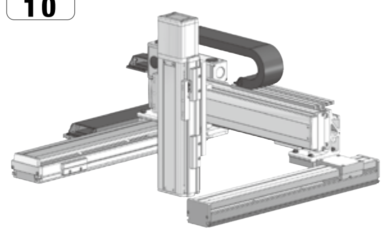
# ICSB3-GD□HB3H
# ICSPB3-GD□HB3H

XYBG+ZB（Z軸ベース固定） ±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<br>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<br>～<br>200 2000mm<br>(100mmごと) | 下記オプション表参照 | 30 300mm<br>～<br>70 700mm<br>(50mmごと) | 下記オプション表参照 | 10 100mm<br>～<br>40 400mm<br>(50mmごと) | 下記オプション表参照 | T2 SCON XSEL<br>T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2 | 3L 3m<br>5L 5m<br>□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（ケーブルキャリア仕様の場合は 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

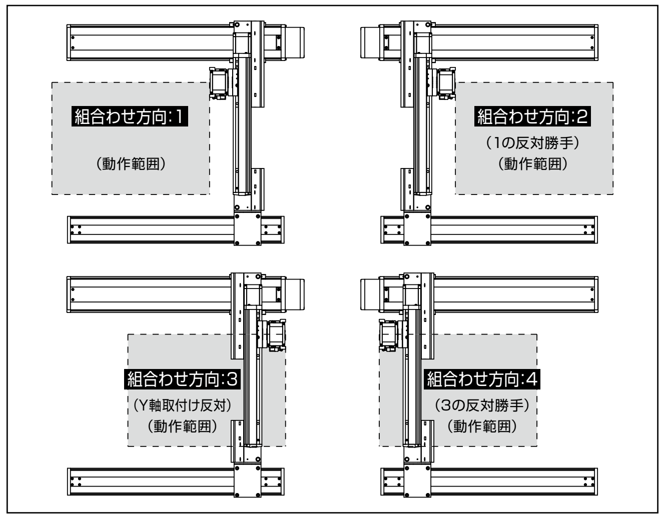
| XY組合わせ方向(注1) | Z軸速度タイプ | 型式 |
|---|---|---|
| 1 | H | ICSB3【ICSPB3】-GD1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨ |
| 2 | H | ICSB3【ICSPB3】-GD2HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨ |
| 3 | H | ICSB3【ICSPB3】-GD3HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨ |
| 4 | H | ICSB3【ICSPB3】-GD4HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨ |

(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<br>～<br>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<br>～<br>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<br>～<br>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<br>5L：5m<br>□L：□m |
| ⑨ | Y軸-Z軸ケーブル配線 | CT-CT：ケーブルキャリア-ケーブルキャリア |

## XY組合わせ方向


組合わせ方向:1
（動作範囲）
組合わせ方向:2
（1の反対勝手）
（動作範囲）
組合わせ方向:3
（Y軸取付け反対）
（動作範囲）
組合わせ方向:4
（3の反対勝手）
（動作範囲）

## 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 | 3-425 |
| X軸（従動軸） | ISB-SXM02-N-0-0-② | － |
| Y軸 | ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-④-T□-⑩-⑤ | 3-401 |
| Z軸 | ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-⑥-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5-573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

|  |  | Y軸ストローク |  |  |  |  |  |  |  |  |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
|  |  | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 |
| Z軸ストローク | 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) | 5-573、5-561 |
| AQシール（標準装備） | AQ | 5-561 |
| ブレーキ（Z軸標準装備）(注3) | B | 5-561 |
| クリープセンサー（注4） | C/CL | 5-561 |
| 原点リミットスイッチ（注4） | L/LL | 5-563 |
| 原点逆仕様 | NM | 5-563 |
| ボール保持機構付ガイド（注5） | RT | 5-564 |

(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5-573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5-573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

