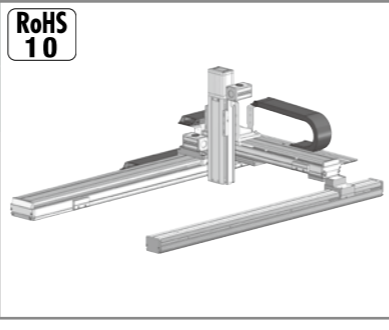


ICSB3-G1J□HB2□ ICSPB3-G1J□HB2□ 型式項目 WA, シリーズ, タイプ, エンコーダー種類, X軸ストロークオプション, Y軸ストロークオプション, Z軸ストロークオプション, 巻コンローラー, ケーブル長, 位置検出器内蔵



- (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。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

Table for G1J□HB2H showing stroke (100-2500mm) vs max velocity (1200-340 mm/s).

Table for G1J□HB2M showing stroke (100-2500mm) vs max velocity (600-340 mm/s).

Table for G1J□HB2L showing stroke (100-2500mm) vs max velocity (300-340 mm/s).

可搬質量

表内の単位はkgです。

Table for G1J□HB2H showing stroke (100-600mm) vs load capacity (5.0 kg).

Table for G1J□HB2M showing stroke (100-600mm) vs load capacity (10.0 kg).

Table for G1J□HB2L showing stroke (100-600mm) vs load capacity (20.0 kg).

型式内容

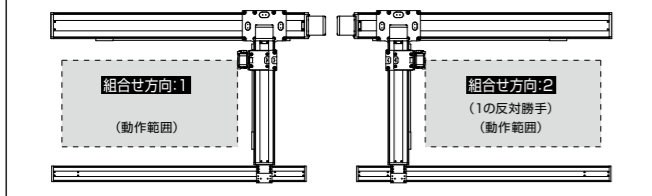
Table mapping XY combination directions (1, 2) and Z-axis speed types (H, M, L) to specific model types.

(注1) XY組合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

Table explaining model numbering: ① Encoder type (WA: batteryless), ② X-axis stroke, ③ X-axis option, ④ Y-axis stroke, ⑤ Y-axis option, ⑥ Z-axis stroke, ⑦ Z-axis option, ⑧ Cable length (3L, 5L, □L), ⑨ Y-axis-Z-axis cable wiring (CT-CT).

XY組合せ方向



構成軸

Table listing axis names (X, Y, Z), motor types, and reference pages.

(注) 上記型式の①~⑦は上表の型式内記号を参照ください。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⑨には、ケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-579ページを参照ください。

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。

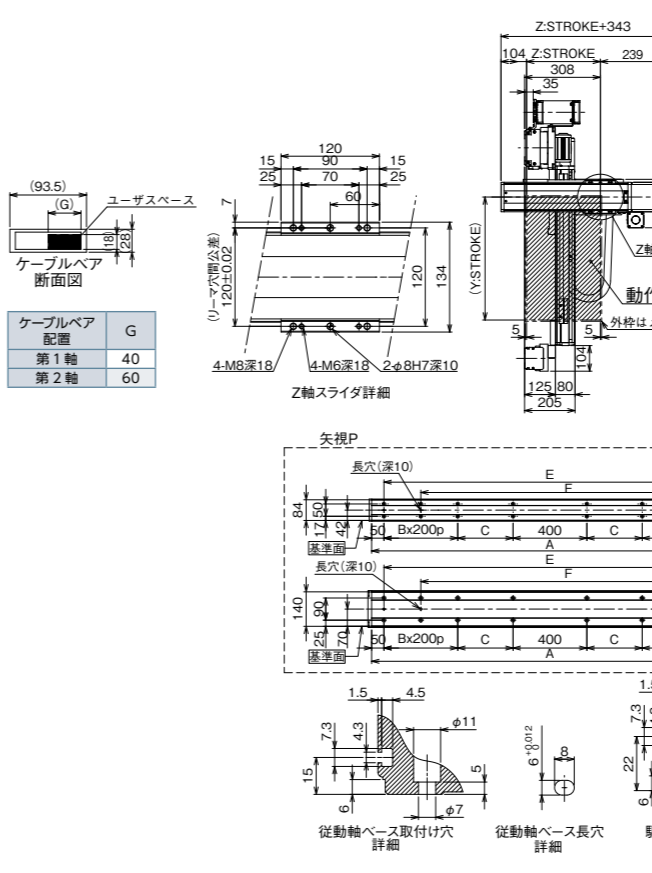
Option table with columns: Name (名称), Model (型式), Reference Page (参照頁). Includes X-axis cable direction, brake, encoder, and motor options.

(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5-579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) フリーセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なりますが、型式中の記入は、取付位置に関わらずフリーセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は5-579をご参照ください。
(注6) 高精度仕様は選択できません。

寸法図

■ICSB3[ICSPB3]-G1J□HB2□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

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



共通仕様

Common specifications table: Drive method (ボールねじ), Positioning accuracy (±0.01mm), Stiction (0.05mm), Guide (ベア一体型), Base (アルミ), X-axis motor (400W/20mm), Y-axis motor (200W/20mm), Z-axis motor (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、別売販売となります。

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

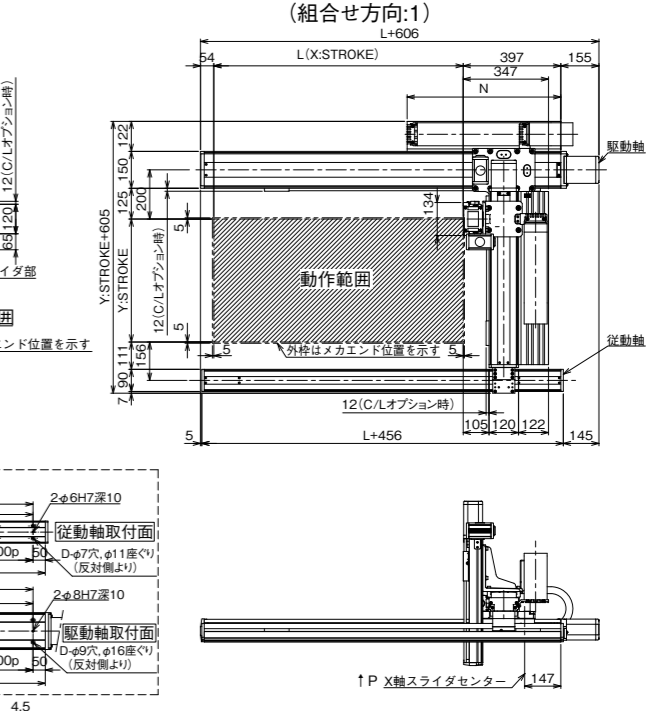


Table with X-axis stroke (1000-2500mm) vs various dimensions (L, A, B, C, D, E, F, N) and their values.