

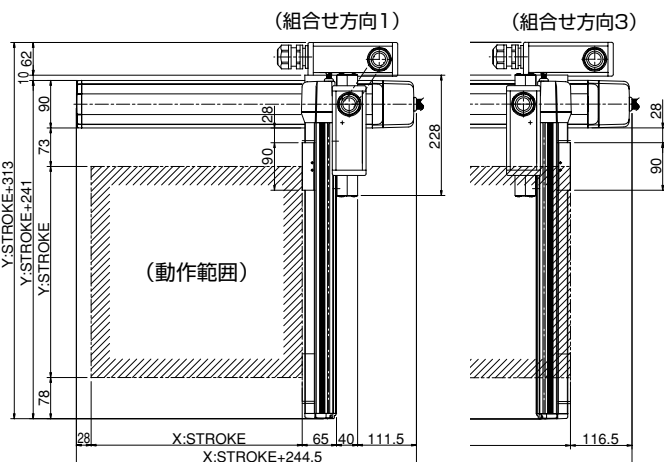
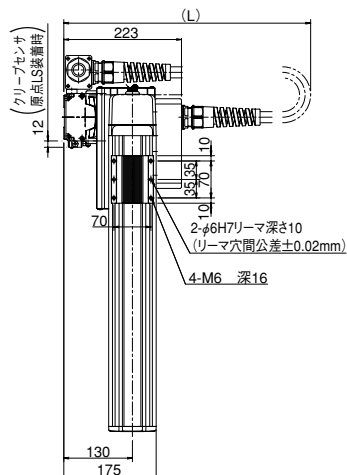
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

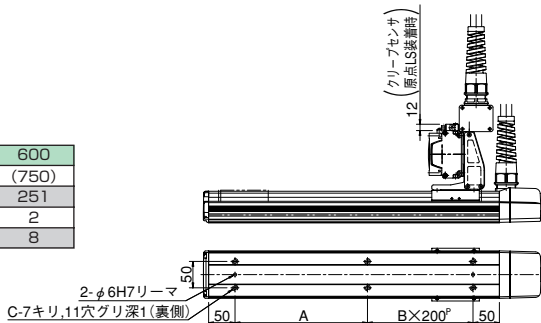
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



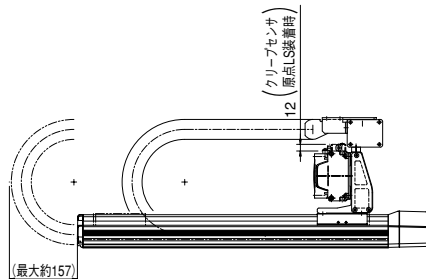
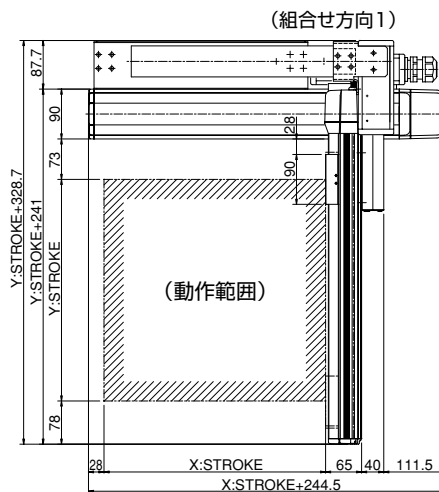
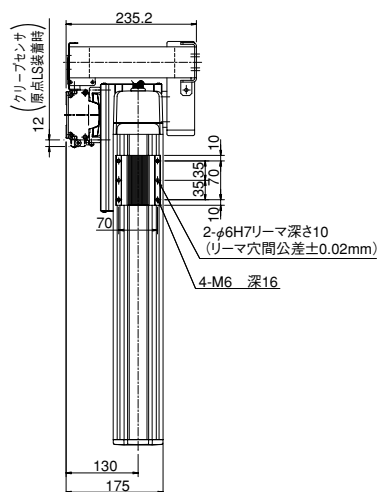
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	—BA□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様	ICSPA2高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート I:インクリメンタル	1軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 40:400mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

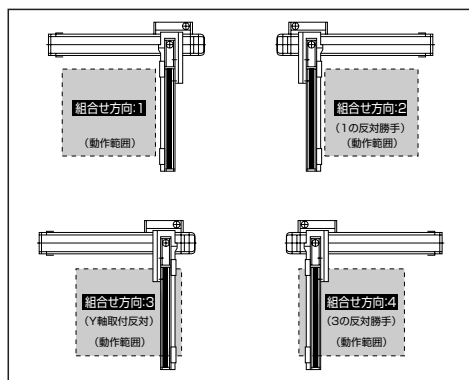


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM□-60-8(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM□-60-8(ストローク)	→P10

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	18.2	16.6	12.1	8.1
	0.4	11.7	11	10.3	8.1
	0.5	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.6	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ	転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】	
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	60W/8mm	
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm	

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	400	
Y軸	400	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

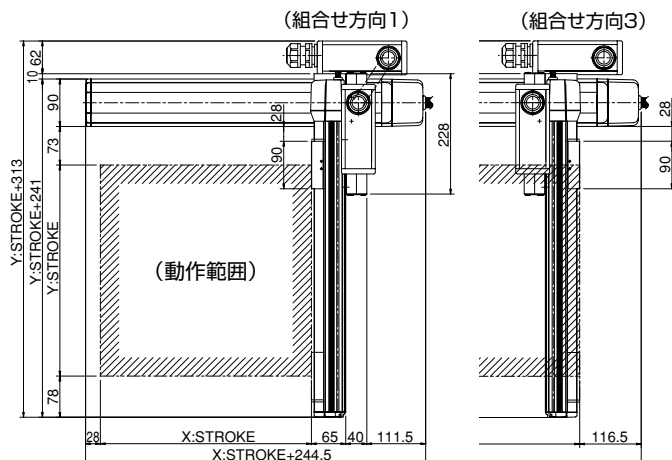
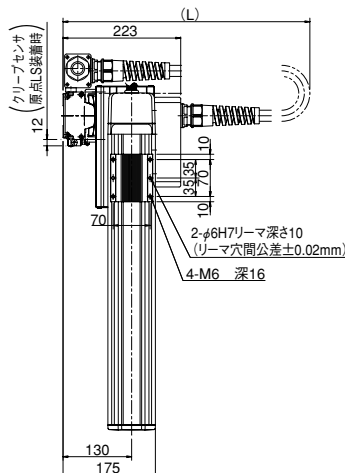
ICSA2【ICSPA2】-BA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

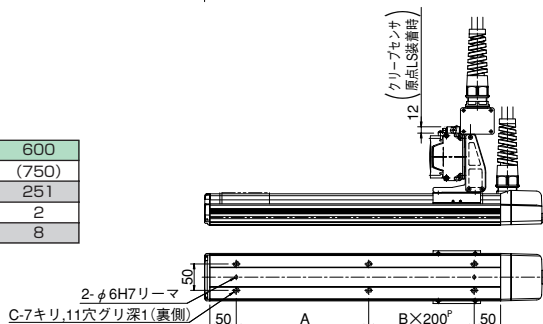
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



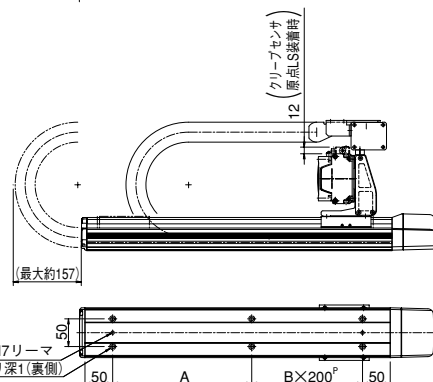
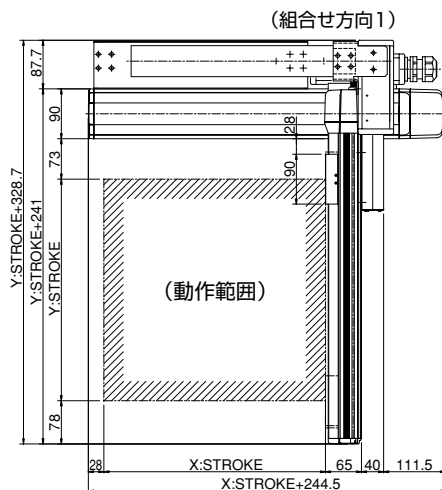
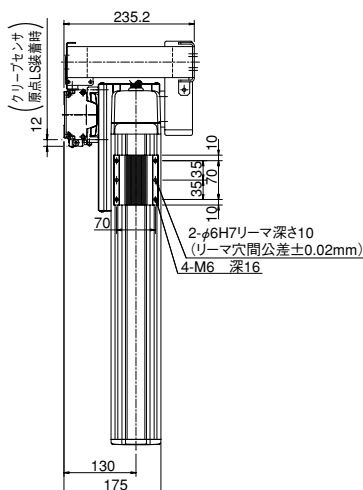
ICSA2【ICSPA2】-BA□M-CT(ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—	BB□H	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様			ICSPA2-高精度2軸仕様															
タイプ	下記型式内容表 参照																		
エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型																		
1軸目ストローク・オプション	20:200mm 80:800mm (100mm毎)																		
2軸目ストローク・オプション	10:100mm 40:400mm (100mm毎)																		
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q																		
ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定																		
Y軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTLX: ケーブルベアXLサイズ																		



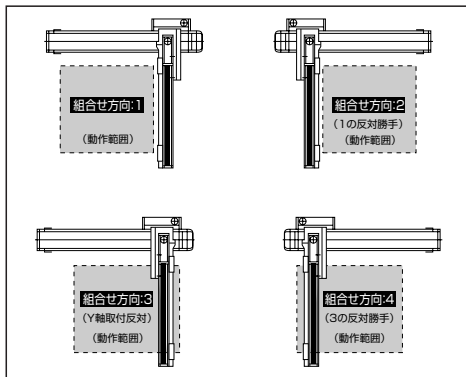
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTLX : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	—	1000	795	—
Y軸	800	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.4	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.5	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.6	3.2	2.5	1.8	1.1
	0.7	1.7	1.0	0.3	—
	0.8	0.7	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—



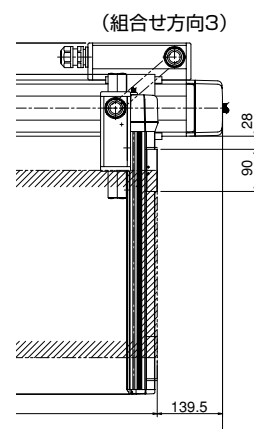
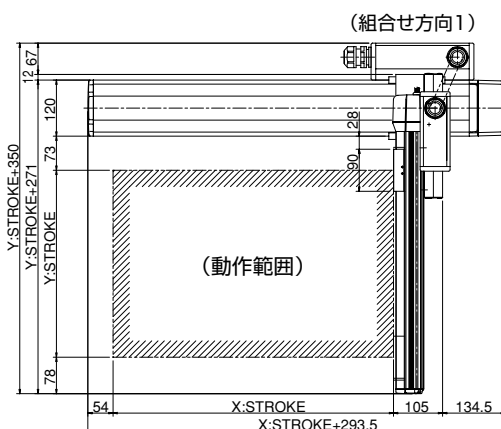
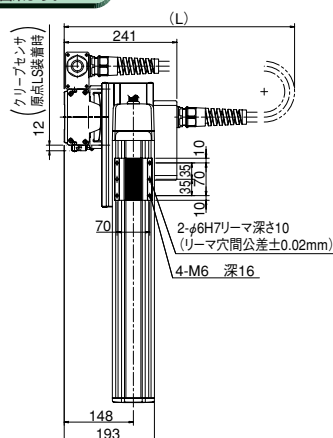
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 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。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

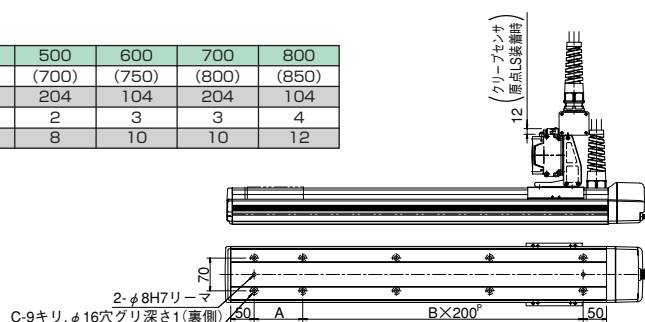
ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



※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をご指定下さい。又、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。

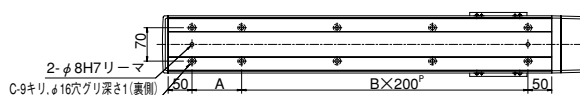
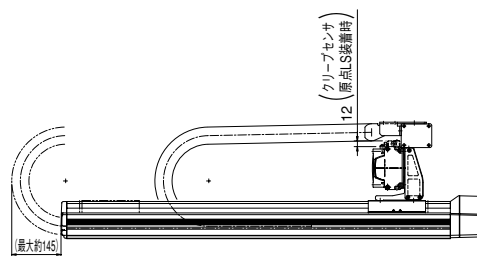
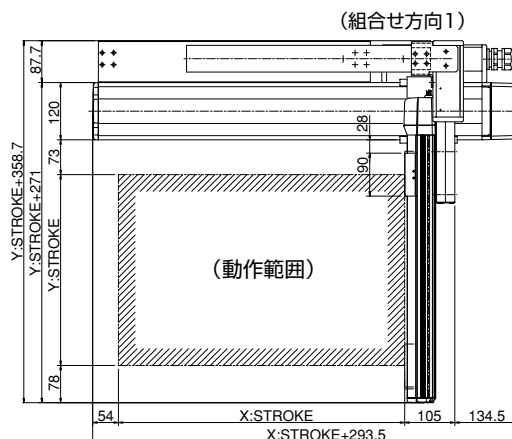
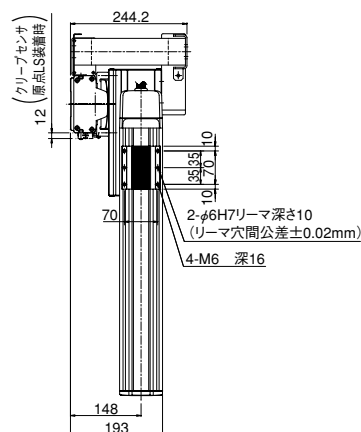
ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BB□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—BB□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□				
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート仕 I:インクリメンタル仕	1軸目ストローク・オプション	20:200mm 下配 オプション表 参照	80:800mm (100mm毎)	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 下配 オプション表 参照	40:400mm (100mm毎)	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

