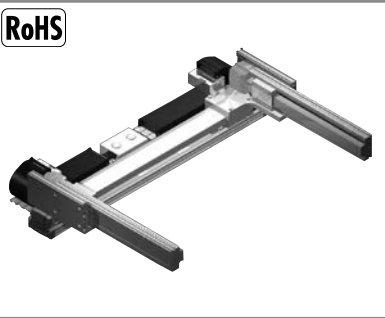


ICSPA4-B3N1H



■ 型式項目											
ICSPA4		B3N1H						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	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		
ICSPA4	高精度4軸 (2軸+2軸)仕様	A アブソリュート I インクリメンタル	25 250mm 225 2250mm (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	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	3L 3m 5L 5m L 長さ指定	CTケーブルペア		

- 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。

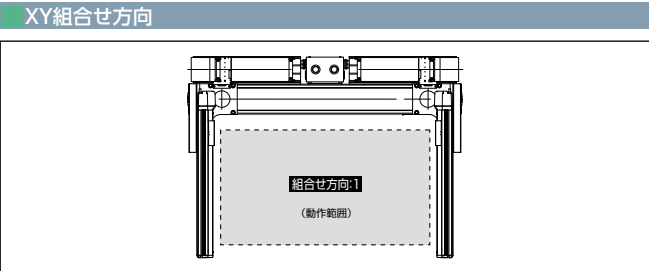
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルペア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。

(3) 定格加速度は 0.3G です。最大 1G まで動作可能ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。

型式内容	
XY 組合せ方向 (注1)	型式
1	ICSPA4-B3N1H-①-②③-④⑤-T2-⑥-⑦

(注1) XY 組合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。

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 25：250mm
②	X軸ストローク	225：2250mm
③	X軸オプション	オプション表参照 20：200mm
④	Y軸ストローク	70：700mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照 3L：3m 5L：5m □L：□m
⑥	ケーブル長	CT：ケーブルペア
⑦	Y軸ケーブル配線	



構成軸		
構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMM-①-400-40-②-T2-③-NT1	2-557
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-④-T2-⑤	—
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-④-T2-⑤	—

- (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) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペ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ペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし(NT1)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。	
	200 250 300 400 500 600 700 800～2250
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	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6
	0.4	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.5	7.7	6.8	5.9	4.9	4.0	3.1
	0.6	3.2	2.3	1.4	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—	—

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軸限定)(注2)	B	4-533
クリープセンサー(注3)	C	4-533
原点リミットスイッチ(注3)	L	4-535
原点逆仕様(Y軸限定)	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。

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/40mm	
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。(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

■ICSPA4-B3N1H-CT (ケーブルペア仕様)

(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。

CAD図面がホーム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

動作範囲

Y2軸

Y1軸

Y-STROKE+475

Y-STROKE+341.5

Y-STROKE

5(Y-ME-SE間)

5(Y-ME-SE間)

5(X1-ME-SE間)

5(X2-ME-SE間)

5(X1-ME-SE間)

5(X2-ME-SE間)

322(Y軸スライド間最小)

322(Y軸スライド間最小)

128

450

450

128

X2-STROKE

X1-STROKE

X-STROKE+578

290

64

160

220

280

矢視Y

104

90

(リーマ穴間公差±0.02)

2-φ8H7/リーマ深10

25

35

35

70

90

25

25

4-M6深20

4-M8深20

Y軸スライダ 詳細

120

100

70

20

35

メーカー側使用

ケーブルペア断面図

Y軸ブレーキ有りの場合

27

φ16

φ9

8.5

1.0

X軸ベース取付け穴 詳細

10

8

0.015

長穴深10

X軸ベース底面長穴 詳細

26

50

Ax200P

B

B

Ax200P

50

26

φ8 H7/リーマ深10(設置基準)

C-φ9通し,φ16深座ぐり(反対側より)

12(センチ単位)

Xストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

Xストローク	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
A	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30