CTL□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	8-306
CB-MSEL-AB005	アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-329
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-109, 5-682
CB-PAD-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-109
CB-PAD-PIOS□□□	I/Oフラットケーブル	1-109
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-97
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-98
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RCC1-MA□□□	モーターケーブル	1-99
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇔ゲートウェイユニット/ハブユニット間接続ケーブル	1-107, 8-194
CB-RCP6S-PWBIO□□□-JY1(-RB)	RCP6S⇔ゲートウェイユニット/ハブユニット間延長ケーブル	1-107, 8-194
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット⇔ハブユニット間接続ケーブル	1-107, 8-194
CB-RCP6S-RLY□□□-JY1(-RB)	ゲートウェイユニット⇔ハブユニット間延長ケーブル	1-107, 8-194
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-102
CB-RCS2-PLA□□□	エンコーダーケーブル	1-102
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-102
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-103
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-306
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-101
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-111, 8-100, 8-144, 8-285
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-98
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-110
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-97, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	1-110

型 式	内 容	掲載頁
CB-SEL-SJS002	コネクター変換ケーブル	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-341, 8-355, 8-370, 8-382, 8-385, 8-386
CB-SEL-USB030	USBケーブル	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
CB-SEL26H-LBS005	コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	8-29, 8-385
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-328, 8-342, 8-356, 8-371
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-341, 8-355, 8-370
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-785, 8-342, 8-356
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	8-385
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	8-385
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-385
CB-TTA-232□□□ (RS232C接続ボード用)	拡張SIOボード用接続ケーブル	5-693
CB-TTA-485□□□ (RS485接続ボード用 終端処理なし)		5-693
CB-TTA-485□□□-TERM (RS485接続ボード用 終端処理あり)		5-693
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-691
CB-X-MA□□□	モーターケーブル	1-100, 5-867
CB-X-PIO□□□	I/Oケーブル	1-110, 5-868, 8-343, 8-357, 8-372
CB-X-PIOH□□□		1-110, 5-868, 8-343, 8-357, 8-372
CB-X1-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-103, 5-867
CB-X1-PA□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-103
CB-X1-PA□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	1-103
CB-X1-PLA□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-104
CB-X1-PLA□□□-AWG24		1-104
CB-X2-MA□□□		1-99
CB-X2-PLA□□□		1-102
CB-X3-PA□□□		1-102
CB-XEU-MA□□□	モーターケーブル	1-100
CB-XMC-MA□□□		1-100
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-332, 8-360
CE	CE対応オプション	3-620, 4-583, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-620
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-742, 3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-322
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 7-395, 7-710
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-619, 5-563, 7-395
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクター仕様	4-583, 7-396, 7-710
CO	本体カバー	5-563, 5-685, 6-322, 7-710
CRS-XBA	CRS 直交ロボット	5-697
CRS-XBB		5-701
CRS-XGA		5-705
CRS-XGB		5-709
CRS-XZCZ		5-717
CRS-XZCY		5-713
CRS-XZDZ		5-725
CRS-XZDY		5-721
CRS-XZEZ		5-733
CRS-XZEY		5-729
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-742
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-620
CT2		3-705
CT3/CT4		3-620, 3-627, 3-705
CT5/CT6		3-705
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-322

D

DB	ダブルガイドブロック	4-584
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-322
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-322
DCON-CB/CGB	コントローラー	8-234
DCON-CYB/PLB/POB		8-247
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-322
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-322
DDA-FL-□	フランジ	6-324, 7-396
DDA-LH18C□A	DDA ダイレクトドライブモーター	6-267
DDA-LH18C□A-B		6-271
DDA-LT18C□A		6-259
DDA-LT18C□A-B		6-263
DDACR-LH18C□A	DDACR クリーン仕様 ダイレクトドライブモーター	7-347
DDACR-LT18C□A		7-343
DDW-LH18C□A	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-647
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-743
DP-2	ダミープラグ	5-690, 8-343, 8-357, 8-372
DP-4S	ダミープラグ	8-143, 8-179, 8-283, 8-328
DP-5		8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
DP-6	ダミープラグ	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315
DV	DeviceNet	8-15

E

EB	吊り金具	2-620, 3-706
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-765
EC-CRP3	EC ロッド	2-493
EC-CRP5		2-497
EC-CTC3	EC テーブル	2-533
EC-CTC5		2-537
EC-GD3	EC ロッド	2-475
EC-GRB10	EC グリッパー	2-547
EC-GRB13		2-551
EC-GRB8		2-543
EC-GRB10MW	EC 防塵防滴仕様	2-733
EC-GRB13□W		2-737
EC-GRB8MW		2-729
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-GRBP10	EC グリッパー	2-559
EC-GRBP13		2-563
EC-GRBP8		2-555
EC-GRC6		2-567
EC-GRC7		2-571
EC-GRST3		2-575
EC-GRST6		2-579
EC-GRST7		2-583
EC-GRTR14		2-587
EC-GS4	EC ロッド	2-473
EC-GD4		2-479
EC-GD5		2-481
EC-GDB3		2-367
EC-R6_DR6		2-371
EC-R7_DR7		2-375
EC-RP3		2-463
EC-RP4		2-467
EC-RP5		2-469
EC-RR2		2-379
EC-RR2□R		2-427
EC-RR3_DRR3		2-383
EC-RR4_DRR4		2-389
EC-RR6_DRR6		2-395
EC-RR7_DRR7		2-399
EC-RR8		2-403

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
EC-RR10	EC ロッド	2-407
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-411
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-415
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-419
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-423
EC-RR3□R_DRR3□R		2-431
EC-RR4□R_DRR4□R		2-435
EC-RR6□R_DRR6□R		2-439
EC-RR7□R_DRR7□R		2-443
EC-RR8□R		2-447
EC-RR10□R		2-451
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-455
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-459
EC-RTB4		2-591
EC-SRG11		2-485
EC-SRG15		2-489
EC-S2	EC スライダー	2-125
EC-S2□R		2-233
EC-S6□D	EC 防塵防滴仕様	2-697
EC-S7□D		2-705
EC-S6□W		2-701
EC-S7□W		2-709
EC-R6□W		2-713
EC-R7□W		2-717
EC-RR6□W		2-721
EC-RR7□W		2-725
EC-RTC9	EC ロータリー	2-595
EC-RTC12		2-599
EC-RTC18		2-603
EC-SL3	EC スライダー	2-121
EC-S3_DS3		2-129
EC-S3□A/DS3□A		2-135
EC-S4_DS4		2-141
EC-S4□A/DS4□A		2-147
EC-S6_DS6		2-153
EC-S6□A/DS6□A		2-159
EC-S7_DS7		2-165
EC-S7□A/DS7□A		2-171
EC-S8		2-177
EC-S8□A		2-183
EC-S8X□A		2-189
EC-S6□AH_DS6□AH		2-193
EC-S6X□AH/DS6X□AH		2-199
EC-S7□AH_DS7□AH		2-203
EC-S7X□AH/DS7X□AH		2-209
EC-WS10_DWS10		2-213
EC-WS12_DWS12		2-217
EC-B6S_B6SU_DB6S_DB6SU		2-221
EC-B7S_B7SU_DB7S_DB7SU		2-225
EC-B8S/B8SU		2-229
EC-S3□R_DS3□R		2-237
EC-S3□AR/DS3□AR		2-241
EC-S4□R_DS4□R		2-245
EC-S4□AR/DS4□AR		2-249
EC-S6□R_DS6□R		2-253
EC-S6□AR/DS6□AR		2-259
EC-S7□R_DS7□R		2-265
EC-S7□AR/DS7□AR		2-271
EC-S8□R		2-277
EC-S8□AR		2-283
EC-S8X□AR		2-289
EC-S6□AHR_DS6□AHR		2-293
EC-S6X□AHR/DS6X□AHR		2-299
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-303
EC-S7X□AHR/DS7X□AHR		2-309
EC-WS10□R/DWS10□R		2-313
EC-WS12□R/DWS12□R		2-317
EC-B8SS/B8SSU		2-321
EC-S10		2-325
EC-S10X		2-329
EC-S13		2-333
EC-S13X		2-337
EC-S15		2-341
EC-S15X		2-345
EC-S18		2-349
EC-S18LP		2-353
EC-S18X	EC スライダー	2-357
EC-S18XLP		2-361
EC-S3□CR_DS3□CR	EC クリーン仕様	2-619
EC-S3□ACR/DS3□ACR		2-625
EC-S4□CR_DS4□CR		2-631
EC-S4□ACR/DS4□ACR		2-637
EC-S6□CR_DS6□CR		2-643
EC-S6□ACR/DS6□ACR		2-647
EC-S7□CR_DS7□CR		2-651
EC-S7□ACR/DS7□ACR		2-655
EC-S8□CR		2-659
EC-S8□ACR		2-663
EC-S8X□ACR		2-667
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR		2-671
EC-S6X□AHCR/DS6X□AHCR		2-675
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-679
EC-S7X□AHCR/DS7X□AHCR		2-683
EC-WS10□CR/DWS10□CR		2-687
EC-WS12□CR/DWS12□CR		2-691
EC-GDS3	EC ストッパー	2-607
EC-ST11		2-611
EC-ST15		2-613
EC-ST15ME		2-615
EC-TC3	EC テーブル	2-513
EC-TC4		2-517
EC-TC5		2-519
EC-TW3		2-523
EC-TW4		2-527
EC-TW5		2-529
EC-T3		2-509
ECW-CVNWL-CB-ACR	インターフェイスボックス	2-765
EP	EtherNet/IP	8-15
ERC2-MU□	モーター	1-234
ERC3-MURA□-□-□		1-234
ERC3-MUSA□-□-□		1-233
ES	外付けストッパー	2-744
ESD-R-25	リングコア	8-333, 8-347, 8-362
ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-620, 3-627
ET7/ET8		3-620, 3-627
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様（IXAアーム長800/1000のみ）	5-863

