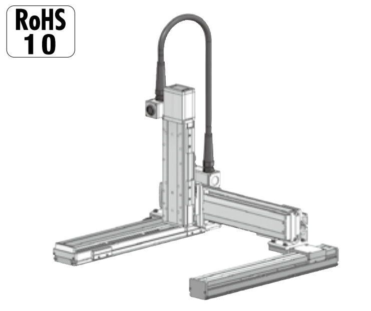
ICSB3-GE□HS3□
ICSPB3-GE□HS3□

XYBG+ZS（Z軸スライダー固定）　±10μm 標準　±5μm 高精度　バッテリーレスアブソ　RoHS 10



■型式項目

□ - 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 XSEL2	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 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

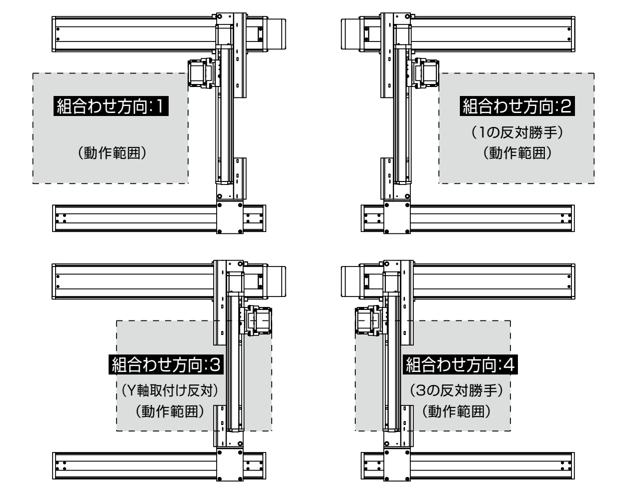
XY組合わせ方向 (注1)	Z軸速度タイプ (注2)	型式
1	M	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE1HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
2	M	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE2HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
3	M	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	L	ICSB3【ICSPB3】-GE3HS3L-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
4	M	ICSB3【ICSPB3】-GE4HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T□-⑧-⑨
	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


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】-LXM-①-400-20-②-T□-⑪-③	3-437
X軸（従動軸）	ISB-SXM03-N-0-0-②	–
Y軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-④-T□-⑪-⑤	3-405
Z軸	ISB【ISPB】-MXM-①-200-⑩-⑥-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5-573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)	5-573、5-561
AQシール（標準装備）	AQ	5-561
ブレーキ（Z軸標準装備）(注4)	B	5-561
クリープセンサー（注5）	C/CL	5-561
原点リミットスイッチ（注5）	L/LL	5-563
原点逆仕様（Z軸 通常設定）(注6)	NM	5-563
ボール保持機構付ガイド（注7）	RT	5-564

(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5-573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5-573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