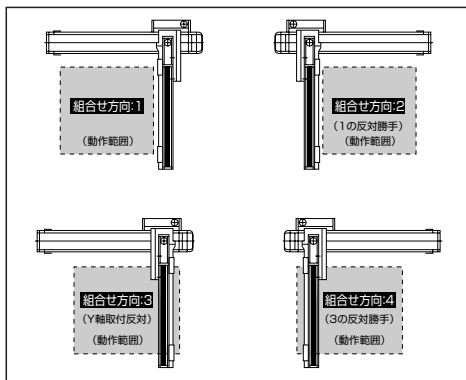


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	25.0	25.0	25.0	21.8
	0.4	18.5	18.5	18.5	18.5
	0.5	15.0	15.0	15.0	15.0
	0.6	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Y軸	400	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



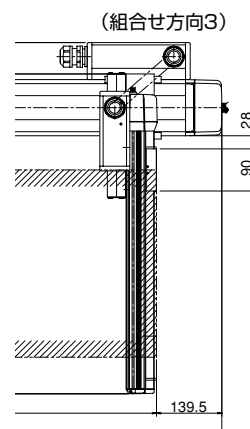
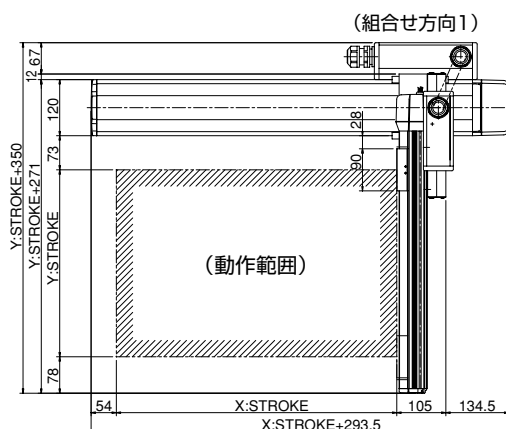
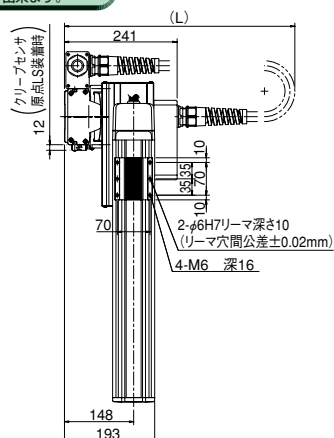
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

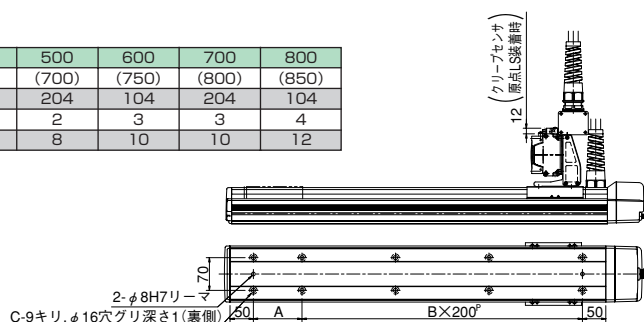
ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



※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をご指定下さい。又、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。

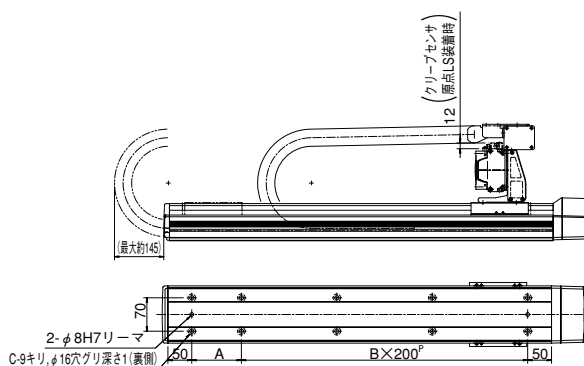
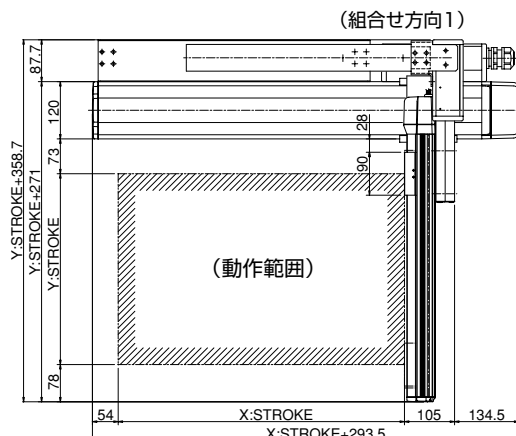
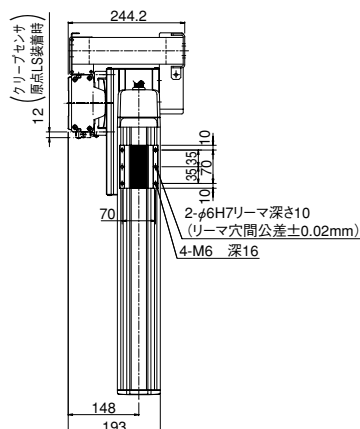
ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

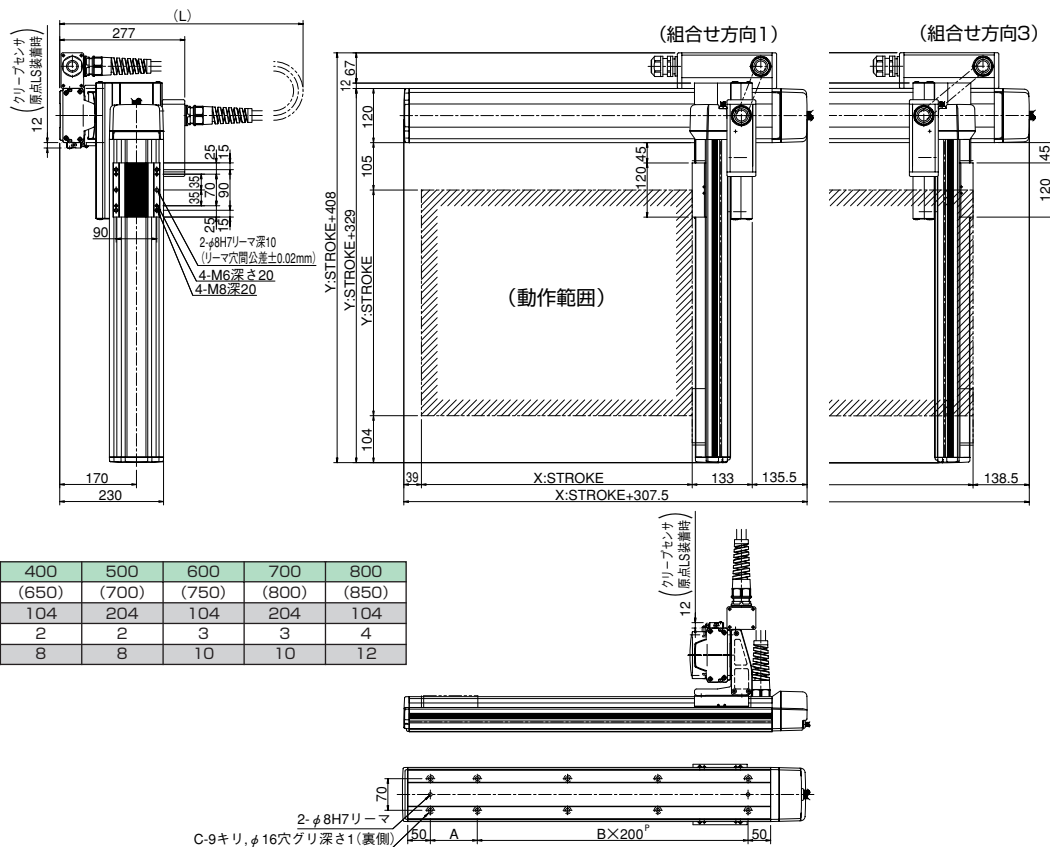
ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

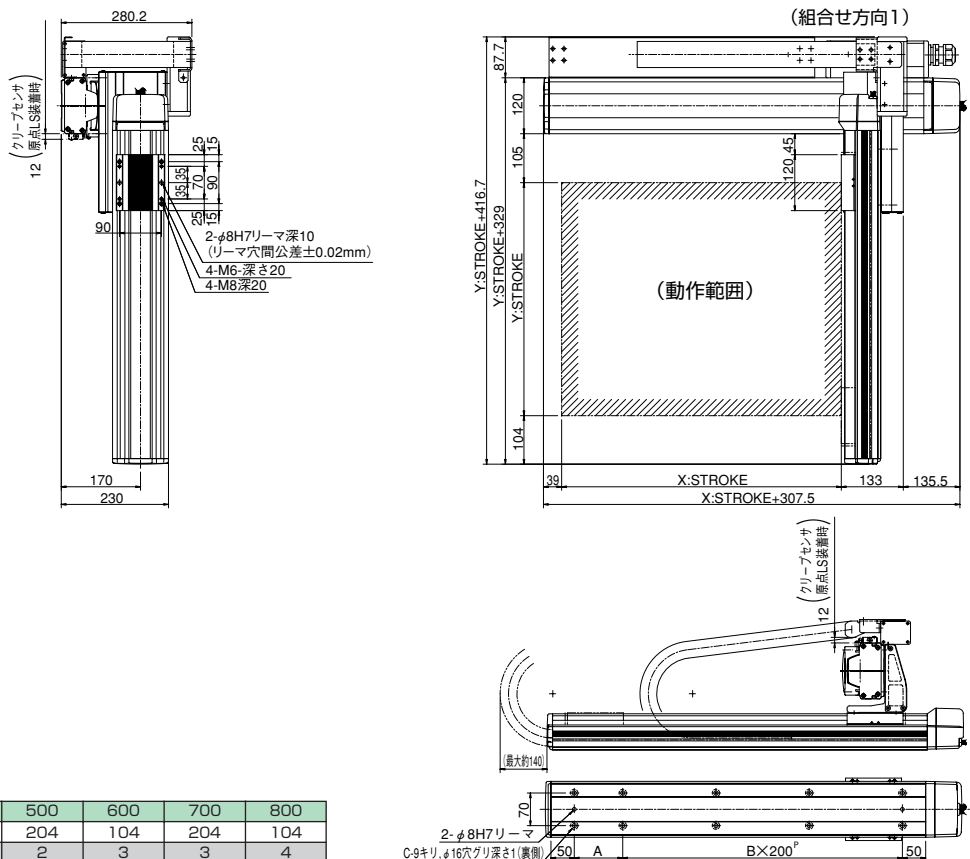
ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



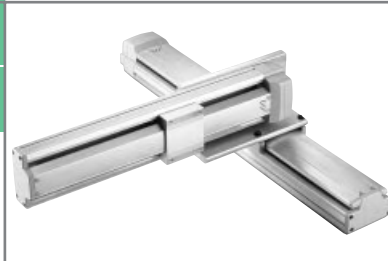
Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BC□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—BC□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□				
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様	ICSPA2-高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	20:200mm 下配 80:800mm (100mm毎)参照	オプション表	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 下配 50:500mm (100mm毎)参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

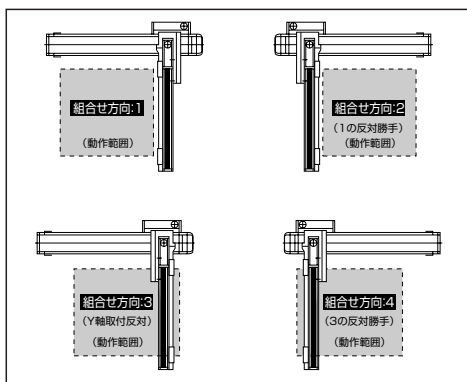


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20:200mm ↓ 80:800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10:100mm ↓ 50:500mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Y軸	500	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	28.8	27.8	26.8	21.8	18.7
	0.4	18.8	17.8	16.8	15.8	14.8
	0.5	12.8	11.8	10.8	9.8	8.8
	0.6	8.8	7.8	6.8	5.8	4.8
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—



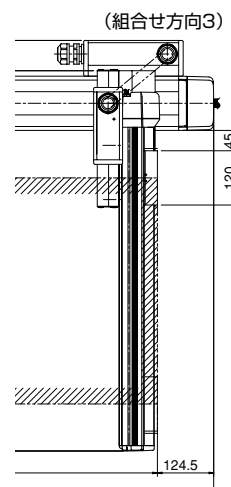
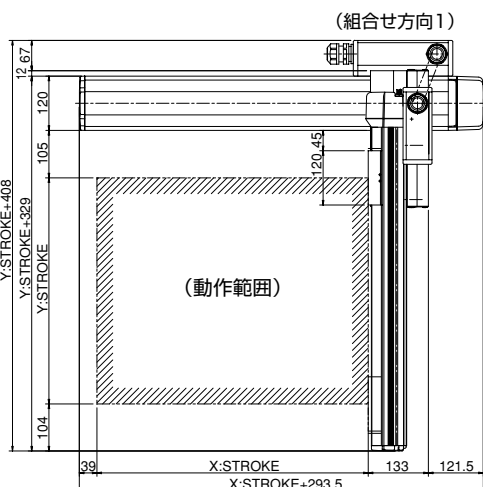
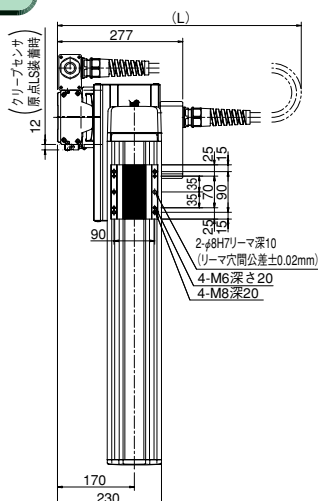
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

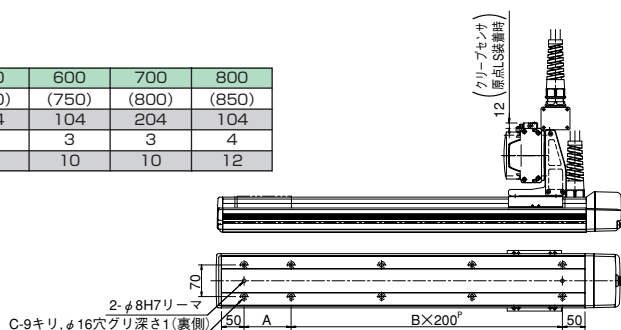
ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



※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をご指定下さい。又、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下さい。