F

F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-685
FB	フランジブラケット	6-323, 7-396, 7-711
FFA	先端アダプター	2-744, 4-584, 7-711
FL	フランジ(前)	2-745, 4-585, 6-107, 6-324, 7-396, 7-712
FLR	フランジ(後)	4-587
FS	フロントスペーサー	2-747
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-747
FT	フート金具	2-748, 3-621, 4-588, 6-109, 7-714
FT2/FT4		4-591
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-685
FTP	フートプレート	5-564
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-685

G

G1	指定グリース塗布仕様	2-752, 3-621, 4-591, 7-716
G3/G4		3-621, 4-591, 7-397, 7-716
G5		2-752
GE	食品用グリース指定	7-716
GRP-1	グリップベルト	8-385
GRS-DB-□	ドライバーボックス	6-125, 6-319
GRS-MEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-121
GRS-MIG		6-121
GRS-RCH-M	ゴムカバー取付け	6-326
GRS-RCH-S		6-326
GRS-RSL-M		6-326
GRS-RSL-S		6-326
GRS-S1N-M	センサー	6-326

型 式	内 容	掲載頁
GRS-S1N-S	センサー	6-326
GRS-S1P-M		6-326
GRS-S1P-S		6-326
GRS-S2N-M		6-326
GRS-S2N-S		6-326
GRS-S2P-M		6-326
GRS-S2P-S		6-326
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-117
GRS-SIG		6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-591
GT2/GT3/GT4	ガイド取付け方向/テーブル取付け方向(EC-GS4/TC4/TC5用)	2-752
H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-686
HA	高加減速対応	3-621, 4-591
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-716
HLA	高可搬質量設定	3-621
HPR	高精度仕様	3-621, 7-397
HS	原点確認センサー	3-621, 4-591, 7-716
HSL/HSR		3-621, 4-591, 7-397
I		
IA	IAネット	5-680, 8-15
IA-101-N	パソコン対応ソフト	8-139, 8-177, 8-341, 8-370
IA-101-TTA-USB		5-690
IA-101-X-MW		5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370
IA-101-X-MW-JS		8-139, 8-177, 8-327
IA-101-X-USBMW		5-690, 8-333, 8-341, 8-347, 8-355, 8-362, 8-370
A-101-X-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-327
IA-101-X-USBS		8-327
IA-101-XA-MW		5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-342, 8-356, 8-371
IA-101-XA-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-328
IA-OS		8-59, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-OS-C		8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-110-DD-4	ブレーキボックス	6-321
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-690, 8-370
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-386
ICSB2/ICSPB2-B1N□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-251
ICSB2/ICSPB2-B1N□M		5-253
ICSB2/ICSPB2-B2N□H		5-255
ICSB2/ICSPB2-B2N□M		5-257
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-229
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-225
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BP□H		5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M		5-241
ICSB2/ICSPB2-BM□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BM□M		5-249
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-237
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-245
ICSB2/ICSPB2-G1J□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-311
ICSB2/ICSPB2-G2J□H		5-313
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-315
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-317
ICSB2/ICSPB2-GC□H		5-319
ICSB2/ICSPB2-GC□M		5-321
ICSB2/ICSPB2-GD□H		5-323
ICSB2/ICSPB2-GE□H		5-325
ICSB2/ICSPB2-GE□M		5-327
ICSB2/ICSPB2-GF□H		5-329
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-331
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-333
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-335
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-263
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-265
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-267
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-261
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-271
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-269
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-299
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-301
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-303
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-305
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-309
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-307
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-289
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-291
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-293
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		5-295
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		5-297
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		5-277
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		5-279
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		5-281
ICSB2/ICSPB2-ZA□H		5-273
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		5-275
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		5-283
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		5-285
ICSB2/ICSPB2-ZH□S		5-287
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-393
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□		5-395
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3M		5-437
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3M		5-439
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□		5-397
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□		5-399
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3M		5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3M		5-443
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□		5-339
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□		5-341
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□		5-343
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□		5-345
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□		5-347
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□		5-349
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-351
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-353
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-361
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		5-363
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-365
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-373
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-375
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-377
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-379
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-389
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-391
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-355
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-357
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-359
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-367
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-369
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-371
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-381
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-383
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-385

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-387
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-401
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-403
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-405
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-407
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-409
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-411
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-417
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-419
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-425
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□		5-427
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-433
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-435
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-413
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-415
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-421
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-423
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-429
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-431
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-449
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□		5-451
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-453
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-461
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-463
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-465
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-455
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-457
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-459
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□		5-467
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-469
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-471
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-473
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-505
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-475
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-507
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-477
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-479
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-481
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-509
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-511
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-483
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-485
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-513
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-515
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-487
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-489
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-491
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-517
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-519
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-493
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-495
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-497
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-521
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-523
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□		5-525
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-527
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-499
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-501
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-503
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-529
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-531
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-445
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-447
ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS	ICSB4/ICSPB4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-535
ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM		5-537
ICSB4/ICSPB4-B3N1H		5-539
ICSB4/ICSPB4-B3N1M		5-541
ICSB4/ICSPB4-B4N1H		5-543
ICSB4/ICSPB4-B4N1M		5-545
ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□	ICSB6/ICSPB6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-547
ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□		5-549
ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□		5-551
ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□		5-553
ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M		5-555
ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M		5-557
ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M		5-559
ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M		5-561
IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-601
IFA-MA□□-200		3-607
IFA-MA□□-400		3-613
IK2-P6XBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合わせ	5-77
IK2-P6XBB2□□S		5-79
IK2-P6XBB3□□S		5-81
IK2-P6XBC1□□S		5-71
IK2-P6XBC2□□S		5-73
IK2-P6XBC3□□S		5-75
IK2-P6XBD1□□S		5-65
IK2-P6XBD2□□S		5-67
IK2-P6XBD3□□S		5-69
IK2-P6XBE1□□S		5-89
IK2-P6XBE2□□S		5-91
IK2-P6XBE3□□S		5-93
IK2-P6XBF1□□S		5-83
IK2-P6XBF2□□S		5-85
IK2-P6XBF3□□S		5-87
IK2-P6YBB1□□S		5-107
IK2-P6YBB2□□S		5-109
IK2-P6YBB3□□S		5-111
IK2-P6YBC1□□S		5-101
IK2-P6YBC2□□S		5-103
IK2-P6YBC3□□S		5-105
IK2-P6YBD1□□S		5-95
IK2-P6YBD2□□S		5-97
IK2-P6YBD3□□S		5-99
IK2-P6YBG1□□S		5-125
IK2-P6YBG2□□S		5-127
IK2-P6YBG3□□S		5-130
IK2-P6YBH1□□S		5-119
IK2-P6YBH2□□S		5-121
IK2-P6YBH3□□S		5-123
IK2-P6YBI1□□S		5-113
IK2-P6YBI2□□S		5-115
IK2-P6YBI3□□S		5-117
IK3-P6BBB1□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合わせ	5-142
IK3-P6BBB2□□S		5-145
IK3-P6BBB3□□S		5-148
IK3-P6BBC1□□S		5-133
IK3-P6BBC2□□S		5-136
IK3-P6BBC3□□S		5-139
IK3-P6BBE1□□S		5-160
IK3-P6BBE2□□S		5-164
IK3-P6BBE3□□S		5-168
IK3-P6BBF1□□S		5-151
IK3-P6BBF2□□S		5-154
IK3-P6BBF3□□S		5-157
IK3-P6BBG1□□S		5-181
IK3-P6BBG2□□S		5-184
IK3-P6BBG3□□S		5-187
IK3-P6BBH1□□S		5-172
IK3-P6BBH2□□S		5-175
IK3-P6BBH3□□S		5-178
IK4-P6BBB1□□S	IK4 ロボシリンダー 4軸組合わせ	5-190
IK4-P6BBB2□□S		5-193
IK4-P6BBB3□□S		5-196
IK4-P6BBF1□□S		5-199
IK4-P6BBF2□□S		5-202
IK4-P6BBF3□□S		5-205

