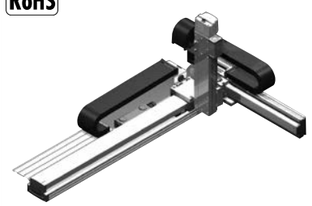
ICSPA3-B2N□MS3M

RoHS



■型式項目

ICSPA3 – B2N□MS3M – □ – □□ – □□ – □□ – T2 – □ – □

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	高応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
ICSPA3 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	225 2250mm ↓ ↓ 300 3000mm (50mm毎)	下記 オプション表参照	20 200mm ↓ ↓ 70 700mm (50mm毎)	下記 オプション表参照	10 100mm ↓ ↓ 40 400mm (50mm毎)	下記 オプション表参照	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	3L 3mm 5L 5mm □L 長さ指定	下記型式内容説明参照

POINT 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。Y 軸は最大 1G まで動作可能ですが、X 軸は 0.3G が上限となります。（Y 軸の加速度を上げた時の可搬質量はお問合せください）

型式内容

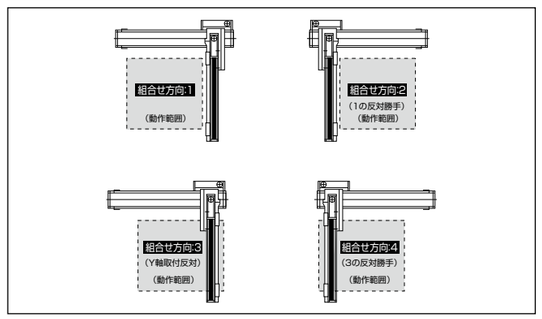
XY組合せ方向(注1)	型式
1	ICSPA3-B2N1MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨
2	ICSPA3-B2N2MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨
3	ICSPA3-B2N3MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨
4	ICSPA3-B2N4MS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨

(注1) XY組合せ方向は下図を参照ください。
(注) 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	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	225：2250mm ⌇ 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	20：200mm ⌇ 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

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-⑩	2-561
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-④-T2-⑤	–
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-⑥-T2-⑦	–

(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には下記の記号が入ります。
NT1：直交組合せ方向1と3の場合
NT2：直交組合せ方向2と4の場合
(注) ナット回転型／大型リニアは単軸でもケーブルベアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルベアを使用するため、単軸はケーブルベアなし(NT1またはNT2)の仕様となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B2N□MS3M

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	2250～3000
X軸	–	–	–	–	–	–	–	1300
Y軸	–	1200						–
Z軸	600				–	–	–	– –

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B2N□MS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	13.0					9.1
	～200	11.7					8.1
	～300	10.7					7.1
	～400	9.7					6.1

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	4-533
ブレーキ(Y/Z軸限定(Z軸標準装備))(注2)	B	4-533
クリープセンサー(注3)	C/CL	4-533
原点リミットスイッチ(注3)	L/LL	4-535
原点逆仕様(Y/Z軸限定(Z軸通常設定)(注4)	NM	4-535
ボール保持機構付ガイド	RT	4-536

(注2) Y軸のブレーキ有りは、反モーター側の寸法が長くなります。
(注3) 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4-25をご参照ください。
(注4) 図面の組合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。

共通仕様

駆動方式	ボールねじ　転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
X軸モーター出力／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。(7-4ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