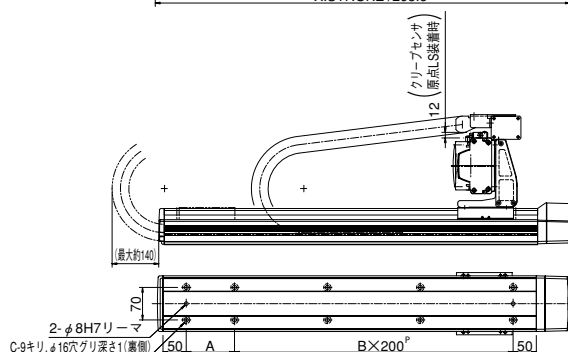
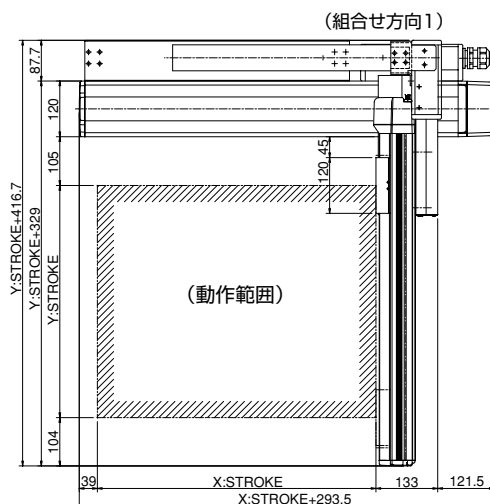
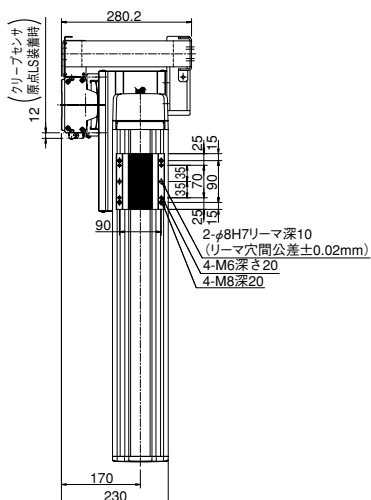
ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—	BD□H	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様			ICSPA2高精度2軸仕様															
タイプ	下記型式内容表参照																		
エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型																		
1軸目ストローク・オプション	80:800mm 200:2000mm (100mm毎)	下記 オプション表参照																	
2軸目ストローク・オプション	10:100mm 50:500mm (100mm毎)	下記 オプション表参照																	
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q																		
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定																		
Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ																		

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

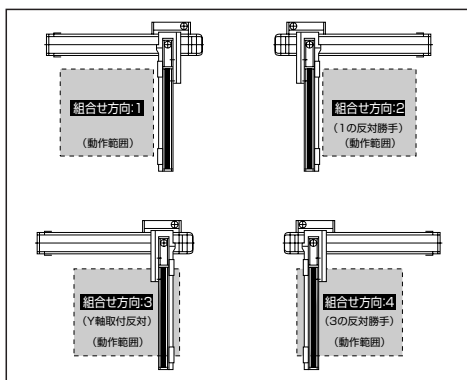


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80:800mm 200:2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



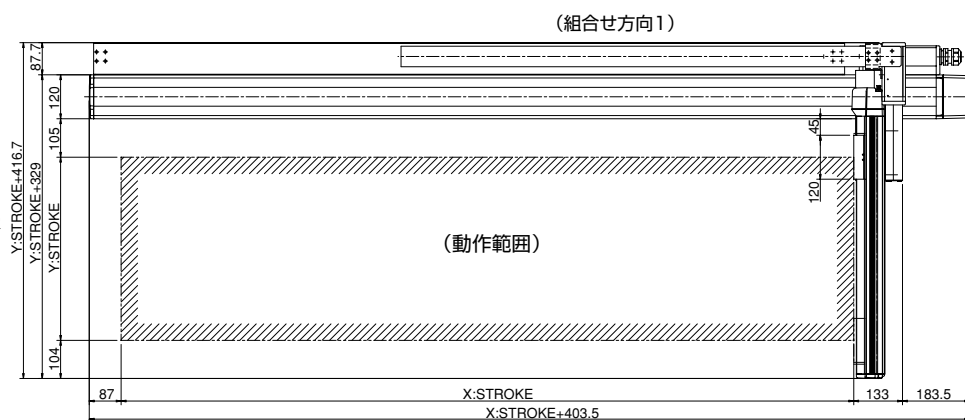
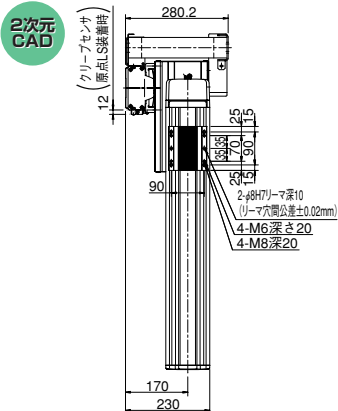
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

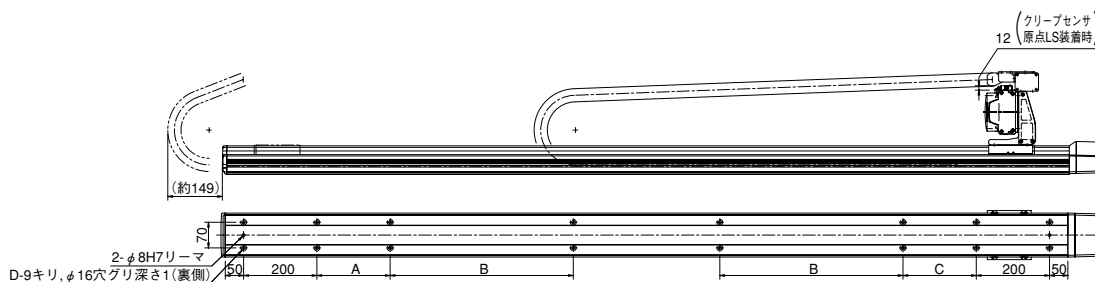
ICSA2【ICSPA2】-BD□H-CT(ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

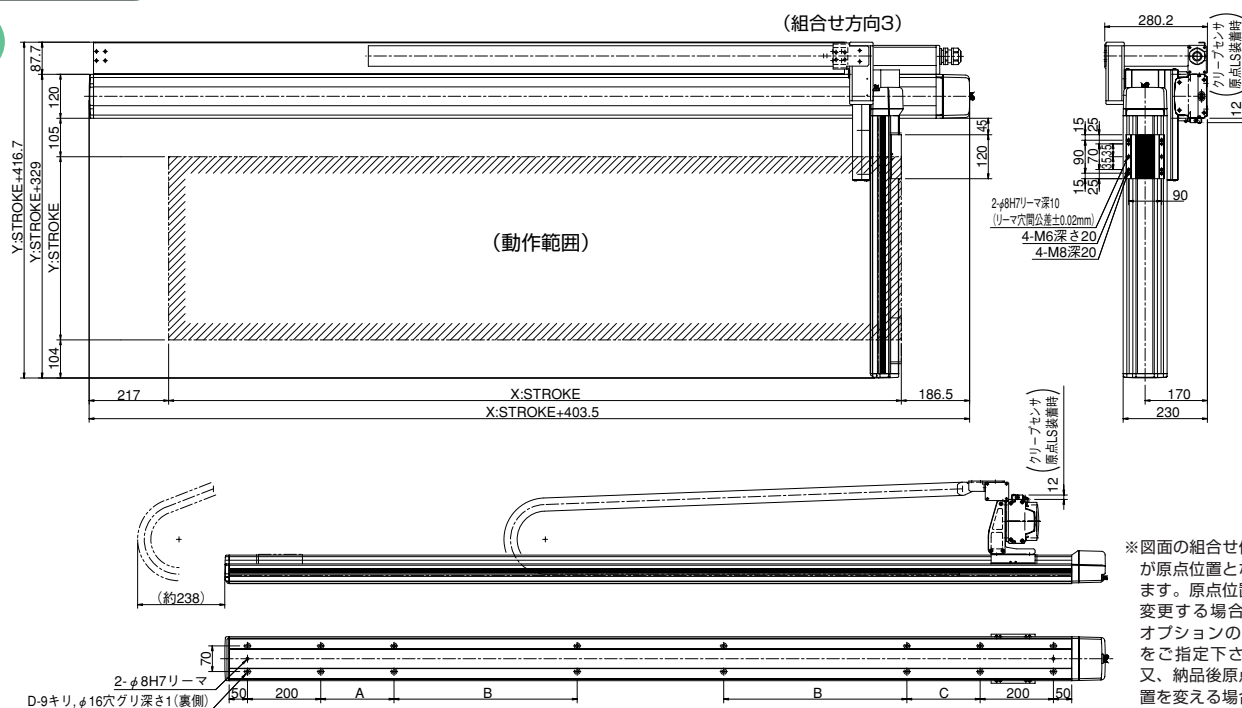


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

[illegible]

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

[illegible]

ICSA2-BE□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

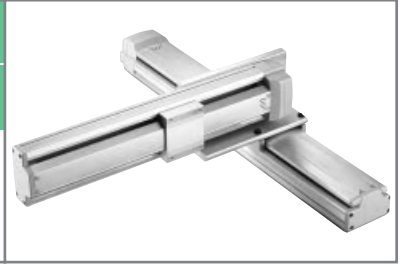
ICSPA2-BE□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメント型	30: 300mm ↓ 100: 1000mm (100mm毎)	20: 200mm ↓ 70: 700mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC: 自立ケーブル CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

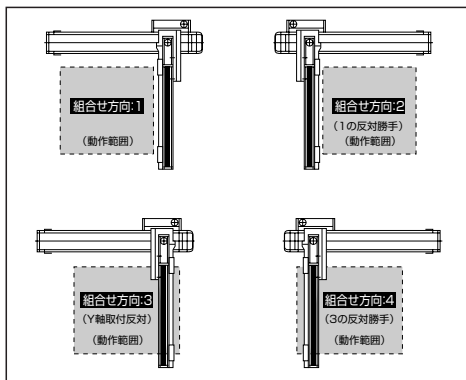


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-200-20-(ストローク)	→P22

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	24.0	24.0	24.0	24.0	22.9	19.3
	0.6	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.3
	0.7	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	16.0
	0.8	15.0	15.0	14.6	13.5	12.5	11.5
	0.9	13.5	12.6	11.6	10.5	9.5	8.5
	1.0	10.6	9.6	8.6	7.5	6.5	5.5

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300~700	800	900	1000
X軸	—	1000	—	830	690
Y軸	1000	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



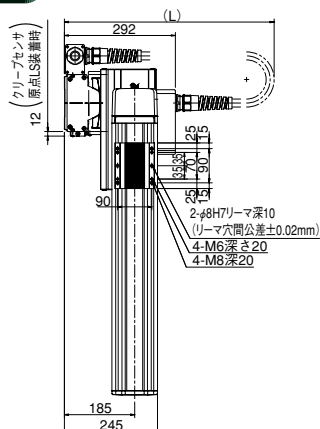
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 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。
 (注3) 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。
 (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

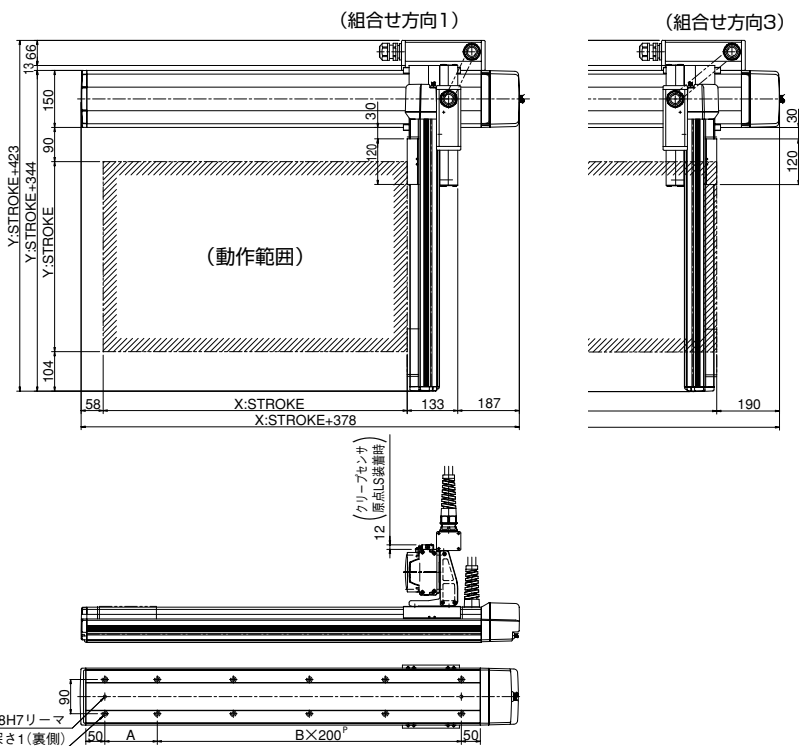
ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

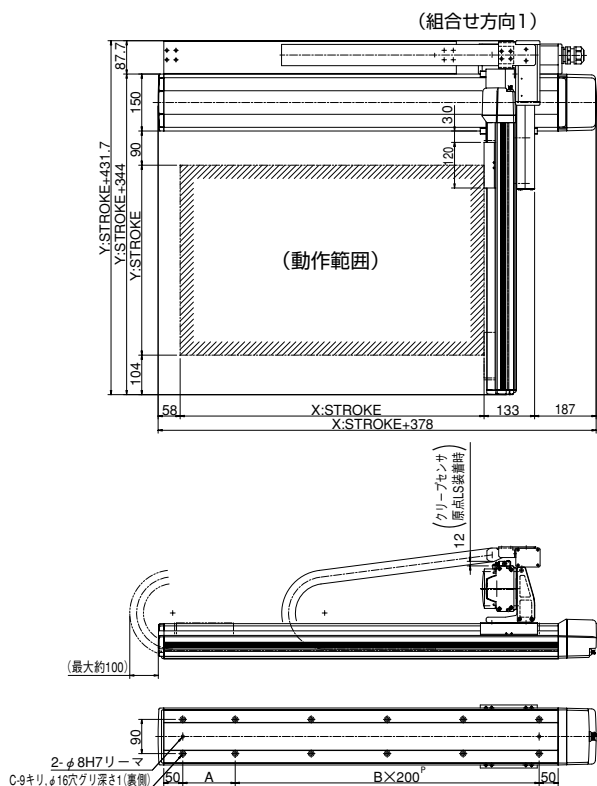
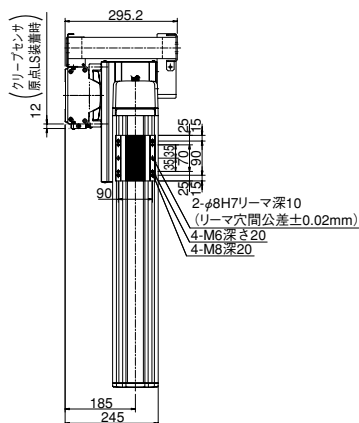
ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2-BE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BE□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—BE□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様	ICSPA2-高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	30:300mm 100:1000mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	20:200mm 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