型 式	内 容	掲載頁
ISB/ISPB-LXL-200	ISB/ISPB スライダータイプ	3-445
ISB/ISPB-LXL-400		3-449
ISB/ISPB-LXM-200		3-437
ISB/ISPB-LXM-400		3-441
ISB/ISPB-LXMX-200		3-453
ISB/ISPB-LXMX-400		3-457
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-461
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-465
ISB/ISPB-MXL-100		3-417
ISB/ISPB-MXL-200		3-421
ISB/ISPB-MXM-100		3-405
ISB/ISPB-MXM-200		3-409
ISB/ISPB-MXMX-200		3-429
ISB/ISPB-SXL-60		3-397
ISB/ISPB-SXM-60		3-389
ISB/ISPB-WXM-750		3-469
ISB/ISPB-WXMX-750		3-473
ISB-MXL-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-425
ISB-MXM-400		3-413
ISB-MXMX-400		3-433
ISB-SXL-100		3-401
ISB-SXM-100		3-393
ISDACR/ISPDACR-W-600	ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-225
ISDACR/ISPDACR-W-750		7-229
ISDACR/ISPDACR-WX-600		7-233
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-237
ISDB/ISPDB-L-200	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-521
ISDB/ISPDB-L-400		3-525
ISDB/ISPDB-LX-200		3-529
ISDB/ISPDB-LX-400		3-533
ISDB/ISPDB-M-100		3-501
ISDB/ISPDB-M-200		3-505
ISDB/ISPDB-MX-200		3-513
ISDB/ISPDB-S-60		3-493
ISDB-M-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-509
ISDB-MX-400		3-517
ISDB-S-100		3-497
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-205
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-181
ISDBCR/ISPDBCR-L-400		7-185
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-189
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-193
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD		7-201
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-169
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-173
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200		7-177
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-165
ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD		7-197
ISWA/ISPWA-L-200	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-435
ISWA/ISPWA-L-400		7-439
ISWA/ISPWA-M-100		7-427
ISWA/ISPWA-M-200		7-431
ISWA/ISPWA-S		7-423
IX-FL-1	フランジ	5-865, 7-402
IX-FL-4		5-865
IXA-FL-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-723
IXA-3NNN1805/4NNN1805	IXA スカラロボット	5-791
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-795
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-799
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-805
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-811
IXA-4NNN10020/4NNN10040		5-817
IXA-3NSN3015/4NSN3015		5-823
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-827
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-833
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-839
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-845
IXA-4NHN10040		5-851
IXA-4NHN12040		5-857
IXA-4NSC3015	IXA-NSC クリーン仕様 スカラロボット	7-377
IXA-4NSC45□□		7-381
IXA-4NSC60□□		7-387

型 式	内 容	掲載頁
IXA-4NSW3015	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-675
IXA-4NSW4518/4NSW4533		7-679
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-685
IXA-4NSW8020/4NSW8040		7-691
IXA-4NSW10020/4NSW10040		7-697
IXA-4NHW12040		7-703
IXA-PFL-EW-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-PFL-RW-1		5-865
IXA-SST-ZW-1/2	ステー(IXA用)	5-866
IXA-TST-ZW-1/2		5-866
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-866
IXP-3C3515/4C3515	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-353
IXP-3C4515/4C4515		7-359
IXP-3C5520/4C5520		7-365
IXP-3C6520/4C6520		7-371
IXP-3N1808/4N1808	IXP パワーコンスカラ	5-747
IXP-3N2508/4N2508		5-751
IXP-3N3515/3N3510/4N3515		5-757
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-765
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-773
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-781
IXP-3W3515/4W3515	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	7-653
IXP-3W4515/4W4515		7-659
IXP-3W5520/4W5520		7-665
IXP-3W6520/4W6520		7-669
IXP-FL-1	フランジ(IXP用)	5-864
IXP-FL-2/3		5-864, 7-402, 7-724

J

JG-IXA1/2/4	アブソリュートリセット用ジグ	5-864
JG-WUM		6-324
JG-WUS		6-324
JG-ZRM		6-293
JG-ZRS		6-291
JM-08	パルス変換器	8-282, 8-290, 8-309

K

K	キー溝付仕様	6-324
K1/K3	コネクターケーブル取出し方向変更	4-592, 7-397, 7-716
K2		4-592
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-592, 7-717
KWD-UJ-2MBS	AC電源ケーブル(AC100V用)	2-836, 8-398

L

L	原点リミットスイッチ(標準)	3-622, 3-706, 5-565, 6-324, 7-397
LA	省電力対応	3-622, 4-592, 7-397, 7-717
LCT/LCN	ロードセル付き	6-111
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-863
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-622, 5-565, 7-397
LM/LLM	シンクロ動作時マスター軸指定	3-622, 7-397
LSA-S10HM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-667
LSA-S10HS		3-663
LSA-S10SM		3-659
LSA-S10SS		3-655
LSA-S6SM		3-635
LSA-S6SS		3-631
LSA-S8HM		3-651
LSA-S8HS		3-647
LSA-S8SM		3-643
LSA-S8SS		3-639
LSA-W21HM		3-701
LSA-W21HS		3-699
LSA-W21SM		3-697
LSA-W21SS		3-695
LSAS-N10SM		3-675
LSAS-N10SS		3-671
LSAS-N15HM		3-691
LSAS-N15HS		3-687
LSAS-N15SM		3-683

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
LSAS-N15SS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-679
M		
MD	防錆皮膜処理	3-622
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	2-753, 6-325
ML	MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-755, 3-622, 4-592, 5-686, 6-111, 6-325
ML3	MECHATROLINK Ⅲ	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-622
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-755
MSEL-ABB	アブソバッテリーボックス	8-320, 8-329
MSEL-PC/PG/ PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-380
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-593, 6-111
N		
NAC-10-472	ノイズフィルター	2-784, 8-97, 8-141,8-167, 8-265
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-347, 8-362
NCO	カバーなし仕様	3-623
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-87, 8-141, 8-167, 8-265, 8-290, 8-306
NFA	先端アダプター(雌ねじ)	2-755, 4-593, 7-717
NJ	ナックルジョイント	2-756, 4-594
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-757
NM	原点逆仕様	2-758, 3-623, 4-595, 5-565, 5-686, 6-326, 7-398, 7-718
NSA-LXMM	NSA スライダータイプ	3-557
NSA-LXMS		3-551
NSA-LXMXS		3-563
NSA-LXMXM		3-569
NSA-MXMM		3-545
NSA-MXMS		3-539
NSA-WXMM		3-581
NSA-WXMS		3-575
NSA-WXMXS		3-587
NSA-WXMXM		3-593
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-623, 3-627
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-595, 7-719
O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-686
P		
PCON-CB/CGB/CFB/ CGFB	コントローラー	8-195
PCON-CBP/CGBP		8-211
PCON-CYB/PLB/POB		8-221
PN	PNP仕様	2-758, 5-680
PR	PROFIBUS-DP	8-15
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-332, 8-360
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	2-784, 8-97, 8-141, 8-167
PSA-24/24L	DC24V電源	8-96, 8-178, 8-282, 8-375
PSA-FU	PSA-24L 交換用ファンユニット	2-819
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-686
Q		
QR	クレビス金具	2-759, 4-597
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-760
R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-587
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-595
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-598
RCA-RA3C	RCA ロッドタイプ	4-261
RCA-RA3R		4-269
RCA-RA4C		4-265
RCA-RA4R		4-271
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-598
RCA-SA4C	RCA スライダータイプ	3-267
RCA-SA4R		3-279
RCA-SA5C		3-271
RCA-SA5R		3-283
RCA-SA6C		3-275
RCA-SA6R		3-287
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-599
RCA-TRR-□		4-599
RCA2-GD3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-235
RCA2-GD4NA		4-251
RCA2-GS3NA		4-231
RCA2-GS4NA		4-247
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-234
RCA2-RN3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-227
RCA2-RN4NA		4-243
RCA2-RP3NA		4-229
RCA2-RP4NA		4-245
RCA2-SD3NA		4-239
RCA2-SD4NA		4-255
RCA2-TCA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-511
RCA2-TCA4NA		4-517
RCA2-TFA3NA		4-515
RCA2-TFA4NA		4-521
RCA2-TWA3NA		4-513
RCA2-TWA4NA		4-519
RCA2CR-GD3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-251
RCA2CR-GD4NB		7-267
RCA2CR-GS3NB		7-247
RCA2CR-GS4NB		7-263
RCA2CR-RN3NB		7-243
RCA2CR-RN4NB		7-259
RCA2CR-RP3NB		7-245
RCA2CR-RP4NB		7-261
RCA2CR-SD3NB		7-255
RCA2CR-SD4NB		7-271
RCA2W-GD3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-555
RCA2W-GD4NB		7-571
RCA2W-GS3NB		7-551
RCA2W-GS4NB		7-567
RCA2W-RN3NB		7-547
RCA2W-RN4NB		7-563
RCA2W-RP3NB		7-549
RCA2W-RP4NB		7-565
RCA2W-SD3NB		7-559
RCA2W-SD4NB		7-575
RCB-110-RA13-0	ブレーキボックス	1-292, 4-362, 6-98
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
RCB-LB-TGS	TPアダプター (ポジションコントローラー用)	8-29, 8-386
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-188
RCD-GRSNA	RCD グリッパータイプ	6-127
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-223
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	2-760, 6-326
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-189
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-189
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-183
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-187
RCON	コントローラー	8-57
RCON-ABU-A	簡易アブソユニット(R-unit用)	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-ABU-P		8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-AC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-AC-2		8-84, 8-129
RCON-DC-1		8-84, 8-129
RCON-DC-2		8-84, 8-129
RCON-EC-4	EC接続ユニット	2-812, 8-85, 8-130, 8-163
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-NP/PN		8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-TR		8-100,8-144
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-99, 8-143, 8-179
RCON-FUH	ファンユニット (R-unit 200Vドライバー用ファンユニット)	8-99, 8-143, 8-179
RCON-GW/GWG-CC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-79
RCON-GW/GWG-CIE		8-80
RCON-GW/GWG-DV		8-79