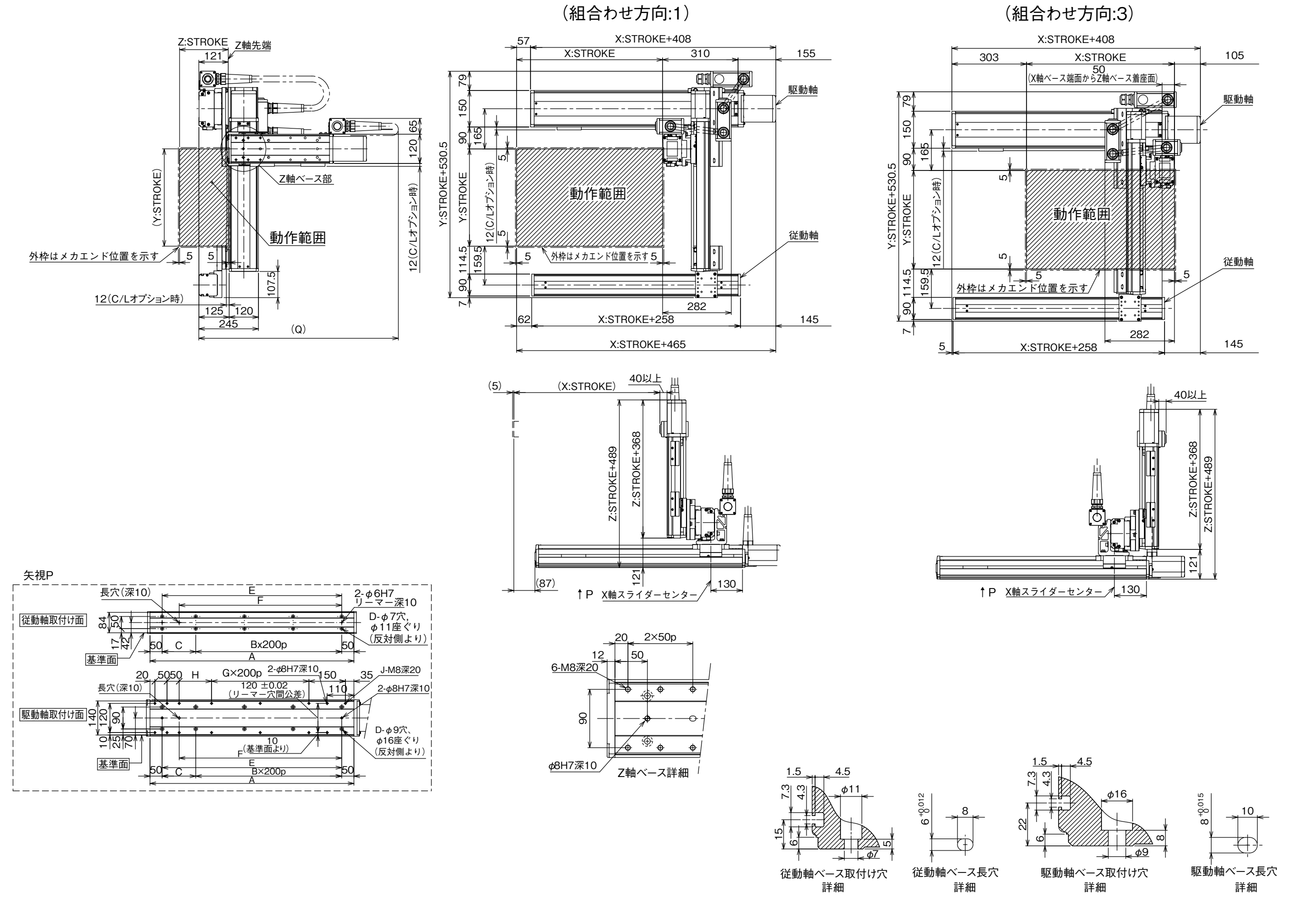
各コントローラーのページをご参照ください。（8-8ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

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。 2D/3D CAD
www.iai-robot.co.jp


(組合わせ方向:1)
(組合わせ方向:3)
Z:STROKE
Z軸先端
121
Z軸ベース部
(Y:STROKE)
動作範囲
外枠はメカエンド位置を示す
12(C/Lオプション時)
125
120
245
(Q)
107.5
X:STROKE+408
X:STROKE
57
310
155
303
105
駆動軸
従動軸
Y:STROKE+530.5
Y:STROKE
X:STROKE+258
X:STROKE+465
282
145
62
(X軸ベース端面からZ軸ベース着座面)
Z:STROKE+489
Z:STROKE+368
40以上
↑P X軸スライダーセンター
130
矢視P
長穴(深10)
2-φ6H7 リーマー深10
D-φ7穴、φ11座ぐり(反対側より)
従動軸取付け面
駆動軸取付け面
基準面
Bx200p
G×200p
2-φ6H7深10
120 ±0.02 (リーマー穴間公差)
J-M8深20
D-φ9穴、φ16座ぐり(反対側より)
6-M8深20
2×50p
φ6H7深10
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	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

IAI