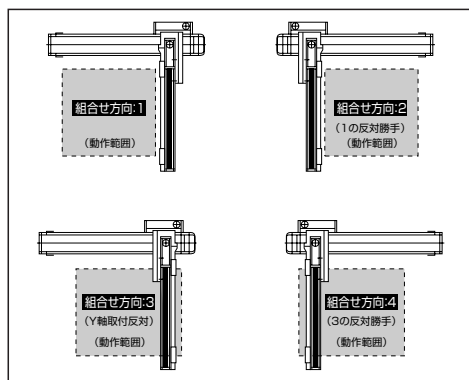


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTLX : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300~600	700	800	900	1000
X軸	—	500	—	470	385	320
Y軸	500	—	480	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-200-10-(ストローク)	→P22

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	51.2	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	46.6	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	35.1	34.1	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.6	26.6	25.6	24.6	23.5	22.5	19.3
	0.7	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—	—



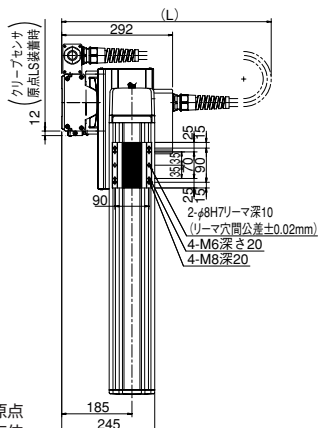
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

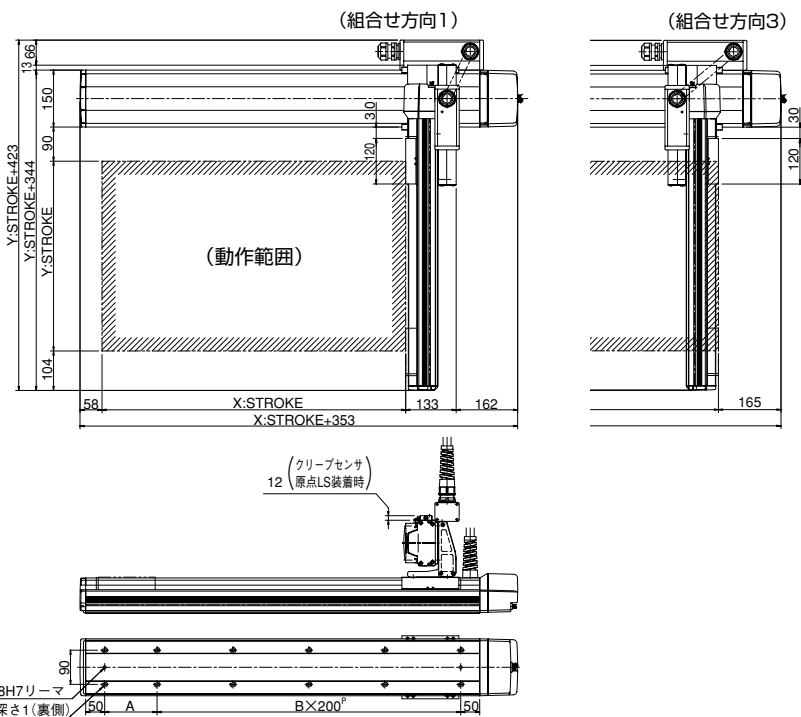
ICSA2 [ICSPA2] -BE□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。

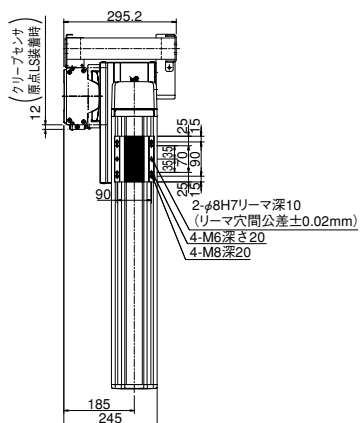


Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

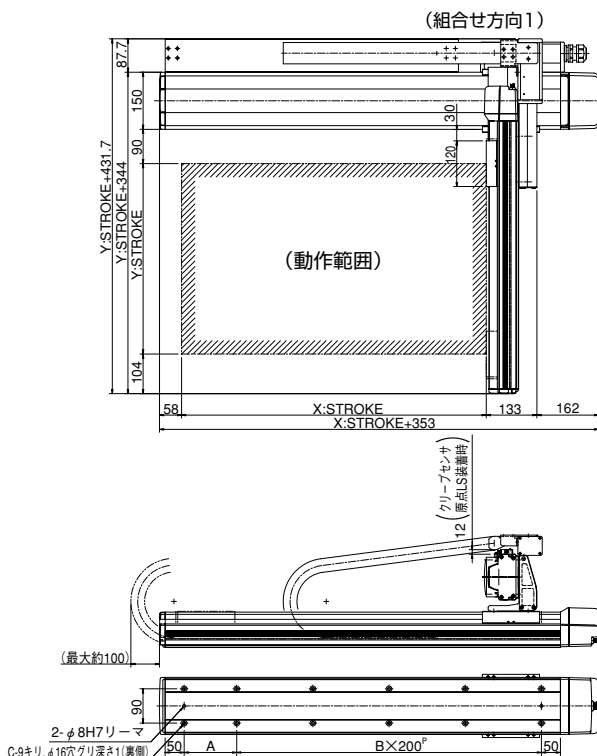
ICSA2 [ICSPA2] -BE□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

IAI 単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BF□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

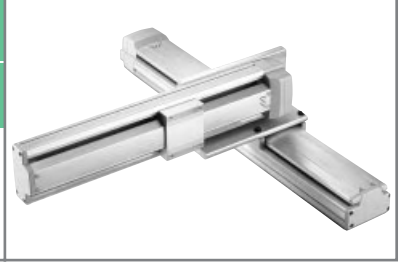
ICSPA2-BF□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	100:1000mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	20:200mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

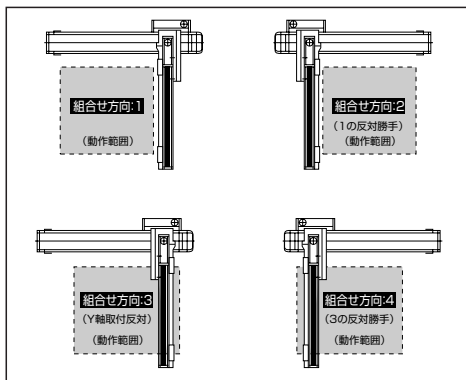


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm ↓ 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm ↓ 70:700mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	340
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXMX-□-400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	—	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—	—



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 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。
 (注3)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。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

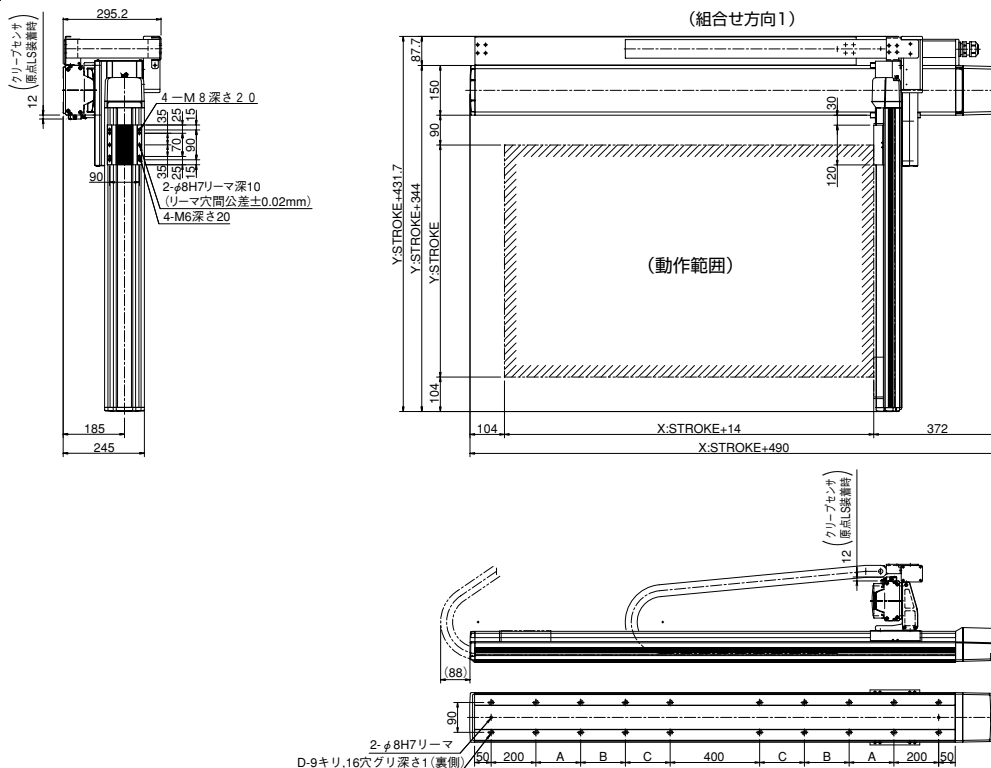
ICSA2 [ICSPA2] -BF□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



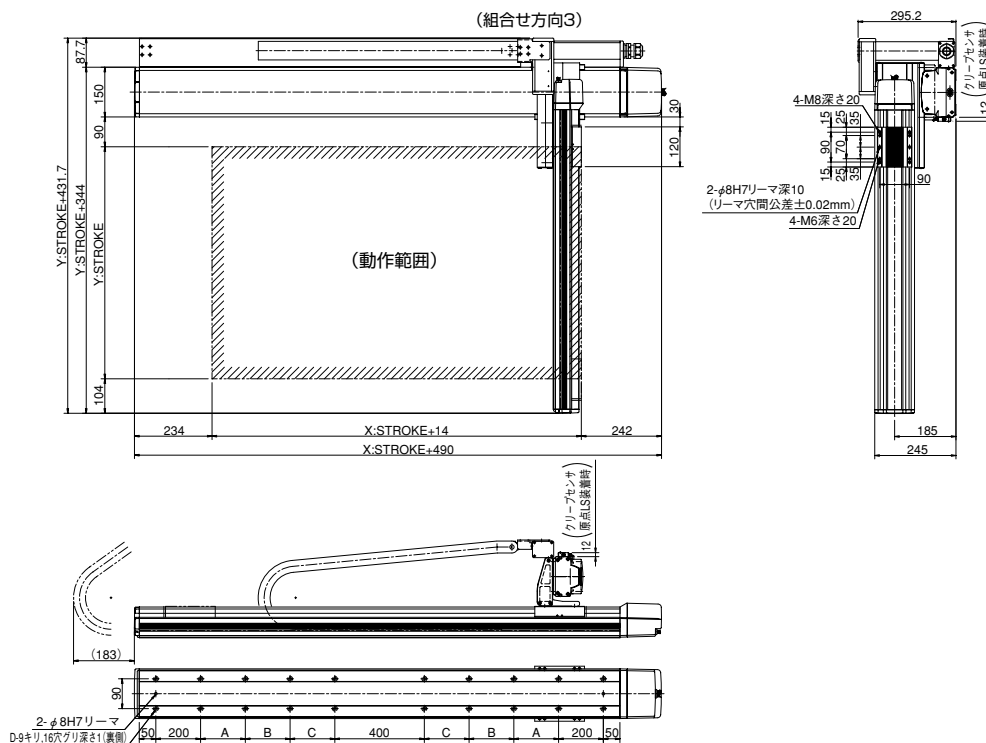
Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

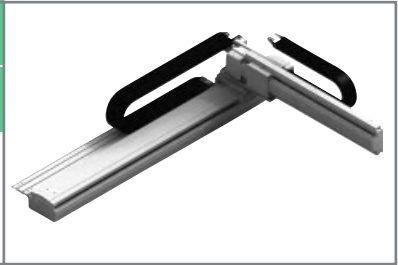


Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

ICSA2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BK□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目																	
□		-BK□H-		□		□		□		□		□		□		□	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線									
ICSA2標準2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	30:300mm 下記 オプション表参照	30:300mm 下記 オプション表参照	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベア Lサイズ	ZTM:ケーブルベア (オプション) Mサイズ									



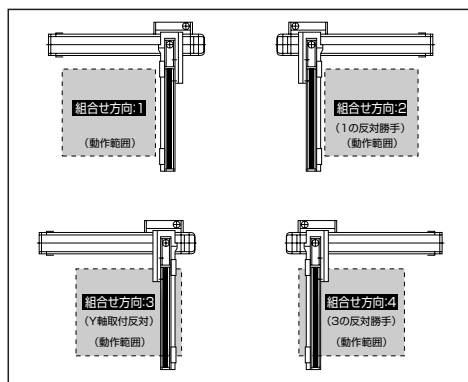
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BK1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BK1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30:300mm 130:1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-K T2:XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL:ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM:ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800	900	1000	1100	1200	1300
X軸	2000	2000	1670	1390	1170	1000	865
Y軸	2000	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-600-40-(ストローク)	→P35
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加 速 度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0	
	0.4	18.2	16.7	15.2	14.0	12.5	
	0.5	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4	
	0.6	4.7	3.2	1.8	0.5	—	
	0.7	1.1	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	