型 式	内 容	掲載頁
RCON-GW/GWG-EC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-81
RCON-GW/GWG-ECM		8-81
RCON-GW/GWG-EP		8-81
RCON-GW/GWG-ML3		8-82
RCON-GW/GWG-PR		8-80
RCON-GW/GWG-PRT		8-82
RCON-GW/GWG-SSN		8-83
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-87, 8-132
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット (REC用ターミナルユニット)	8-163
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-87, 8-132
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用　PIOユニット)	8-86, 8-131
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PC-2		8-84, 8-129
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用　200V電源ユニット)	8-85, 8-130
RCON-SC-1	ドライバーユニット (R-unit用　200Vドライバーユニット)	8-85, 8-130
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-323, 7-396, 7-711
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCP2-FT-□	フート金具	4-589
RCP2-GR3LM	RCP2 グリッパータイプ	6-209
RCP2-GR3LS		6-207
RCP2-GR3SM		6-193
RCP2-GR3SS		6-189
RCP2-GRHB		6-181
RCP2-GRHM		6-177
RCP2-GRLS		6-199
RCP2-GRM		6-173
RCP2-GRS		6-169
RCP2-GRSS		6-165
RCP2-GRST		6-185
RCP2-RTB/RTBL	RCP2 ロータリータイプ	6-219
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223
RCP2-RTBS/RTBSL		6-215
RCP2-RTC/RTCL		6-231
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-327, 7-398, 7-720
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-328, 7-399, 7-721
RCP2-SRA4R	RCP2 ロッドタイプ	4-209
RCP2-SRGD4R		4-217
RCP2-SRGS4R		4-213
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-329, 7-400, 7-722
RCP2CR-GR3SM	RCP2CR クリーン仕様 グリッパータイプ	7-313
RCP2CR-GR3SS		7-309
RCP2CR-GRLS		7-299
RCP2CR-GRM		7-305
RCP2CR-GRS		7-301
RCP2CR-GRSS		7-295
RCP2CR-RTB/RTBL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-323
RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-327
RCP2CR-RTBS/RTBSL		7-319
RCP2CR-RTC/RTCL		7-335
RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-339
RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-331
RCP2W-GR3SM	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパータイプ	7-617
RCP2W-GR3SS		7-613
RCP2W-GRLS		7-603
RCP2W-GRM		7-609
RCP2W-GRS		7-605
RCP2W-GRSS		7-599
RCP2W-RTB/RTBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-627
RCP2W-RTBB/RTBBL		7-631
RCP2W-RTBS/RTBSL		7-623
RCP2W-RTC/RTCL		7-639
RCP2W-RTCB/RTCBL		7-643
RCP2W-RTCS/RTCSL		7-635
RCP3-MU□	モーター	1-228
RCP3-RA2AC	RCP3 ロッドタイプ	4-191
RCP3-RA2AR		4-199
RCP3-RA2BC		4-195
RCP3-RA2BR		4-203
RCP3-SA2AC	RCP3 スライダータイプ	3-217
RCP3-SA2AR		3-241
RCP3-SA2BC		3-221
RCP3-SA2BR		3-245
RCP3-SA3C		3-225

型 式	内 容	掲載頁
RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-249
RCP3-SA4C		3-229
RCP3-SA4R		3-253
RCP3-SA5C		3-233
RCP3-SA5R		3-257
RCP3-SA6C		3-237
RCP3-SA6R		3-261
RCP3-TA3C	RCP3 テーブルタイプ	4-469
RCP3-TA3R		4-489
RCP3-TA4C		4-473
RCP3-TA4R		4-493
RCP3-TA5C		4-477
RCP3-TA5R		4-497
RCP3-TA6C		4-481
RCP3-TA6R		4-501
RCP3-TA7C		4-485
RCP3-TA7R		4-505
RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP4-GRLL	RCP4 グリッパータイプ	6-203
RCP4-GRLM		6-201
RCP4-GRLW		6-205
RCP4-GRSLL		6-157
RCP4-GRSML		6-153
RCP4-GRSWL		6-161
RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-184, 1-227
RCP4-RA3C	RCP4 ロッドタイプ	4-173
RCP4-RA3R		4-181
RCP4-RA5C		4-177
RCP4-RA5R		4-185
RCP4-SA3C	RCP4 スライダータイプ	3-199
RCP4-SA3R		3-207
RCP4-SA5C		3-203
RCP4-SA5R		3-211
RCP4-ST	RCP4 ストッパシリンダー	6-287
RCP4-ST4525E	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	6-289
RCP4CR-SA3C		7-113
RCP4CR-SA5C		7-117
RCP4W-SA5C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-409
RCP4W-SA6C		7-413
RCP4W-SA7C		7-417
RCP5-BA4/BA4U	RCP5 ベルトタイプ	3-185
RCP5-BA6/BA6U		3-189
RCP5-BA7/BA7U		3-193
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP5-RA10C	RCP5 ロッドタイプ	4-163
RCP5-RA10R		4-167
RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-712
RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-541
RCP6-HSA6C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-87
RCP6-HSA6R		3-147
RCP6-HSA6XC		3-93
RCP6-HSA6XR		3-153
RCP6-HSA7C		3-97
RCP6-HSA7R		3-157
RCP6-HSA7XC		3-103
RCP6-HSA7XR		3-163
RCP6/RCP6S-GRST6C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパー	6-137
RCP6/RCP6S-GRST6R		6-145
RCP6/RCP6S-GRST7C		6-141
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149
RCP6/RCP6S-RA4C	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-65
RCP6/RCP6S-RA4R		4-113
RCP6/RCP6S-RA6C		4-69
RCP6/RCP6S-RA6R		4-117
RCP6/RCP6S-RA7C		4-73
RCP6/RCP6S-RA7R		4-121
RCP6/RCP6S-RA8C		4-77
RCP6/RCP6S-RA8R		4-125
RCP6/RCP6S-RRA4C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-81
RCP6/RCP6S-RRA4R		4-129
RCP6/RCP6S-RRA6C		4-85
RCP6/RCP6S-RRA6R		4-133
RCP6/RCP6S-RRA7C		4-89
RCP6/RCP6S-RRA7R		4-137
RCP6/RCP6S-RRA8C		4-93
RCP6/RCP6S-RRA8R		4-141
RCP6/RCP6S-SA4C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-63
RCP6/RCP6S-SA4R		3-123
RCP6/RCP6S-SA6C		3-69
RCP6/RCP6S-SA6R		3-129
RCP6/RCP6S-SA7C		3-75
RCP6/RCP6S-SA7R		3-135

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
RCP6/RCP6S-SA8C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-81
RCP6/RCP6S-SA8R		3-141
RCP6/RCP6S-TA4C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-423, 4-419
RCP6/RCP6S-TA4R		4-447, 4-443
RCP6/RCP6S-TA6C		4-431, 4-427
RCP6/RCP6S-TA6R		4-455, 4-451
RCP6/RCP6S-TA7C		4-439, 4-435
RCP6/RCP6S-TA7R		4-463, 4-459
RCP6/RCP6S-WRA10C	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-97
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-145
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-101
RCP6/RCP6S-WRA12R		4-149
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-105
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-153
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-109
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-157
RCP6/RCP6S-WSA10C	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-107
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-167
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-111
RCP6/RCP6S-WSA12R		3-171
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-115
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-175
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-119
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-179
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-81
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C		7-85
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-89
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-93
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-97
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C		7-101
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C		7-105
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-109
RCP6W/RCP6SW-RA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-445
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-493
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-449
RCP6W/RCP6SW-RA6R		7-497
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-453
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-501
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-457
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-505
RCP6W/RCP6SW-RRA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-461
RCP6W/RCP6SW-RRA4R		7-509
RCP6W/RCP6SW-RRA6C		7-465
RCP6W/RCP6SW-RRA6R		7-513
RCP6W/RCP6SW-RRA7C		7-469
RCP6W/RCP6SW-RRA7R		7-517
RCP6W/RCP6SW-RRA8C		7-473
RCP6W/RCP6SW-RRA8R		7-521
RCP6W/RCP6SW-WRA10C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-477
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-525
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-481
RCP6W/RCP6SW-WRA12R		7-529
RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-485
RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-533
RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-489
RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-537
RCP6-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	4-584
RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-585, 4-586
RCP6-FT-□	フート金具	4-588, 4-589
RCP6-GRT7A	RCP6 グリッパータイプ	6-129
RCP6-GRT7B		6-133
RCP6-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	4-592
RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-593, 4-594
RCP6-NJ-RRA□R	ナックルジョイント	4-594, 4-595
RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-595, 4-596
RCP6-QR-RRA□R	クレビス金具	4-597
RCP6-RRA4R (パルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・パルスプレス	6-63
RCP6-RRA6R (パルスプレス仕様)		6-67
RCP6-RRA7R (パルスプレス仕様)		6-71

型 式	内 容	掲載頁
RCP6-RTCKMPE/ RTCKMPI	RCP6 ロータリーチャック	6-315
RCP6-RTCKMRE/ RTCKMRI		6-311
RCP6-RTCKSPE/ RTCKSPI		6-307
RCP6-RTCKSRE/ RTCKSRI		6-303
RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-328
RCP6-SS-SA□		3-624
RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-181
RCP6W-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	7-711
RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-712
RCP6W-FT-□	フート金具	7-714
RCP6W-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	7-717
RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-717
RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-719
RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-586, 4-587
RCS2-FT-□	フート金具	4-590, 6-110
RCS2-GD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCS2-GS5N		4-377
RCS2-RA13R		4-359
	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	6-95
RCS2-RA5C	RCS2 ロッドタイプ	4-389
RCS2-RA5R		4-397
RCS2-RGD5C		4-407
RCS2-RGS5C		4-399
RCS2-RN5N		4-373
RCS2-RP5N		4-375
RCS2-RTC10L	RCS2 ロータリータイプ	6-249
RCS2-RTC12L		6-253
RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-245
RCS2-SD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-385
RCS2-SRA7BD		4-393
RCS2-SRGD7BD		4-411
RCS2-SRGS7BD		4-403
RCS2-TCA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-575
RCS2-TFA5N		4-579
RCS2-TWA5N		4-577
RCS2CR-GD5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-285
RCS2CR-GS5NB		7-281
RCS2CR-RN5NB		7-277
RCS2CR-RP5NB		7-279
RCS2CR-SD5NB		7-289
RCS2W-GD5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-589
RCS2W-GS5NB		7-585
RCS2W-RN5NB		7-581
RCS2W-RP5NB		7-583
RCS2W-SD5NB		7-593
RCS3/RCS3P-SA8C	RCS3 スライダータイプ	3-367
RCS3/RCS3P-SA8R		3-379
RCS3/RCS3P-SS8C		3-371
RCS3/RCS3P-SS8R		3-383
RCS3-CT8C		3-375
RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-581
RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCS3-MU□	モーター	1-192, 1-238, 1-239
RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-363
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
RCS3-RA20R	RCS3 ロッドタイプ	4-367
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-103
RCS3-RA4R		6-75
RCS3-RA6R		6-79
RCS3-RA7R		6-83
RCS3-RA8R		6-87
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-155
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C		7-159
RCS3CR-MU8□	モーター	1-239, 1-240
RCS4-FT-□	フート金具	4-589
RCS4-RA4C	RCS4 ロッドタイプ	4-277
RCS4-RA4R		4-317
RCS4-RA6C		4-279
RCS4-RA6R	RCS4 ロッドタイプ	4-319
RCS4-RA7C		4-281
RCS4-RA7R		4-321
RCS4-RA8C		4-283
RCS4-RA8R		4-323
RCS4-RRA4C	RCS4 ラジアルシリンダー	4-285
RCS4-RRA4R		4-325
RCS4-RRA6C		4-289