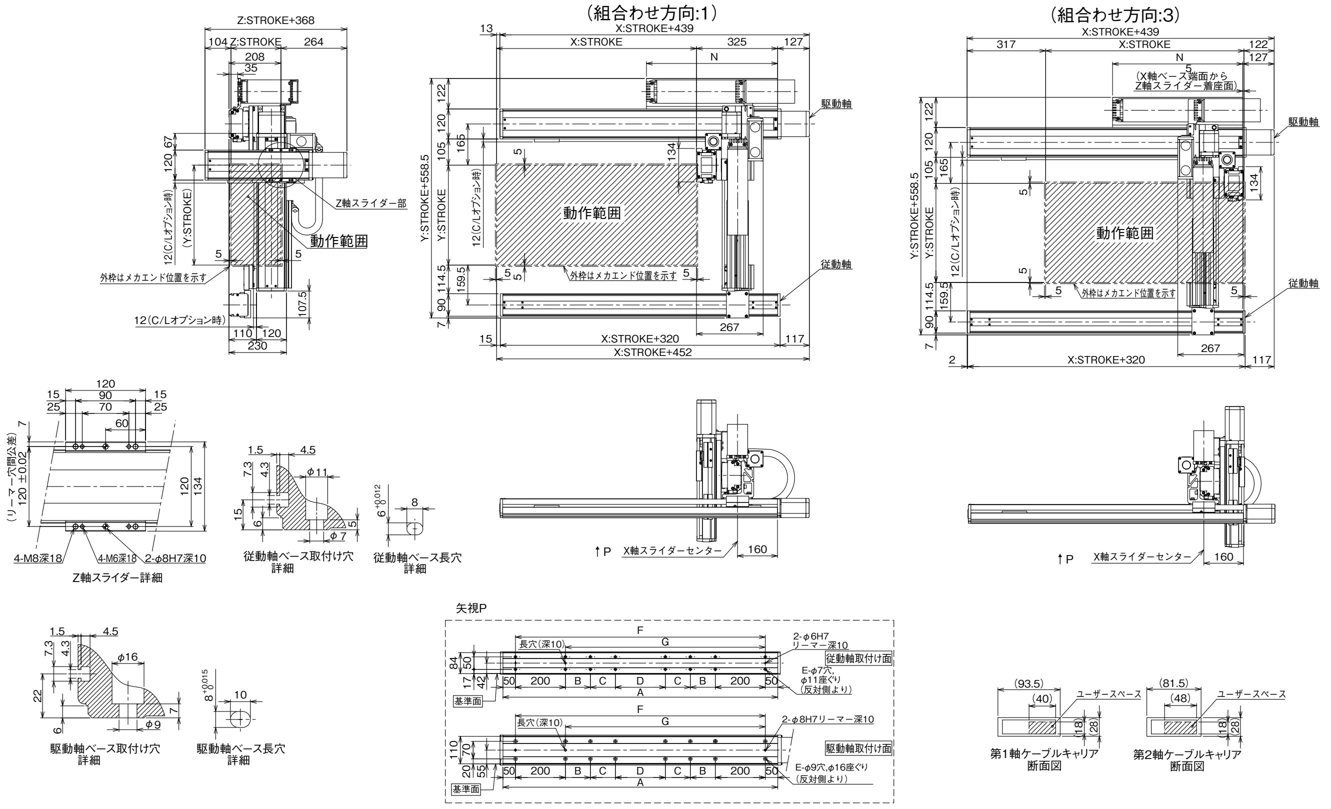
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

## 寸法図

### ■ICSB3【ICSPB3】-GD□HB3H-CT-CT（ケーブルキャリア仕様）

(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
2D/3D CAD


（組合わせ方向:1）
（組合わせ方向:3）
Z:STROKE+368
Z:STROKE
X:STROKE+439
X:STROKE
X:STROKE+320
X:STROKE+452
Y:STROKE+558.5
Y:STROKE
N
駆動軸
従動軸
動作範囲
Zスライダー部
外枠はメカエンド位置を示す
12(C/Lオプション時)
（X軸ベース端面からZ軸スライダー着座面）
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軸スライダーセンター
矢視P
長穴(深10)
2-φ8H7リーマー深10
従動軸取付け面
駆動軸取付け面
E-φ9穴,φ16座ぐり(反対側より)
基準面
A
B
C
D
F
G
第1軸ケーブルキャリア断面図
第2軸ケーブルキャリア断面図
ユーザースペース

| 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 |