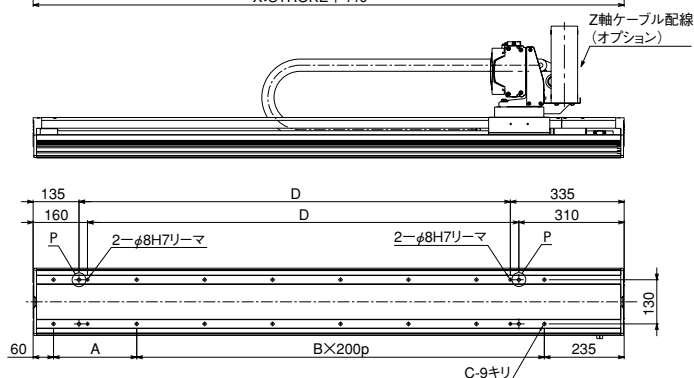
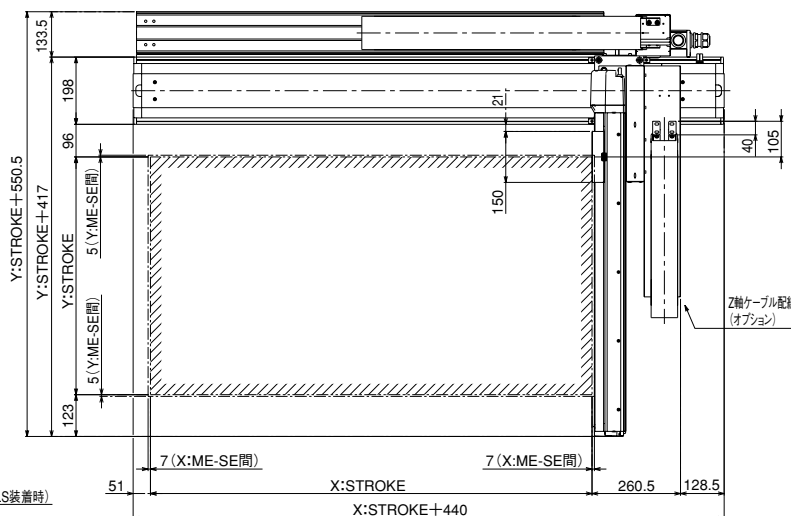
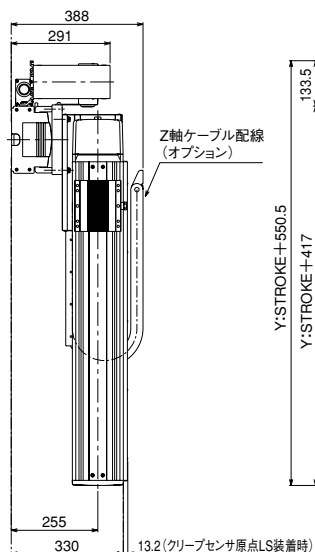
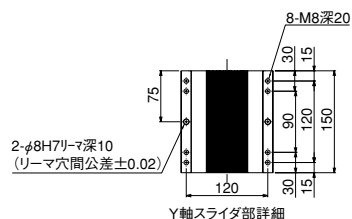
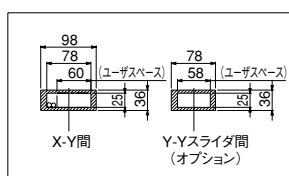
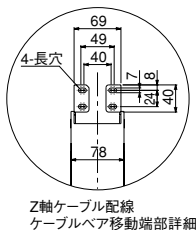
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BK□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトアップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BK□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BK□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目		□	-BK□M-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線								
ICSA2標準2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	30:300mm 下記 オプション表 参照	30:300mm 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベア Lサイズ	Z軸ケーブル配線 (オプション) CTM:ケーブル Mサイズ								



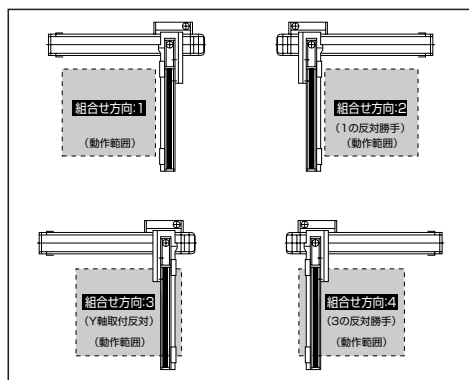
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BK1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BK1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BK2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BK3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BK4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BK4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-600-20-(ストローク)	→P35
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1	
	0.4	54.5	49.8	40.7	33.7	28.1	
	0.5	42.5	41.0	39.6	33.7	28.1	
	0.6	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0	
	0.7	24.5	23.0	21.6	20.3	18.8	
	0.8	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5	
	0.9	13.7	12.2	10.8	9.5	8.0	
	1.0	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 130 : 1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800	900	1000	1100	1200	1300
X軸	1000	1000	835	695	585	500	430
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



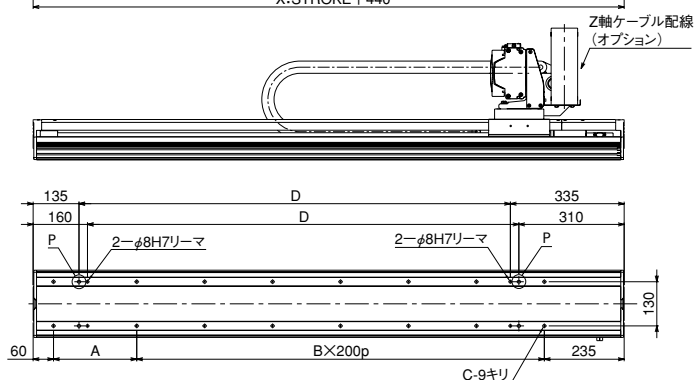
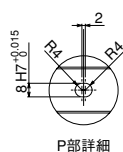
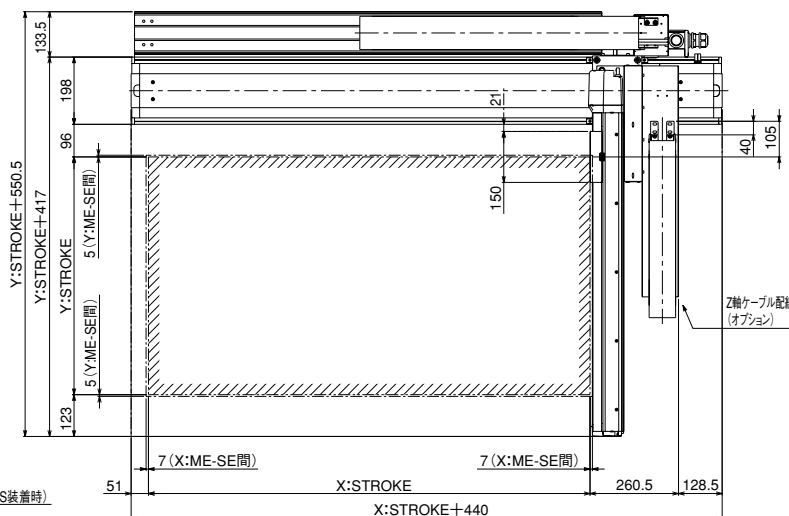
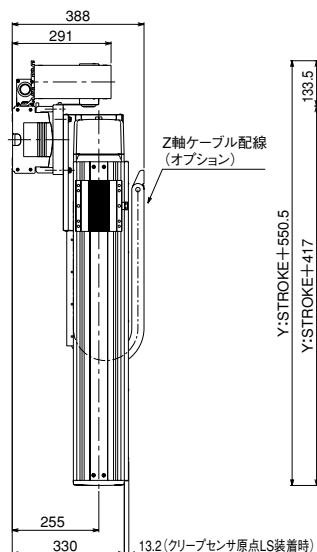
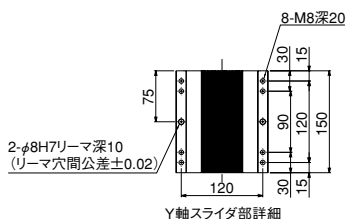
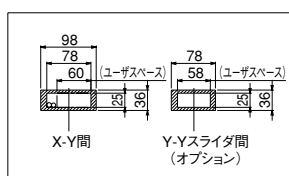
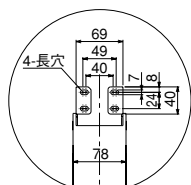
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -BK□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

IXスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BL□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	-BL□H-	□	-	□	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様	ICSPA2高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメント型	1軸目ストローク・オプション	90:900mm 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	30:300mm 70:700mm (100mm毎)	下記 オプション表 参照	適応コントローラ	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線 CTL:ケーブルベアLサイズ	Z軸ケーブル配線 (オプション) CTM:ケーブルベアMサイズ											



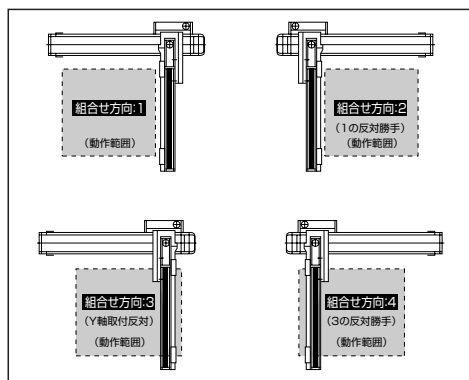
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BL1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BL1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-600-40-(ストローク)	→P37
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90: 900mm 250: 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30: 300mm 70: 700mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-K T2: XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL: ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM: ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	600W/40mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005
Y軸	2000	—	—	—	—	—	—	—	—

	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	915	840	770	710	655
Y軸	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



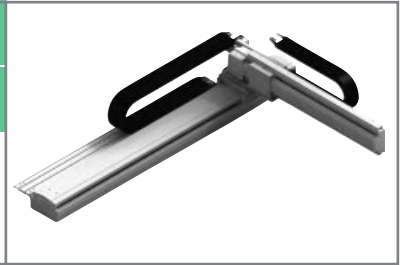
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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下さい。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

ICSA2-BL□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BL□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目		□	-BL□M-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線 (オプション)	Z軸ケーブル配線 (オプション)								
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	90:900mm 250:2500mm (100mm毎) 下記 オプション表 参照	30:300mm 70:700mm (100mm毎) 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベア Lサイズ	CTM:ケーブルベア Mサイズ								



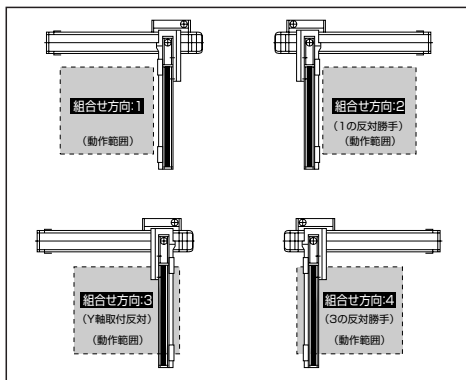
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BL1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BL1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BL2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BL3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BL4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BL4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-600-20-(ストローク)	→P37
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	600W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	1000	980	860	765	680	610	555	500
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	455	420	385	355	325
Y軸	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

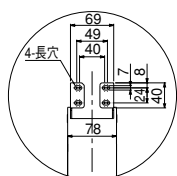


ご注意

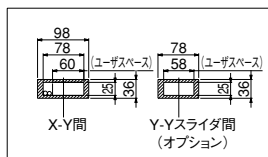
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

寸法図

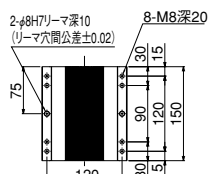
2次元
CAD



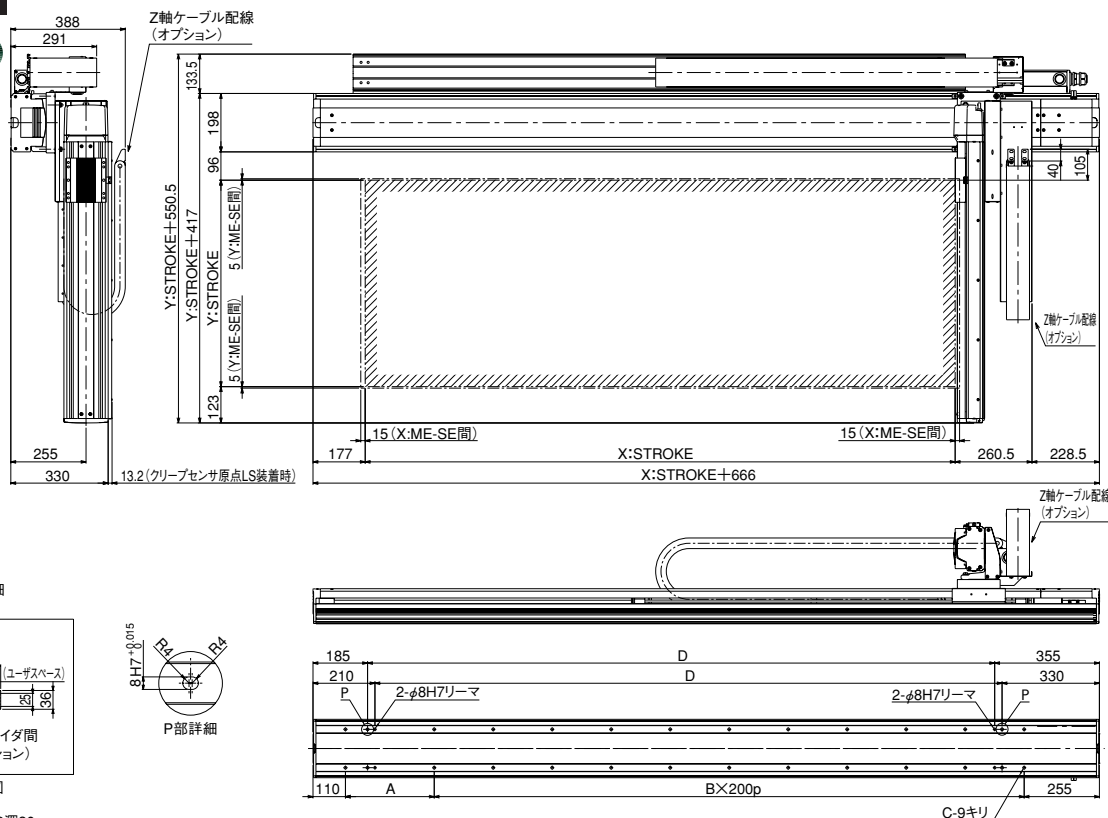
Z軸ケーブル配線
ケーブルペア移動端部詳細



ケーブル収納断面図



Y軸スライダ部詳細



Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けしたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

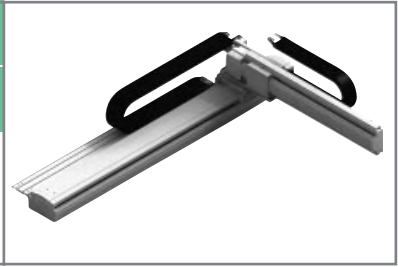
IA単軸 ロボット	リデサーボ アクチュエタ	クリーンルーム 対応	直交 ロボット	デフルドツブ型 ロボット	1Xスカラー ロボット	超小型電動 アクチュエータ	コントリローラ	技術資料 インフォシラ
--------------	-----------------	---------------	------------	-----------------	----------------	------------------	---------	----------------

ICSA2
ICSPA2

ICSA2-BP□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BP□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目		□	-BP□H-	□	□	□	-	□	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線									
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	30:300mm 下記 オプション表 参照 130:1300mm (100mm増)	30:300mm 下記 オプション表 参照 70:700mm (100mm増)	T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL ケーブルベア Lサイズ	CTM:ケーブルベア Mサイズ (オプション)									