型 式	内 容	掲載頁
RCS4-RRA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-329
RCS4-RRA7C		4-293
RCS4-RRA7R		4-333
RCS4-RRA8C		4-297
RCS4-RRA8R		4-337
RCS4-SA4C	RCS4 スライダータイプ	3-293
RCS4-SA4R		3-333
RCS4-SA6C		3-297
RCS4-SA6R		3-337
RCS4-SA7C		3-301
RCS4-SA7R		3-341
RCS4-SA8C		3-305
RCS4-SA8R		3-345
RCS4-HSA6C		3-309
RCS4-HSA7C		3-313
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-624
RCS4-TA4C	RCS4 テーブルタイプ	4-525, 4-529
RCS4-TA4R		4-549, 4-553
RCS4-TA6C		4-533, 4-537
RCS4-TA6R		4-557, 4-561
RCS4-TA7C		4-541, 4-545
RCS4-TA7R		4-565, 4-569
RCS4-WRA10C	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-301
RCS4-WRA10R		4-341
RCS4-WRA12C		4-305
RCS4-WRA12R		4-345
RCS4-WRA14C		4-309
RCS4-WRA14R		4-349
RCS4-WRA16C		4-313
RCS4-WRA16R		4-353
RCS4-WSA10C	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-317
RCS4-WSA10R		3-349
RCS4-WSA12C		3-321
RCS4-WSA12R		3-353
RCS4-WSA14C		3-325
RCS4-WSA14R		3-357
RCS4-WSA16C		3-329
RCS4-WSA16R		3-361
RCS4CR-SA4C	RCS4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-123
RCS4CR-SA6C		7-127
RCS4CR-SA7C		7-131
RCS4CR-SA8C		7-135
RCS4CR-WSA10C	RCS4CR クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-139
RCS4CR-WSA12C		7-143
RCS4CR-WSA14C		7-147
RCS4CR-WSA16C		7-151
RE	ロッド先端延長仕様	4-598
RESU(D)-1	回生抵抗ユニット	2-785, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-342, 8-356, 8-371
RESU(D)-2		8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-300, 8-314
RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-333, 8-347, 8-362
RP	背面取付けプレート	3-623, 4-598
RS-30	RS ロータリータイプ	6-277
RS-60		6-281
RSEL-G-CC	マスターユニット(SELユニット)	8-126
RSEL-G-CC2		8-126
RSEL-G-CIE		8-127
RSEL-G-DV		8-126
RSEL-G-DV2		8-126
RSEL-G-E		8-125
RSEL-G-EC		8-128
RSEL-G-EP		8-128
RSEL-G-NP		8-125
RSEL-G-PN		8-125
RSEL-G-PR		8-127
RSEL-G-PRT	マスターユニット(SELユニット)	8-128
RT	ボール保持機構付ガイド	3-623, 5-566, 7-398, 7-720

S

S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-622, 7-397
S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-326
SA	シャフトアダプター	2-760, 6-327, 7-398, 7-720
SB	シャフトブラケット	6-328, 7-399, 7-721
SC	スクレーパー	4-598
SCON-CB/CGB	コントローラー	8-287
SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)		8-303
SCON2/SU-S		8-257
SEP-ABU(S)	アブソバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-197, 8-235
SIC-1	スパイラルコード	8-383, 8-385, 8-398
SIL	左横立て取付け仕様	3-623
SIR	右横立て取付け仕様	3-623
SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-761
SLT0/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-686
SR	スライダー部ローラー仕様	2-761, 3-624, 5-566, 6-328
SS	スライダースペーサー	2-761, 3-624, 6-328
SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
SSPA-LXM-750	SSPA スライダータイプ	3-487
SSPA-MXM-400		3-483
SSPA-SXM-200		3-479
SSPDACR-L-750	SSPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-219
SSPDACR-M-400		7-215
SSPDACR-S-200		7-211
ST	真直度高精度仕様	3-625, 7-399
ST-□	交換用ステンレスシート	1-223, 1-231, 1-233, 1-236, 1-243, 1-245
STR-1	ストラップ	8-383, 8-385, 8-398

T

TA	テーブルアダプター	2-762, 6-329, 7-400, 7-722
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-174, 8-290, 8-306, 8-333, 8-347, 8-362
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
TB-02E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-825, 8-387, 8-393
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
TB-03E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-825, 8-387, 8-389
TB-03P-□	エレシリンダー/ロボシリンダー兼用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-827, 8-389
TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-787
TBD-1WL	リモスピ	2-789
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-723
TMD2	電源2系統仕様	2-762
TRF/TRR	トラニオン金具	4-599
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-762
TTA-A2(G)-20-20	TTA テーブルトップロボット	5-583
TTA-A2(G)-30-30		5-587
TTA-A2(G)-40-40		5-591
TTA-A2(G)-50-50		5-595
TTA-A2S□(G)-20-20		5-583
TTA-A2S□(G)-30-30		5-587
TTA-A2S□(G)-40-40		5-591
TTA-A2S□(G)-50-50		5-595
TTA-A3(G)-20-20		5-599
TTA-A3(G)-30-30		5-603
TTA-A3(G)-40-40		5-607
TTA-A3(G)-50-50		5-611
TTA-A3S□(G)-20-20		5-599
TTA-A3S□(G)-30-30		5-603
TTA-A3S□(G)-40-40		5-607
TTA-A3S□(G)-50-50		5-611
TTA-A4(G)-20-20		5-615
TTA-A4(G)-30-30		5-619
TTA-A4(G)-40-40		5-623
TTA-A4(G)-50-50		5-627
TTA-A4S□(G)-20-20		5-615
TTA-A4S□(G)-30-30		5-619
TTA-A4S□(G)-40-40		5-623

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
TTA-A4S□(G)-50-50	TTA テーブルトップロボット	5-627
TTA-C2(G)-20-15		5-631
TTA-C2(G)-30-25		5-635
TTA-C2(G)-40-35		5-639
TTA-C2(G)-50-45		5-643
TTA-C2S□(G)-20-20		5-631
TTA-C2S□(G)-30-30		5-635
TTA-C2S□(G)-40-40		5-639
TTA-C2S□(G)-50-50		5-643
TTA-C3(G)-20-15		5-647
TTA-C3(G)-30-25		5-651
TTA-C3(G)-40-35		5-655
TTA-C3(G)-50-45		5-659
TTA-C3S□(G)-20-20		5-647
TTA-C3S□(G)-30-30		5-651
TTA-C3S□(G)-40-40		5-655
TTA-C3S□(G)-50-50		5-659
TTA-C4(G)-20-15		5-663
TTA-C4(G)-30-25		5-667
TTA-C4(G)-40-35		5-671
TTA-C4(G)-50-45		5-675
TTA-C4S□(G)-20-15		5-663
TTA-C4S□(G)-30-25		5-667
TTA-C4S□(G)-40-35		5-671
TTA-C4S□(G)-50-45		5-675
TTA-FT-□	本体取付け金具	5-691

U		
UN318-5928/UNZ318-5928/UNE318-5928/UNR318-5928	TB-03/TBD-1WL用 ACアダプター	2-789, 2-822, 8-823, 8-830
UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	ケーブルベアオプション	3-625, 3-628
US1/US2/US3/US4/US5/US6		3-705

V		
VC	エア継手付き	6-329
VL	吸引用継手L字仕様	7-401, 7-723
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-401
VN	吸引用継手なし	7-401
VR	吸引用継手勝手違い	2-762, 7-401

W		
W	ダブルスライダー仕様	2-763, 3-626, 7-401
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様	2-763, 5-581, 5-582, 5-744
WCS	配線カラー付き	6-330
WL	無線通信仕様	2-763
WL2	無線軸動作対応仕様	2-763
WR-□	テンションワイヤー	1-194, 1-244
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-763
WU-M	WU 手首ユニット	6-299
WU-S		6-295

X		
XSEL-RA/SA	コントローラー	8-331
XSEL-P/Q		8-345
XSEL-RAX/SAX		8-359

Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-333, 8-347, 8-362
ZR-M	ZR垂直/回転一体型	6-293
ZR-S		6-291