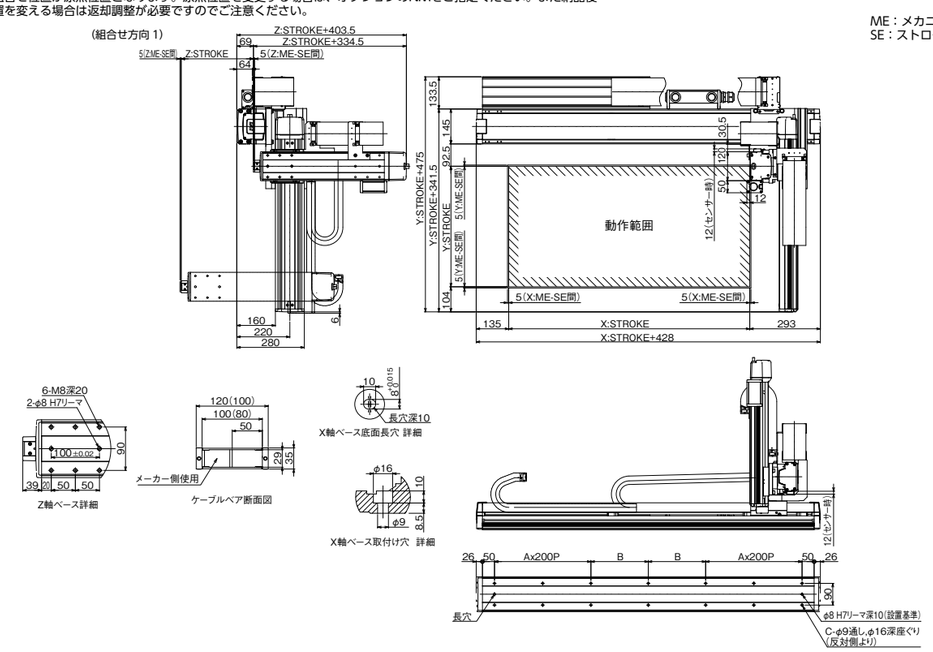
寸法図

■ICSPA3-B2N□MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合せ方向1

(注) ケーブルベア断面図の( )はYZ間のケーブルベア寸法です。
(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。

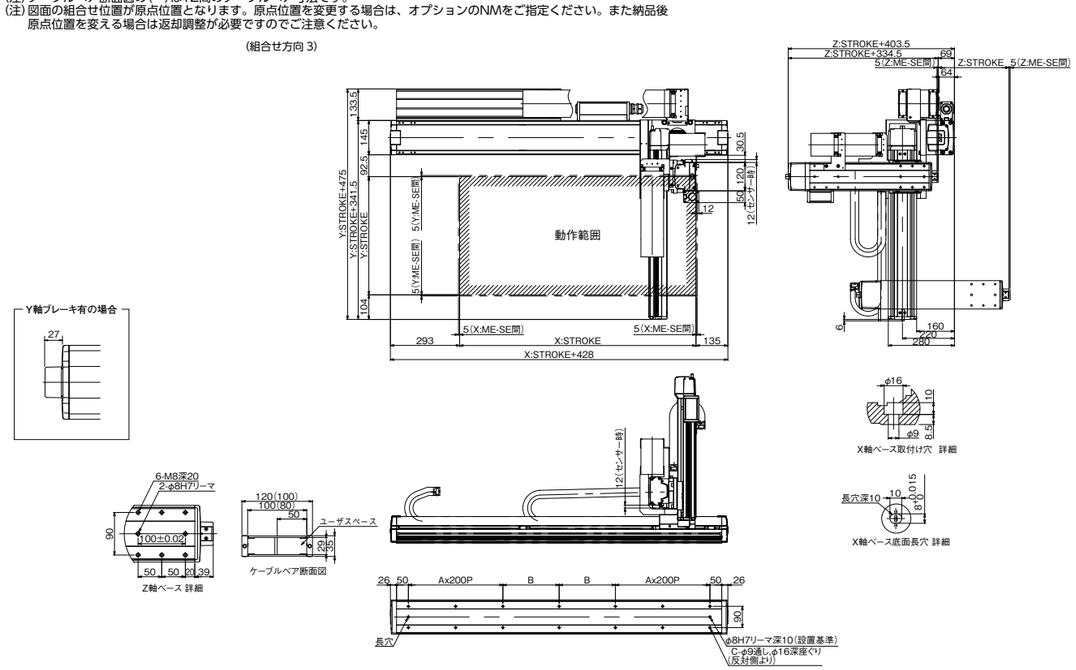
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



■ICSPA3-B2N□MS3M-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合せ方向3

(注) ケーブルベア断面図の( )はYZ間のケーブルベア寸法です。
(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。



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

IAI