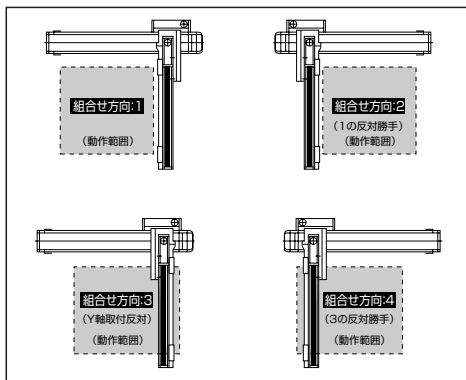
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30:300mm 130:1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-K T2:XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL:ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM:ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800~1000	1100	1200	1300
X軸	2000	2000	1840	1570	1360
Y軸	2000	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-750-50-(ストローク)	→P36
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0	
	0.4	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5	
	0.5	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4	
	0.6	4.7	3.2	1.8	0.5	—	
	0.7	0.2	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	



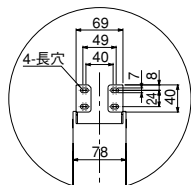
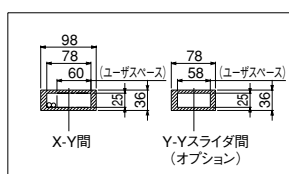
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
 (注3)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。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

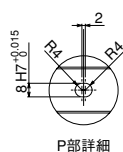
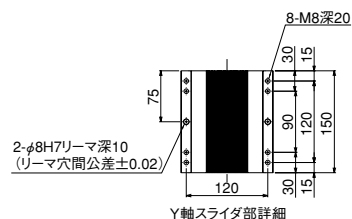
ICSA2 [ICSPA2] -BP□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

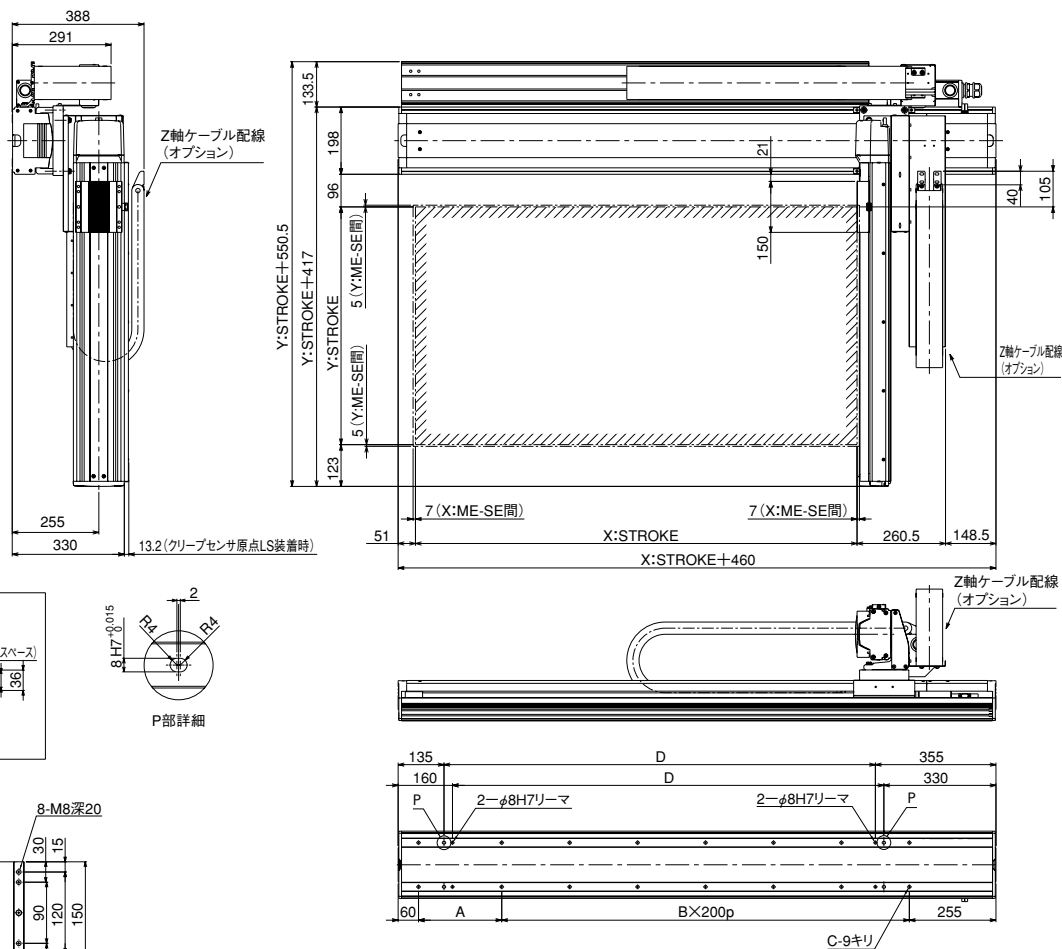
2次元
CADZ軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

ケーブル収納断面図



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。



Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルタイプ
ロボット1スキャラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インクシーム

IK2

IK3

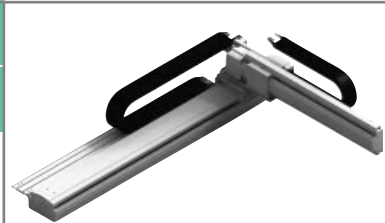
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BP□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BP□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目																	
シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション		2軸目ストローク・オプション		適応コントローラ		ケーブル長		Y軸ケーブル配線		Z軸ケーブル配線			
ICSA2標準2軸仕様		下記型式内容表参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	30:300mm	下記 オプション表参照	30:300mm	下記 オプション表参照	T1:XSEL-K T2:SCON	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CTL:ケーブルベア Lサイズ	(オプション)		CTM:ケーブル Mサイズ				
ICSPA2高精度2軸仕様				130:1300mm (100mm増)		70:700mm (100mm増)		SSEL XSEL-P/Q									



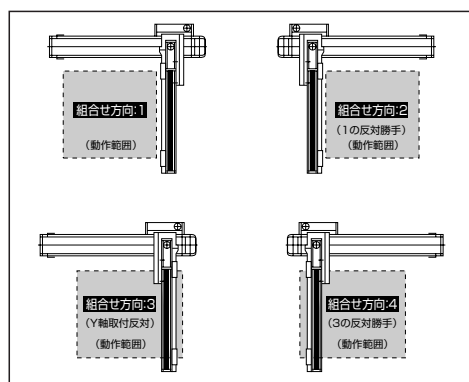
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BP1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BP2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BP3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BP4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BP4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-750-25 (ストローク)	→P36
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20 (ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.4	54.5	49.8	40.7	33.7	28.1
	0.5	42.5	41.0	39.6	33.7	28.1
	0.6	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0
	0.7	24.5	23.0	21.6	20.3	18.8
	0.8	18.2	16.7	15.3	14.0	12.5
	0.9	13.7	12.2	10.8	9.5	8.0
	1.0	10.1	8.6	7.2	5.9	4.4

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30:300mm 130:1300mm
②	Y軸ストローク (注1)	30:300mm 70:700mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-K T2:XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL:ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM:ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	800~900	1000	1100	1200	1300
X軸	1250	1250	1090	920	785	680
Y軸	1000	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



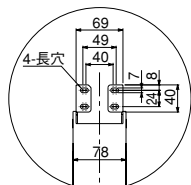
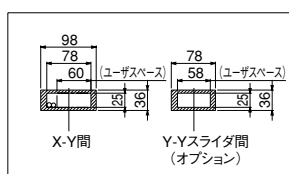
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

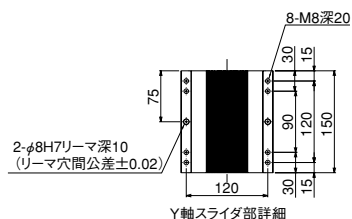
ICSA2 [ICSPA2] -BP□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

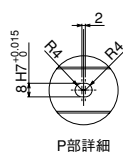
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CADZ軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

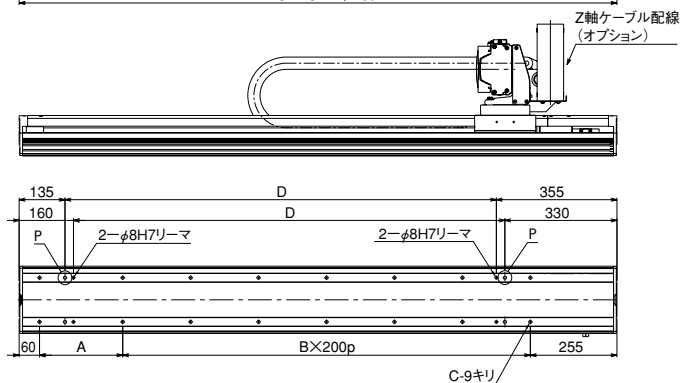
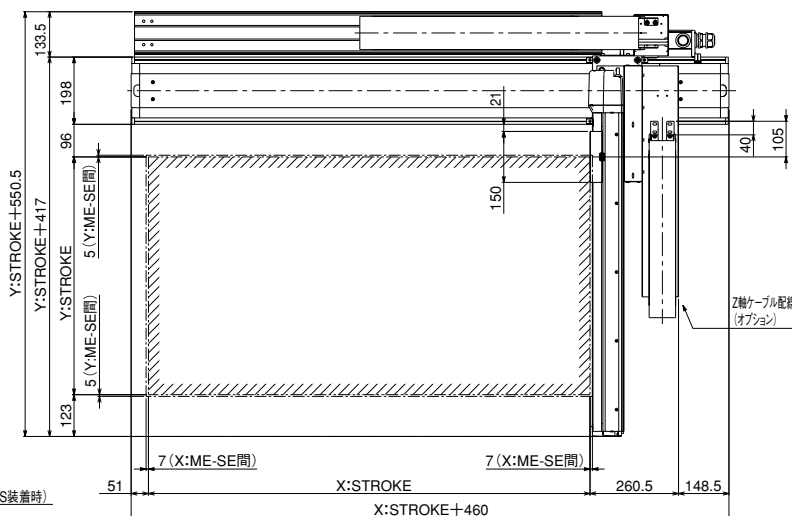
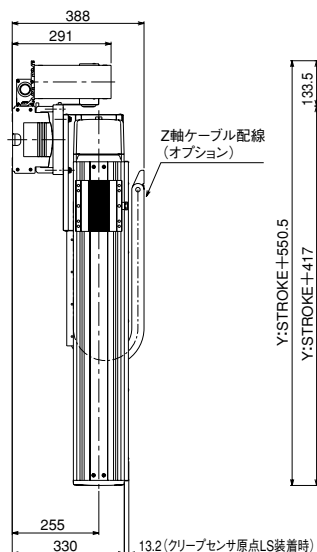
ケーブル収納断面図



Y軸スライダ部詳細



P部詳細



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
A	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
B	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
C	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
D	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
I Xスカラー
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

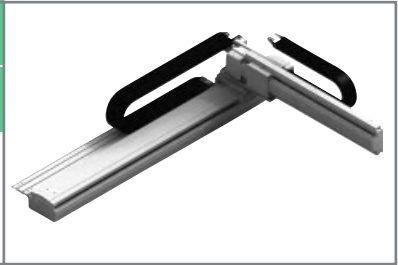
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BQ□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目																			
□		-BQ□H-		□		□		□		□		□		□		□		□	
シリーズ		タイプ	エンコーダ種類		1軸目ストローク・オプション		2軸目ストローク・オプション		適応コントローラ		ケーブル長		Y軸ケーブル配線		Z軸ケーブル配線				
ICSA2標準2軸仕様		下記型式内容表参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型		90:900mm 250:2500mm (100mm毎)		30:300mm 70:700mm (100mm毎)		T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CTL:ケーブルベアLサイズ		CTM:ケーブルベアMサイズ				



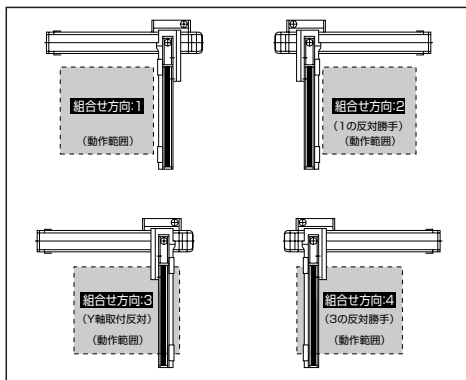
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4H-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-750-50-(ストローク)	→P38
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-40-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	31.7	30.2	28.8	27.5	26.0	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	750W/50mm
Y軸モータ出力/リード	400W/40mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	2000	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
Y軸	2000	—	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



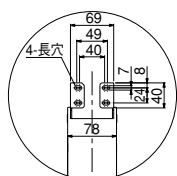
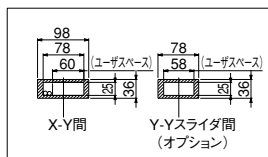
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

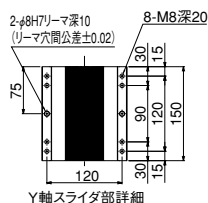
ICSA2 [ICSPA2] -BQ□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

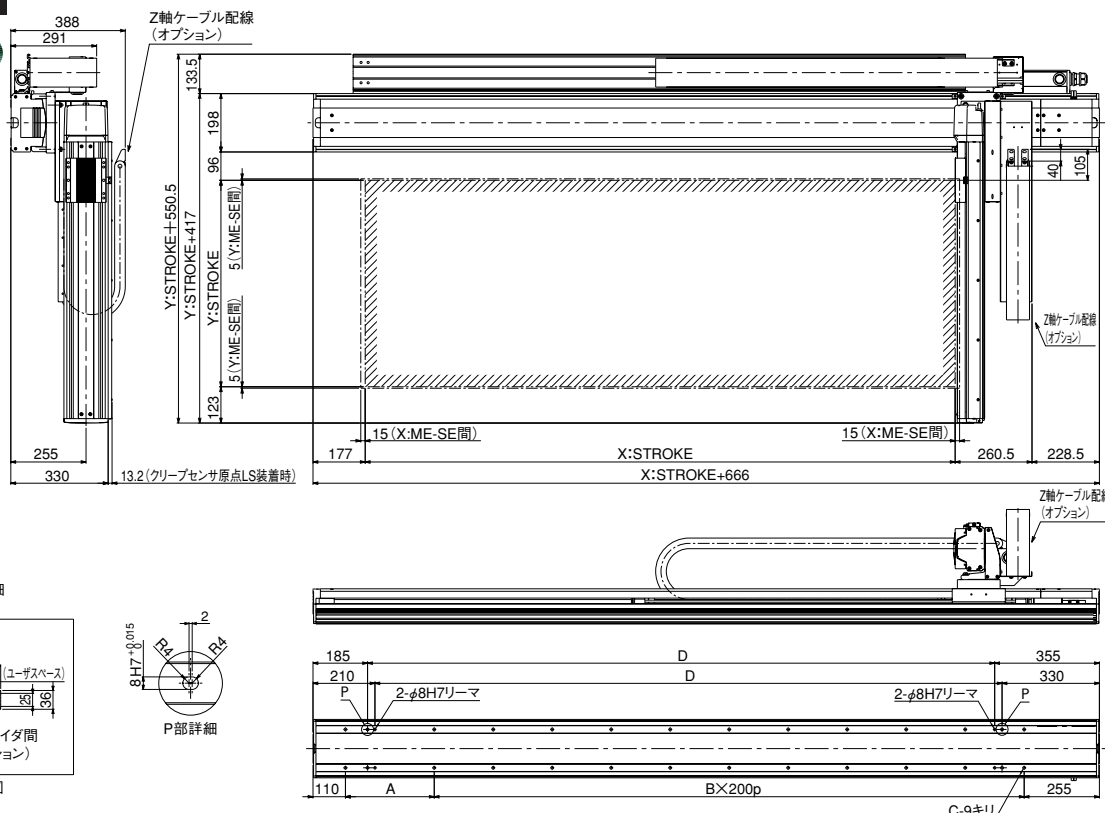
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CADZ軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