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
あ		
アース		1-358
RCON-EC接続仕様	ACR	2-741
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
IAネット	IA	8-15
IXAユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723
I/O		1-357
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-109
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-109
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL用	CB-X-PIO□□□	1-110, 5-868, 8-343
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-110, 8-343
IP67対応ロボシリンダー		1-28, 7-403
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表		1-81, 3-707, 4-603, 6-331, 7-727
アクチュエーターケーブル		1-270, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-321
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-741, 6-321, 7-710
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-710
アクチュエーターケーブル長変更(フッ素ゴム被覆仕様)	ACF2/ACF5	2-741
アブソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-235
	AB-5-CS	8-235
SCON-CB用	AB-5	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS3	8-315
XSEL用	AB-5	8-335, 8-343, 8-357
スカラ用	AB-3	7-401
	AB-6	7-401
アブソバッテリー		1-358
アブソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-329
アブソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
アブソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-235
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-197
アブソリュートエンコーダー		1-358
アブソリュートタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
アブソリュートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-293
	JG-ZRS	6-291
スカラ用	JG-IXA1	5-864
手首ユニット用	JG-WUM	6-324
	JG-WUS	6-324
アプリケーション事例		1-49
アルマイト処理追加	AL	7-710
安全カテゴリー		1-358
い		
EC接続ユニット	RCON-EC-4	2-812, 8-85, 8-130, 8-163
EtherCAT	EC	8-15, 8-332, 8-360
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-358
位置決め精度		1-358
イナーシャ比		1-358
インクリメンタルエンコーダー		1-358
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-765
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-765
インターロック		1-44

内 容	型 式	掲載頁
え		
エア継手付き	VC	6-329
エアパージ		1-358
エアパージ用継手付き仕様	APL	2-741
	APR	2-741
エイト		1-15
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-357
AQシール	AQ	3-619, 5-563, 7-395
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-357
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向／Mb方向／Mc方向		1-357
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-863
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-401
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-742
	EC-CSB-T3-(ストローク)	2-765
エンコーダー		1-359
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	1-103
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-103
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-104
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-104
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104, 8-373
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
エンコーダー種類		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
エンコーダーパルス数		1-267, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
お		
オーバーシュート		1-359
オーバーハング		1-359
オーバーロードチェック		1-359
オープンコレクター出力		1-359
オープンループ方式		1-359
押当て原点復帰		1-359
押付け動作		1-315
オプション		
クリーン仕様		7-395
グリッパータイプ		6-321
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-863
スライダータイプ		3-619
直交ロボット		5-563
テーブルタイプ		4-583
テーブルトップロボット		5-685
特定機能機種		6-321
防塵・防滴仕様		7-710
リニアサーボタイプ		3-705
ロータリータイプ		6-321
ロッドタイプ		4-583
か		
海外規格		1-270, 1-281, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
回生抵抗		1-359
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-97, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	8-342, 8-356

内 容	型 式	掲載頁
回生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-785, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-342, 8-356, 8-371
	RESU(D)-2	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-300, 8-314
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-591
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-652
ガイドモジュール		1-359
外部運転モード		1-359
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-620
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-86, 8-131
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
	RCON-EXT-TR	8-100,8-144
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-863
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-108, 8-100, 8-144, 8-285
荷重係数		1-359
加速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
カップリング		1-359
過電圧		1-360
カバーなし仕様	NCO	3-623
可搬質量		1-360
カリキュレーター		8-413
簡易アブソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
パルスモーター用	RCON-ABU-P	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
簡易アブソリュートタイプ(エンコーダー種類)		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
慣性		1-360
慣性モーメント		1-360
ガントリ		1-360

き

キー溝		1-360
キー溝付仕様	K	6-324
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-686
危険速度		1-360
技術資料(アイエイアイ製品)		1-271
技術資料(一般)		1-272
基準定格寿命		1-360
吸引用継手L字仕様	VL	7-401, 7-723
吸引用継手勝手違い	VR	7-401
吸引用継手なし	VN	7-401

く

グラウンド		1-360
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-333, 8-347, 8-362
モーター電源用	RFC-H13	8-333, 8-347, 8-362
グリース		1-360
グリースアップ		1-360
クリープセンサー		1-360
標準仕様	C	3-619, 5-563, 7-395
	CL	3-619, 5-563, 7-395
クリーン度		2-97, 7-61
繰返し位置決め精度		1-268, 1-361, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
グリッパータイプ		6-113
グリップベルト	GRP-1	8-385

内 容	型 式	掲載頁
クレビス金具	EC-QR-RR□	2-759
	QR	4-597
	RCA-QR-RA□	4-598
	RCP6-QR-RRA□R	4-597
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-760
	QRPB	2-760
グローバル仕様		1-361

け

ゲイン		1-361
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-183
ケーブル		
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	1-105, 2-777, 2-786
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□	1-109
	CB-PAD-PIOS□□□	1-109
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-109
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-110
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-109
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL用	CB-X-PIO□□□	1-110, 5-868, 8-357
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-110, 8-357
RCP6S⇔ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ (-RB)	1-107, 8-194
RCP6S⇔ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ -JY1(-RB)	1-107, 8-194
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇔変換ユニット接続ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	1-92, 8-194
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-385
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLDA□□□ (-RB)	1-102
	CB-RCS2-PLLA□□□ (-RB)	1-103
	CB-RCS3-PLA□□□ (-RB)	1-101
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X1-PLA□□□ -AWG24	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-102
	CB-RCS2-PLA□□□	1-102

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
XSEL用	CB-X1-PA□□□	1-103
	CB-X1-PA□□□-WC	1-104
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-103
	CB-X1-PLA□□□	1-104
	CB-X1-PLA□□□-AWG24	1-104
	CB-X2-PLA□□□	1-102
	CB-X3-PA□□□	1-102
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON用	CB-SC-REU010	8-300, 8-314
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-785, 8-342, 8-356, 8-371
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-776, 2-786, 2-815, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-111, 8-100, 8-144, 8-285
ゲートウェイユニット⇔ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□-JY1(-RB)	8-194
ゲートウェイユニット⇔ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	8-194
コネクター変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-320, 8-322, 8-327, 8-328
コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-245
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-209
コントローラー接続ケーブル(プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-29, 8-385
コントローラー接続ケーブル(ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-283
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-328, 8-342, 8-356, 8-371
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-341, 8-355, 8-370
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-110
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□-1	1-108, 5-868, 8-374
	CB-IXA-BK□□□-2	1-108, 5-868, 8-374
	CB-IXA-BK□□□-3	1-108, 5-868, 8-374
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-LDC-CTL□□□-JY	1-108, 8-306
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-111
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-RCS3-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
SSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-ASEP2-MPA□□□	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96, 8-330
	CB-PAC-PIO□□□	1-109
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-109, 8-231
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	1-97, 8-210
PCON-CB/CFB用	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
RCON用	CB-ASEP2-MPA□□□	1-95
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	1-98
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□-AS	5-869
	CB-IXP-USR□□□-CS	5-869
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-306
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-322
ケーブル型式一覧表		1-81, 3-707, 4-603, 6-331, 7-727
ケーブル固定金具	FST	2-747
	TST	2-762
ケーブル取り出し方向	A0	6-321, 7-395, 7-710
	A1	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-395, 7-710
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-619, 5-563, 7-395
	A2	4-583, 6-321, 7-710
	A3	3-619, 4-583, 5-563, 6-321, 7-710
	AT	7-710
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-620, 4-583, 5-564, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
	CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-322
	CJO	3-620, 4-583
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-622
ケーブル取り出し方向逆側	A6	3-619
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-620, 3-627
標準ケーブルベア	CT3/CT4	3-620, 3-627, 3-705
	CT2/CT5/CT6	3-705
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	3-705, 3-706
減速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
原点		1-361
原点確認センサー	HS	3-621, 4-591, 7-716
	HSL/HSR	3-621, 4-591, 7-397
原点逆仕様	NM	2-758, 3-623, 4-595, 5-565, 5-686, 6-326, 7-398, 7-718
原点復帰		1-361
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-622, 5-565, 7-397
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-622, 3-706, 5-565, 6-324, 7-397

こ

コイル		1-361
高加減速対応	HA	3-621, 4-591
高可搬質量設定	HLA	3-621
交換用ステンレスシート	ST-□	1-223, 1-231, 1-233, 1-236, 1-243, 1-245
交換用バッテリー	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
高精度仕様	HPR	3-621, 7-397
小型コネクター仕様	CNS	4-583, 7-396, 7-710
コネクターケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-592, 7-397, 7-716
	K2	4-592
コネクター変換ケーブル		

内 容	型 式	掲載頁
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-176, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-382, 8-385,8-386
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-326
	GRS-RCH-S	6-326
	GRS-RSL-M	6-326
	GRS-RSL-S	6-326
	RCH/RSL	2-760, 6-326
コンデンサー		1-361
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-181
CompoNet	CN	8-15

さ

サーボ制御		1-361
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-361
サイクルタイム		1-361
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-686
差動ラインドライバー		1-361
サポート体制		1-15
三相交流		1-361