ケーブル収納断面図



Y軸スライダ部詳細



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けけたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

IAI 単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
デフルトアップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BQ□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目																									
□		-BQ□M-		□		-		□		□		-		□		□		-		□		-		□	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		1軸目ストローク・オプション		2軸目ストローク・オプション		適応コントローラ		ケーブル長		Y軸ケーブル配線		Z軸ケーブル配線									
ICSA2標準2軸仕様		下記型式内表参照		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型		90:900mm 250:2500mm (100mm毎)		30:300mm 70:700mm (100mm毎)		T1:XSEL-K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CTL:ケーブルベア Lサイズ		Z軸ケーブル配線 (オプション) CTM:ケーブルベア Mサイズ									



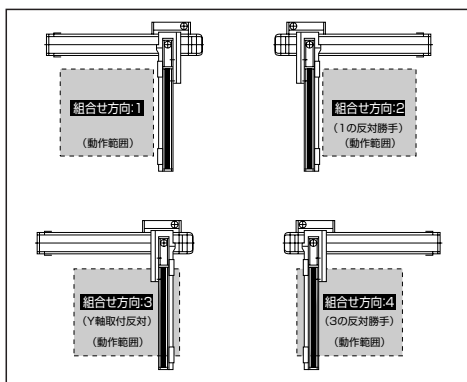
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-A-①-②-③-④-⑤-⑥
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BQ1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ1M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	2	標準仕様	ICSA2-BQ2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ2M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	3	標準仕様	ICSA2-BQ3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ3M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
	4	標準仕様	ICSA2-BQ4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥
		高精度仕様	ICSPA2-BQ4M-I-①-②-③-④-⑤-⑥

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑥の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	90 : 900mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 70 : 700mm
③	適応コントローラ	T1 : XSEL-K T2 : XSEL-P/Q, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	CTL : ケーブルベアLサイズ
⑥	Z軸ケーブル配線 (オプション)	CTM : ケーブルベアMサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	750W/25mm
Y軸モータ出力/リード	400W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~700	900~1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
X軸	—	1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—

	2400	2500
X軸	555	515
Y軸	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-WXM□-750-25-(ストローク)	→P38
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

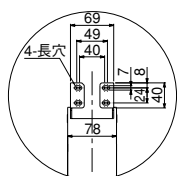
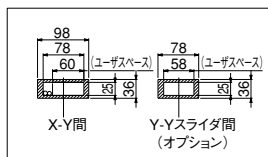
加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		300	400	500	600	700	
加速度	0.3	62.3	49.8	40.7	33.7	28.1	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

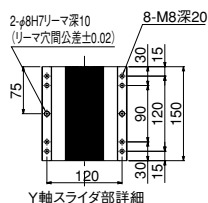
ICSA2 [ICSPA2] -BQ□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

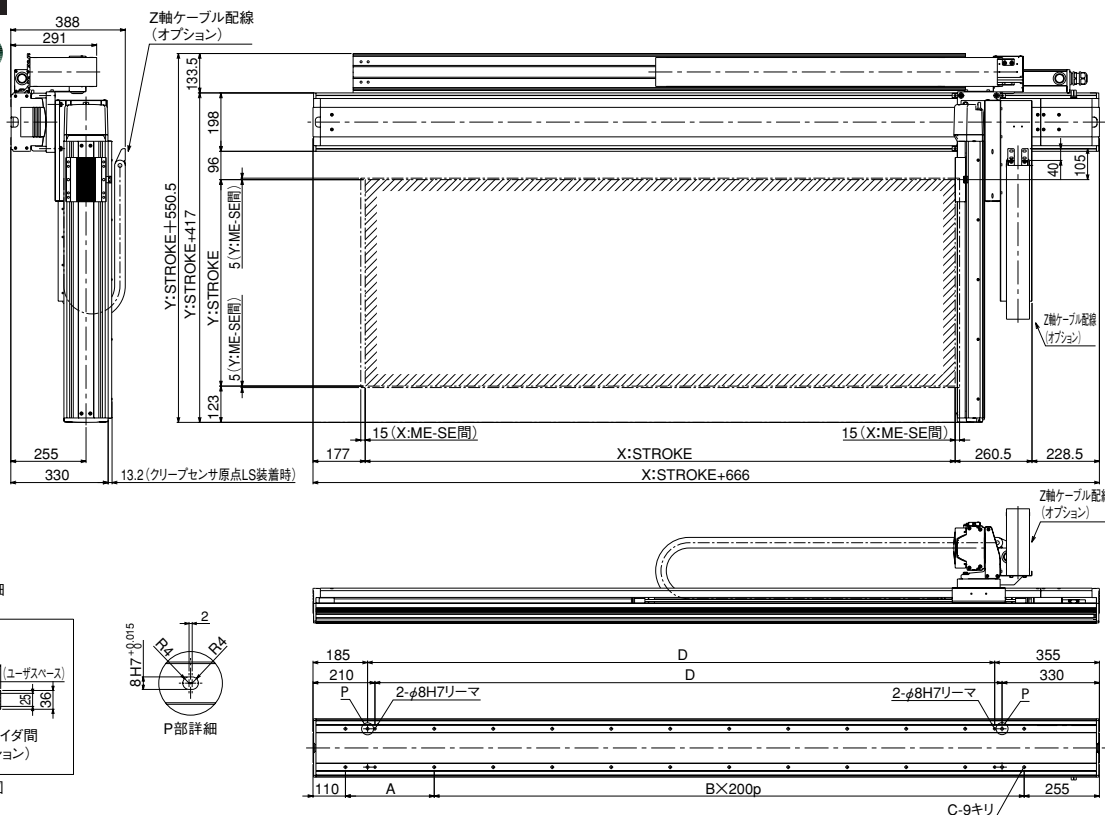
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CADZ軸ケーブル配線
ケーブルベア移動端部詳細

ケーブル収納断面図



Y軸スライダ部詳細



ご注意

Z軸ケーブル配線のケーブルベア移動端は、Y軸スライダにお客様が取り付けられたプレート等に固定して下さい。

Xストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
A	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
B	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
C	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
D	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626

IAA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
デフルトアップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ YYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ YYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目		□	—SA□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線							
ICSA2標準2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 60:600mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル							



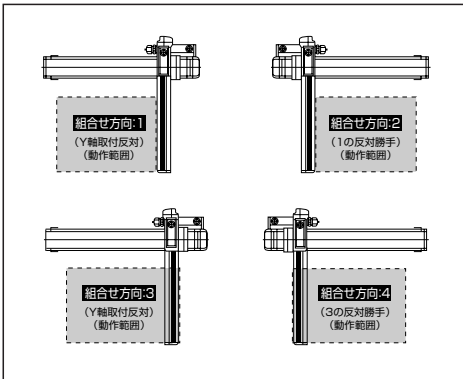
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	800	
Y軸	800	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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下さい。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM-□60-16-(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□60-16 (ストローク)	→P16

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	6.2	5.5	4.8	4.1	
	0.4	3.2	2.5	1.8	1.1	
	0.5	1.2	0.5	—	—	
	0.6	0.2	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	

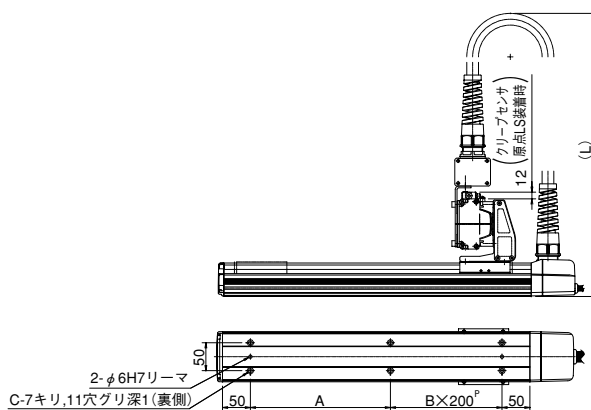
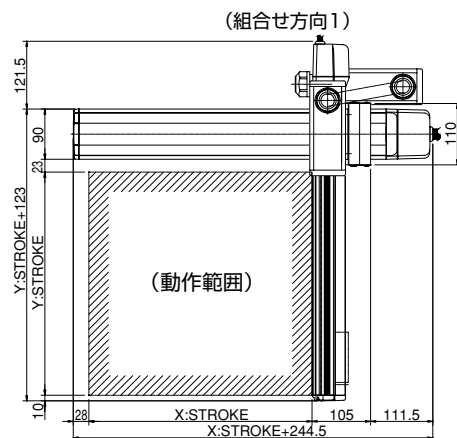
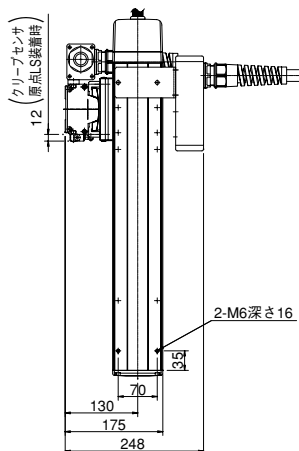
ICSA2 [ICSPA2] -SA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

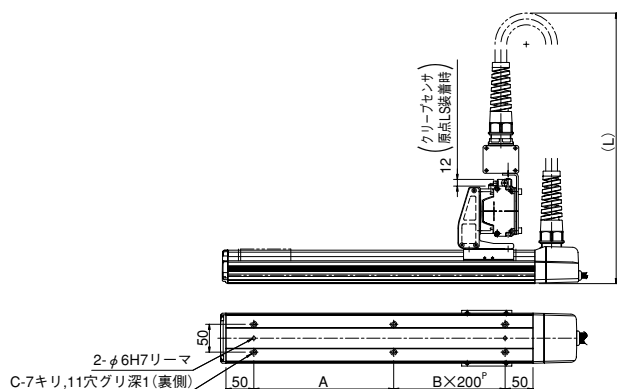
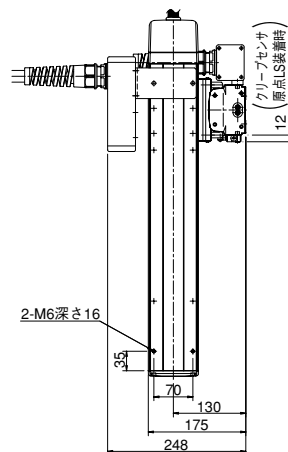
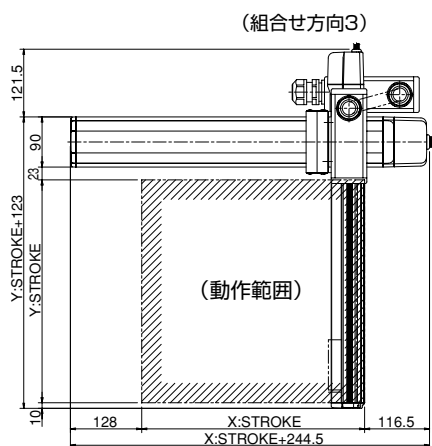
Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—SA□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様	ICSPA2高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート付 I:インクリメンタル付	1軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)	下配 オプション表 参照	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 40:400mm (100mm毎)	下配 オプション表 参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC自立ケーブル



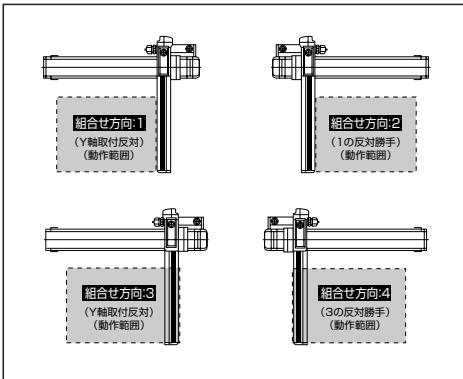
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	400	
Y軸	400	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM-□60-8(ストローク)	→P15
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□60-8(ストローク)	→P16

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.2	14.3	9.3	6.4
	0.4	12.7	12	9.3	6.4
	0.5	9.2	8.5	7.8	6.4
	0.6	6.2	5.5	4.8	4.1
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

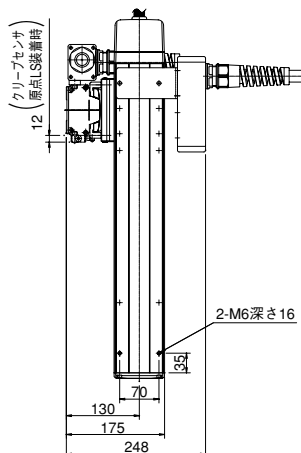
ICSA2 [ICSPA2] -SA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

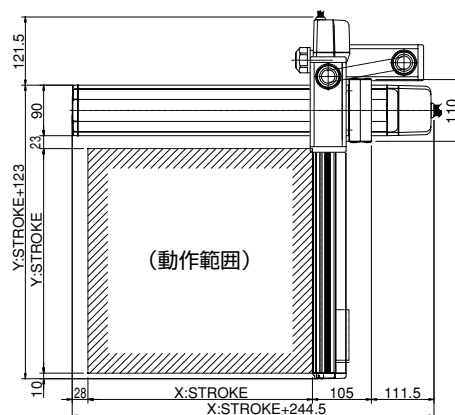
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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。

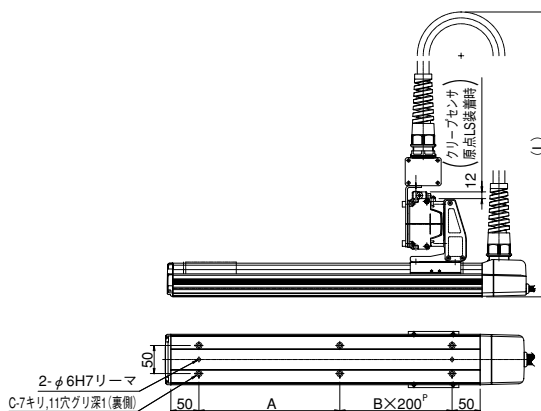


(組合せ方向1)