し

G		1-357
CE対応	CE	3-620, 4-583, 6-107, 6-322, 7-395, 7-710
CEマーキング海外規格		1-281
CCW		1-357
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CW		1-357
CT効果		1-357
CP制御		1-357
シールド線		1-361
軸先端Dカット仕様（右面）	DCR	6-322
軸先端Dカット仕様（左面）	DCL	6-322
軸先端Dカット仕様（前面）	DCT	6-322
軸先端Dカット仕様（背面）	DCB	6-322
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
指定グリース塗布仕様	G1	2-752, 3-621, 4-591, 7-716
	G3/G4	3-621, 4-591, 7-397, 7-716
	G5	2-752
シミュレーションソフト		8-415
ジャバラ		1-361
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-327, 7-398, 7-720
	SA	2-760, 6-327, 7-398, 7-720
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-328, 7-399, 7-721
	SB	6-328, 7-399, 7-721
寿命		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
省電力対応	LA	3-622, 4-592, 7-397, 7-717
ジョグ送り		1-361
食品用グリース指定	GE	7-716
シリアル通信		1-362
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-622, 7-397
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-622, 7-397
真直度高精度仕様	ST	3-625, 7-399

す

垂直・回転一体型		6-285
垂直設置		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
スイッチ		1-362
スカラロボット		5-741, 7-76, 7-404
スクレーパー		1-362
	SC	4-598
ステー（IXA用）	IXA-SST-ZW-1/2	5-866
	IXA-TST-ZW-1/2	5-866
ステッピングモーター		1-362

内 容	型 式	掲載頁
ステンレスシート		1-362
ストッパーシリンダー		6-285
ストラップ	STR-1	8-383, 8-385, 8-398
ストローク		1-362
スパイラルコード	SIC-1	8-383, 8-385, 8-398
すべりねじ		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
スライダースペーサー	RCP6-SS-GRST7	6-328
	RCP6-SS-SA□	3-624
	RCS4-SS-SA□	3-624
	SS	2-761, 3-624, 6-328
スライダータイプ		3-55
スライダー部ローラー仕様	SR	3-624, 5-566
スラスト荷重		1-362

せ

生産中止機種と後継機種		1-375
整定時間		1-362
静的許容モーメント		1-268, 1-275, 1-362, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-685
ZRユニット		6-285
Z相		1-358
SEL言語		1-358
センサー	GRS-S1N-M	6-326
	GRS-S1N-S	6-326
	GRS-S1P-M	6-326
	GRS-S1P-S	6-326
	GRS-S2N-M	6-326
	GRS-S2N-S	6-326
	GRS-S2P-M	6-326
	GRS-S2P-S	6-326
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-326
先端アダプター（キー溝）	KFA	4-592, 7-717
	RCP6-KFA-RRA□	4-592
	RCP6W-KFA-RRA□	7-717
先端アダプター（フランジ）	EC-FFA-RR□	2-744
	FFA	2-744, 4-584, 7-711
	RCP6-FFA-RRA□	4-584
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711
先端アダプター（雌ねじ）	EC-NFA-□	2-756
	NFA	2-756, 4-593, 7-717
	RCP6-NFA-□	4-593
	RCP6W-NFA-□	7-717
センターシャフト	CSF	2-743

そ

操作部脱着可能仕様	OS	5-686
速度		1-265, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
外付けストッパー	ES	2-744
ソフトウェアリミット		1-362
ソレノイドドライバーケーブル	CB-GRS-PCS□□□	6-125, 6-319
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-866

た

ダイオード		1-362
タイマー		1-363
タクトタイム		1-363
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
	TB-03-□	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
脱調		1-363
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-342, 8-356, 8-371
ダブルガイドブロック	DB	4-584

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内　容	型　式	掲載頁
ダブルスライダー		1-363
ダブルスライダー仕様	W	3-626, 7-401
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-87, 8-132
ダミープラグ	DP-2	5-690, 8-343, 8-357, 8-372
	DP-4S	8-143, 8-179, 8-283, 8-328
	DP-5	8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
	DP-6	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315
単軸アクチュエーター		3-55, 4-59, 4-415
単相交流		1-363
ち		
力制御機能		1-316
中間サポート機構		1-363
直接数値指定制御		1-363
直交ロボット		5-57
つ		
追加スイッチ		5-687
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-333
吊り金具	EB	2-743, 3-620, 3-706
て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-96, 8-178, 8-282, 8-375
Tスロットナットバー	NTB/NTBL/NTBR	4-595, 7-719
	RCP6-NTB-□	4-595
	RCP6W-NTB-□	7-719
ティーチング		1-363
ティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-341. 8-355, 8-370, 8-379, 8-385
	TB-03-□	2-821, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176 ,8-379, 8-382
TTA支柱追加オプション	AP	5-685
TB-02 プログラムコントローラー接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002	8-176, 8-327, 8-328, 8-382, 8-385, 8-386
	CB-TB1-X002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-385
TB-02 ポジションコントローラー用TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-385
TB-02用TPアダプター接続ケーブル		
コントローラー接続ケーブル(プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-385
コントローラー接続ケーブル(ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-283
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-29, 8-386
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-283
定格推力		1-363
定格トルク		1-363
ディスペンサー		1-363
データ設定器	TB-03-□	2-821, 8-379
テーブルアダプター	RCP2-TA-□	6-329, 7-400, 7-722
	TA	2-762, 6-329, 7-400, 7-722
テーブルタイプ		1-268
テーブルトップロボット		5-579
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-752
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-743
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-266, 1-363, 1-326, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
電源2系統仕様	TMD2	2-762
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-85, 8-130
電磁弁タイプ		1-363

内　容	型　式	掲載頁
テンションワイヤー	WR-□	1-194, 1-244
天吊り取付け仕様	CIM	3-620
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-620
と		
動的許容モーメント		1-268, 1-275, 1-364, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
特別仕様品		1-331
突入電流		1-364
ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	CB-SC-STO□□□	1-110
ドライバーボックス	GRS-DB-□	6-125, 6-319
ドライバーユニット(R-unit用)		
24Vドライバーユニット	RCON-PC-1	8-84, 8-129
	RCON-PC-2	8-84, 8-129
	RCON-PCF-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-2	8-84, 8-129
	RCON-DC-1	8-84, 8-129
	RCON-DC-2	8-84, 8-129
200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-85, 8-130
トラニオン金具	RCA-TRF-□	4-599
	RCA-TRR-□	4-599
	TRF/TRR	4-599
トラブルシューティング		8-380
トランジスタ		1-364
トランス		1-364
取付け姿勢		1-267, 1-307, 1-309, 1-311, 3-53, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-756
	NJ	2-756, 4-594
	RCA-NJ-RA□	4-595
	RCP6-NJ-RRA□R	4-594, 4-595
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□	2-757
	NJPB	2-757
に		
N(ニュートン)		1-357
N・m(ニュートンメートル)		1-358
ね		
ネットワーク対応		8-15
の		
ノイズ		1-364
ノイズフィルター		1-364
R-unit/SCON2用	NAC-10-472	2-784, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
SCON用	NF2010A-UP	8-265, 8-290, 8-306
XSEL用	NBH-20-432	8-333, 8-347, 8-362
	TAC-20-683	8-174, 8-290, 8-306, 8-333, 8-347, 8-362
は		
配線カラー付き	WCS	6-330
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-598
	RP	3-623, 4-598
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370
パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS	8-59, 8-95, 8-167, 8-193
	IA-OS-C	8-95, 8-167, 8-193
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-690
XSEL用	IA-101-N	8-139, 8-177, 8-341, 8-370
	IA-101-X-MW	5-690, 8-139, 8-341, 8-355, 8-370

内 容	型 式	掲載頁
XSEL用	IA-101-X-USBMW	5-690, 8-333, 8-341, 8-347, 8-355, 8-362, 8-370
	IA-101-XA-MW	5-690, 8-177, 8-342, 8-356, 8-371
バックアップメモリー		1-364
バックラッシ		1-364
バッテリー		
アブソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-401
	AB-6	7-401
アブソデータ保存用バッテリー（ケース付き）	AB-5-CS3	8-315
アブソデータ保存用バッテリー/交換用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-335, 8-343, 8-357, 8-363, 8-372
アブソデータ保存用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー（ケース付き）	AB-5-CS	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
交換用バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-383, 8-398
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		1-19, 2-16
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様	WA	2-763, 5-581, 5-582, 5-744
バッテリーレスアブソリュートタイプ（エンコーダー種類）		1-266, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
パネルユニット	PU-1	8-307
ハブユニット（RCP6用）	RCM-P6HUB	8-187
パラメーター		1-364
張出し負荷長		1-268, 1-364, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
パルス変換器	AK-04	8-241, 8-282, 8-290
	JM-08	8-282, 8-290, 8-309
パルスプレス		1-316, 6-9
パルス列制御		1-364
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-110
パワーコン		1-23, 2-17
パワーコンスカラ	IXP	5-741, 7-76
ハンチング		1-364

ひ

PNP仕様	PN	2-758, 5-680
PLC		1-358
PLC接続ユニット（RCP6用）	RCB-P6PLC	8-188
PTP制御		1-358
非常停止回路		1-364
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-364
左横立て取付け仕様	SIL	3-623
ピッチング		1-364
標準荷重係数		1-365
	CT2	3-705
	CT3/CT4	3-620, 3-627, 3-705
	CT5/CT6	3-705
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-623, 3-627

ふ

ファンユニット（R-unit用）		
200Vドライバー用ファンユニット	RCON-FUH	8-99, 8-143, 8-179
ファンユニット	RCON-FU	8-99, 8-143, 8-179
フィードバック制御		1-280, 1-365
フィールドネットワーク接続用ボード	CC	8-332, 8-360
	DV	8-332, 8-360
	EC	8-332, 8-360
	EP	8-332, 8-360
	PR	8-332, 8-360
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-325
フート金具	RCP6-MJF-GRST□	6-325
	EC-FT-□	2-748
	EC-FTSB	2-748

内 容	型 式	掲載頁
フート金具	FT	2-748 3-621, 4-588, 6-109, 7-714
	FT2/FT4	4-591
	RCP2-FT-□	4-589
	RCP6-FT-□	4-588
	RCP6W-FT-□	7-714
	RCS2-FT-□	4-590, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109
	RCS4-FT-□	4-589
フート金具（TTA専用）	FT4/FT6	5-685
フートプレート	FTP	5-564
負荷率		1-365
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-761
フランジ	DDA-FL-□	6-324, 7-396
フランジ（IXP用）	IXP-FL-1	5-864
	IXP-FL-2/3	5-864, 7-402, 7-724
フランジ（IXA用）	IX-FL-1	5-865, 7-402, 7-724
	IX-FL-4	5-865
	IXA-PFL-EW-1	5-865
	IXA-PFL-RW-1	5-865
フランジ（後）	FLR	4-587
	RCA-FL-□	4-587
	RCA-FLR-□	4-587
	RCP2-FL-□	4-587
フランジ（前）	EC-FL-□	2-745
	FL	2-745, 4-585, 6-107, 6-324, 7-712
	RCA-FL-□	4-586
	RCP2-FL-□	4-586
	RCP4-FL-□	4-586
	RCP5-FL-□	4-586
	RCP5W-FL-□	7-712
	RCP6-FL-□	4-585
	RCP6W-FL-□	7-712
	RCS2-FL-□	4-58
フランジブラケット	FB	6-323, 7-396, 7-711
	RCP2-FB-□	6-323, 7-396, 7-711
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-619, 6-321, 7-395
左側取出し	BL	3-619, 6-321, 7-395
標準仕様	B	2-741, 3-619, 4-583, 5-563, 5-685, 5-863, 6-107, 6-321, 7-395, 7-710
ブレーキボックス無し	BN	4-583, 6-107
右側取出し	BR	3-619, 6-321, 7-395
ブレーキ解除ボックス	BKR-01	8-401
ブレーキボックス		1-365
	IA-110-DD-4	6-321
	RCB-110-RA13-0	1-292, 4-362, 6-98
フレームグラウンド		1-365
フレキシブルホース		1-365
プログラム支援ツール		8-414
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-365
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスペーサー	FS	2-747

へ

ベルト駆動		1-365
変換アダプター	IA-CV-USB	5-690, 8-370
	IA-LB-TGS	8-29, 8-386
	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
	RCB-LB-TGS	8-283
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-111
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-189

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
ほ		
防塵・防滴仕様		7-403
防水ジョイントケーブル仕様	JYW	2-752
防錆皮膜処理	MD	3-622
防滴仕様		1-270, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
ボールねじ		1-278, 1-365
ボール保持機構付ガイド	RT	3-623, 5-566, 7-398, 7-720
保護構造(IP□□)		1-365
保護構造について		2-98
ポジショナータイプ		8-46
保守部品		1-79
本体カバー	CO	5-563, 5-685, 6-322, 7-710
本体精度		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
本体前面(反モーター側)組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	6-321
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-579
本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-723
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-716
ま		
マスターユニット		
SELユニット(RSEL用)	RSEL-G-CC	8-126
	RSEL-G-CC2	8-126
	RSEL-G-CIE	8-127
	RSEL-G-DV	8-126
	RSEL-G-DV2	8-126
	RSEL-G-E	8-125
	RSEL-G-EC	8-128
	RSEL-G-EP	8-128
	RSEL-G-NP	8-125
	RSEL-G-PN	8-125
	RSEL-G-PR	8-127
	RSEL-G-PRT	8-128
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-79
	RCON-GW/GWG-DV	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
マルチスライダー		1-365
み		
右横立て取付け仕様	SIR	3-623
む		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763
無線通信仕様	WL	2-763
め		
メカエンド		1-366
MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	ML	8-15
MECHATROLINK Ⅲ	ML3	8-15, 8-82
メンテナンス部品概略図／メンテナンス部品型式リスト		1-113
も		
モーター		1-267, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
	ERC2-MU□	1-232
	ERC3-MURA□-□-□	1-232
	ERC3-MUSA□-□-□	1-232
	RCA2-MU□	1-234
	RCP3-MU□	1-228
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-184, 1-227, 1-228
	RCS3-MU□	1-192, 1-238, 1-239
	RCS3CR-MU8□	1-239, 1-240
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
SCON用	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
SSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XEU-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-99
	CB-X-MA□□□	1-100
	CB-XMC-MA□□□	1-100
モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PAC-PIO□□□	1-109
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	1-97
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-95
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-PSEP-MPA□□□	1-97
	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	1-98
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-98
モーター・エンコーダーケーブル		1-270, 1-366, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
モーター・エンコーダー一体型ケーブル 対応一覧表		2-837
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-755
モーター折返し方向	ML/MR	2-755, 3-622, 4-592, 5-686, 6-111, 6-325, 7-717
	MT	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-593, 6-111
モーメント		1-275, 1-366
漏れ電流		1-366
ゆ		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-341, 8-342, 8-355, 8-356, 8-370, 8-371
USB変換アダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
UL規格海外規格		1-282
ユーザーケーブル(IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-869
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	3-705
ユーザーケーブルベア(Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	3-625, 3-628, 3-705
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-577, 7-76, 7-404
よ		
4方向コネクターケーブル		1-89, 2-779, 3-715

内 容	型 式	掲載頁
ヨーイング		1-366
ら		
ラジアル荷重		1-21, 1-366
ラジアルシリンダー		1-21
り		
リード		1-366
リニアエンコーダー		1-366
リニアガイド		1-366
リニアサーボタイプ		3-629
リニアモーター		1-366
リレー		1-366
リングコア	ESD-R-25	8-333, 8-347, 8-362
ろ		
RoHS指令海外規格		1-281
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-366
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-366
ロストモーション		1-268, 1-366, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ロッド先端延長仕様	RE	4-598
ロッド先端振れ		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロッドタイプ		1-269
ロッド不回転精度		1-269, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロボットケーブル		1-366
わ		
ワイパーシール取付け仕様	WS	2-763
割出し精度		1-366
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-685
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-686

MEMO

MEMO

MEMO

MEMO

MEMO

MEMO

MEMO

お客様の期待に「心」で応える
製品づくりとサービスを

心をこめて製品をつくること、それは使いやすさや品質の高さなどお客様の「あったらいいな」を想像し、
応えることに他なりません。
また、そうした製品の魅力は心のこもったサービスがあってはじめて、
お客様の実感や満足へと変わります。
私たちは、このホスピタリティの精神を忘れることなく、
お客様の期待に「心」で応える製品づくりとサービスで、事業の発展に貢献いたします。



終わりなき進化のために——。
私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、
「工場のCO_2削減、省エネ、省力化、コスト低減、生産効率アップ、品質向上、エアレス化」など、
さまざまな場面でお客様のご要望にお応えします。

モノづくりの現場を幅広く支えていくために、主に以下の4項目に力を入れ、邁進していきます。

Development 開発力

常に次のステップを見据える姿勢が、無限の可能性を呼ぶ。

アイエイアイでは常に市場ニーズの先を読み、研究開発への積極的な投資をおこなうことで、
毎年さまざまな商品を市場に送り出しています。

Products 製品力

現場に最適なシステムを提供する、多彩なバリエーション。

2点間動作に特化した「エレシリンダー®」から、より高性能な「ロボシリンダー®・単軸ロボット」「直交・スカラロボット」まで、
お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は31か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

カタログ番号 CJ9004-1A（2024年6月）

www.iai-robot.co.jp

アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは24時間対応のことです

携帯・PHS OK
（通話料無料）
0800-888-0088
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間（月 7:00AM～金 翌朝7:00AM）
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM （年末年始を除く）

（＊上記フリーダイヤルがつながらない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料）
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486）

アイエイアイお客様センター
エイト FAQ
お困りの方はこちら!

株式会社アイエイアイ

本　　社	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014	東京都港区芝3-24-7　芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005	大阪府大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店				
名古屋営業所	〒460-0008	愛知県名古屋市中区栄5-28-12　名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029	愛知県小牧市中央1-271　大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086	三重県四日市市諏訪栄町1-12　朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
三河営業所	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
豊田支店				
営業1課	〒471-0034	愛知県豊田市小坂本町1-5-3　朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
営業2課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
営業3課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062	岩手県盛岡市長田町6-7　クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402	秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011	宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6　イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082	新潟県長岡市千歳3-5-17　センザイビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953	栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16　ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847	埼玉県熊谷市籠原南1-312　あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207	茨城県牛久市ひたち野東5-3-2　ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023	東京都立川市柴崎町3-14-2　BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031	山梨県甲府市丸の内2-12-1　ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014	神奈川県厚木市旭町1-10-6　シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852	長野県松本市島立943　ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936	静岡県浜松市中央区大工町125　シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024	石川県金沢市西念1-1-7　金沢けやき大通りビル2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033	滋賀県守山市浮気町300-21　第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418	京都府京都市伏見区竹田向代町559	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898	兵庫県明石市樽屋町8-34　第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973	岡山県岡山市北区下中野311-114　OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051	広島県広島市中区大手町3-1-9　広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
徳島営業所	〒770-0905	徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061	FAX 088-624-8062
松山営業所	〒790-0905	愛媛県松山市樽味4-9-22　フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013	福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21　エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分営業所	〒870-0823	大分県大分市東大道1-11-1　タンネンバウムIII 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0910	熊本県熊本市東区健軍本町1-1　拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

IAI America, Inc.
Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.
SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ　www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ／ロボシリンダー／ROBOCYLINDER／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／デジタルスピコン／リモスピ／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／パルスプレス／パワーコン／パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。