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

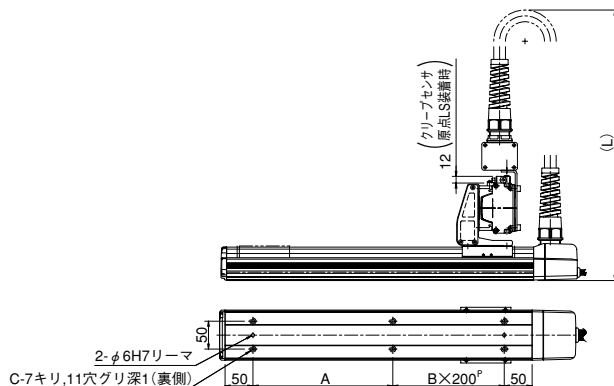
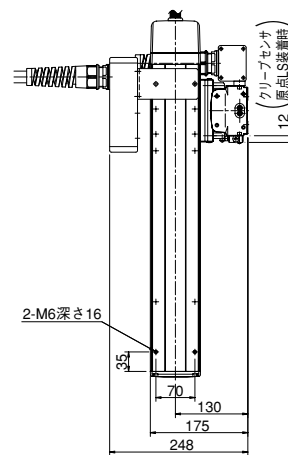
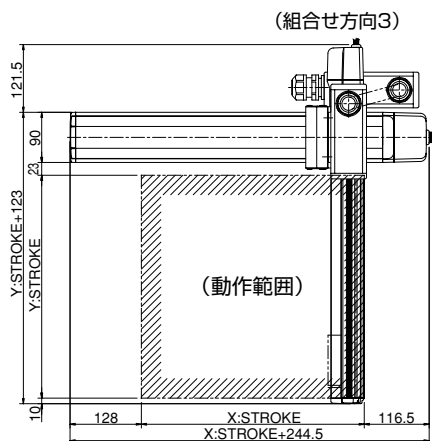


寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目		□	—S1C□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線							
ICSA2標準2軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	20:200mm 下記 オプション表参照	10:100mm 下記 オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル							
ICSPA2高精度2軸仕様			80:800mm (100mm毎)	50:500mm (100mm毎)										



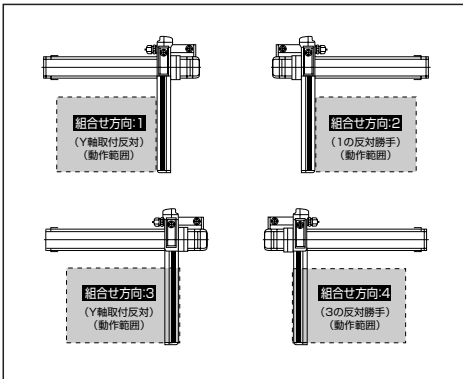
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	—	1000	—	795
Y軸	1000	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6	
	0.4	4.7	3.7	2.7	1.7	0.6	
	0.5	1.7	0.7	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
 (注3)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。
 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

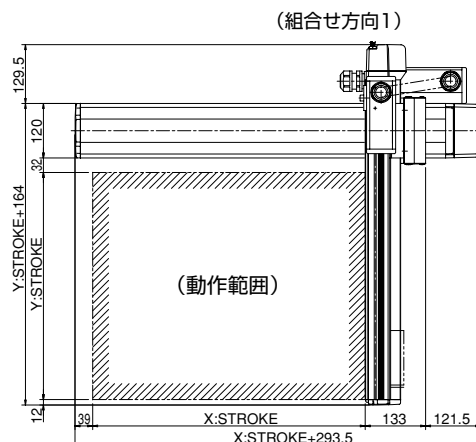
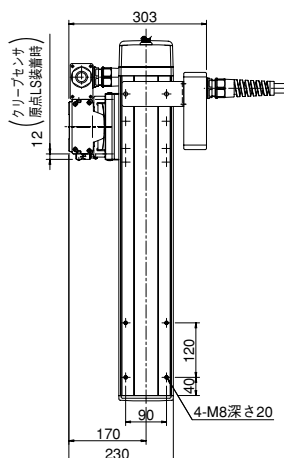
ICSA2 [ICSPA2] -S1C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

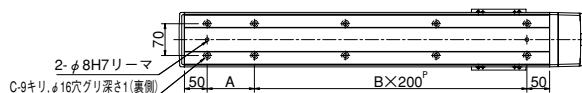
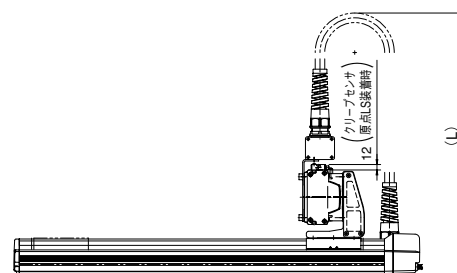
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050
		200	300	400	500	600	700	800
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800
A		104	204	104	204	104	204	104
B		1	1	2	2	3	3	4
C		6	6	8	8	10	10	12

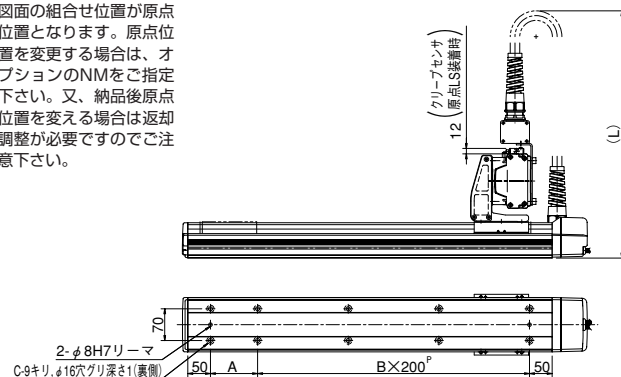
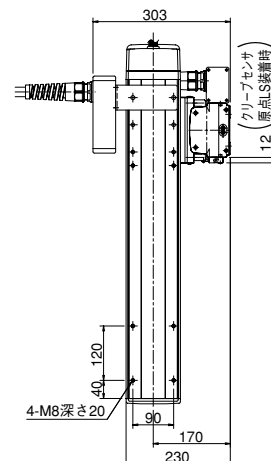
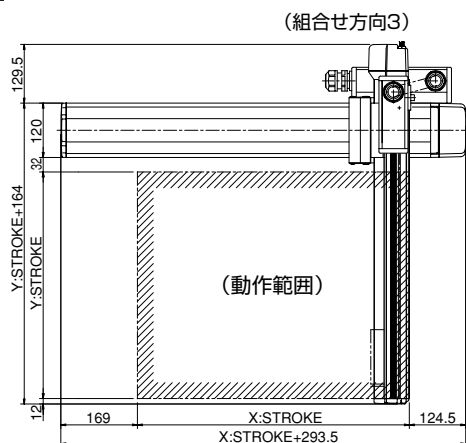


寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050
		200	300	400	500	600	700	800
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800
A		104	204	104	204	104	204	104
B		1	1	2	2	3	3	4
C		6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ 高精度仕様

■型式項目	□	—S1C□M—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様	ICSPA2高精度2軸仕様	タイプ	下配型式内容表	参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	20:200mm 80:800mm (100mm毎)	下配	オプション表	2軸目ストローク・オプション	10:100mm 50:500mm (100mm毎)	下配	オプション表
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC自立ケーブル										



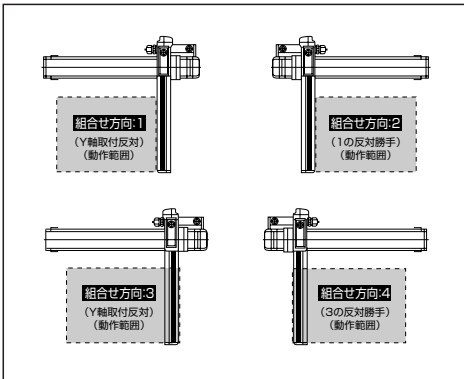
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Y軸	500	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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下さい。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)	→P21

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	29.7	28.7	19.3	13.6	9.7
	0.4	19.7	18.7	17.7	13.6	9.7
	0.5	13.7	12.7	11.7	10.7	9.7
	0.6	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

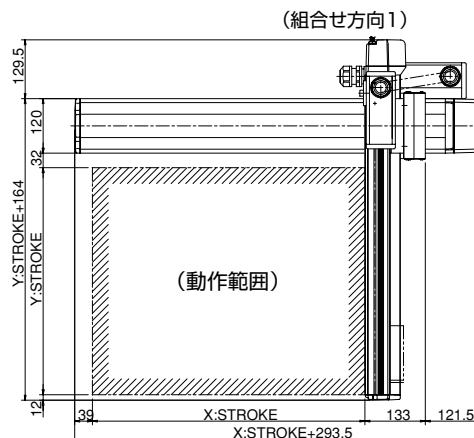
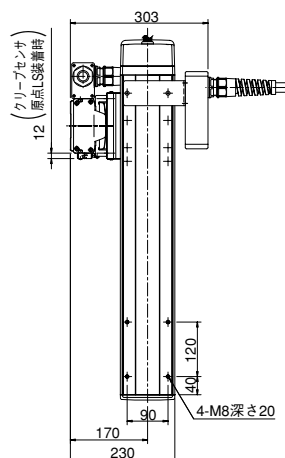
ICSA2 [ICSPA2] -S1C□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

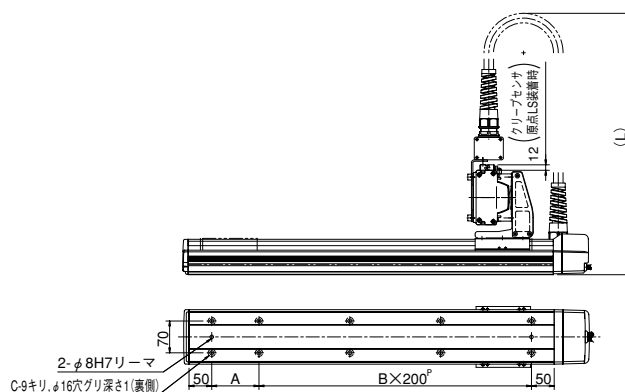
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050
		200	300	400	500	600	700	800
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800
A		104	204	104	204	104	204	104
B		1	1	2	2	3	3	4
C		6	6	8	8	10	10	12

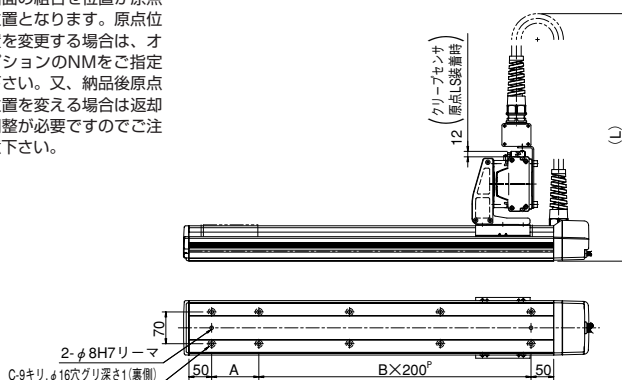
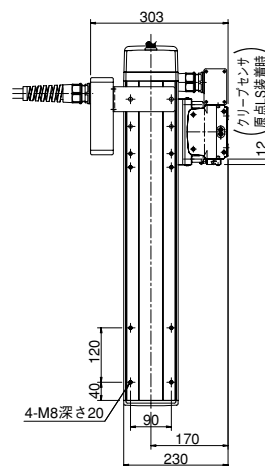
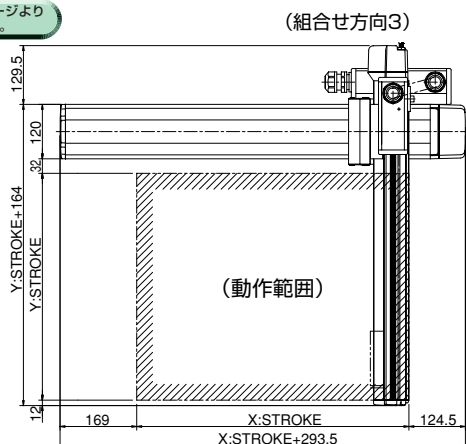


寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050
		200	300	400	500	600	700	800
Xストローク		200	300	400	500	600	700	800
A		104	204	104	204	104	204	104
B		1	1	2	2	3	3	4
C		6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S2C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	—	S2C□H	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線								
ICSA2標準2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	20:200mm 下記 オプション表 参照	10:100mm 下記 オプション表 参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル								



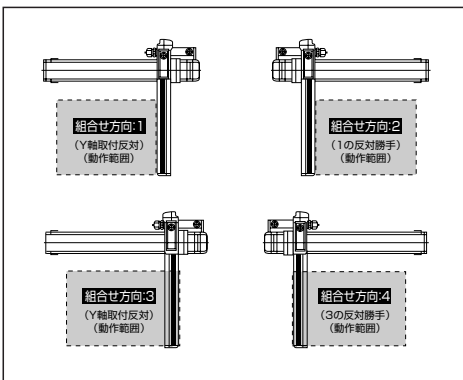
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
③	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	—	1000	795	—
Y軸	1000	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	29.2	28.2	19.3	13.6	9.7	
	0.4	19.2	18.2	17.2	13.6	9.7	
	0.5	13.2	12.2	11.2	10.2	9.1	
	0.6	9.2	8.2	7.2	6.2	5.1	
	0.7	6.2	5.2	4.2	3.2	2.1	
	0.8	4.2	3.2	2.2	1.2	0.1	
	0.9	2.7	1.7	0.7	—	—	
	1.0	1.2	0.2	—	—	—	

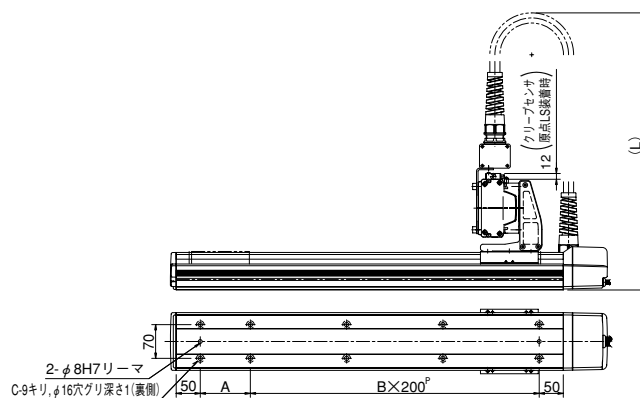
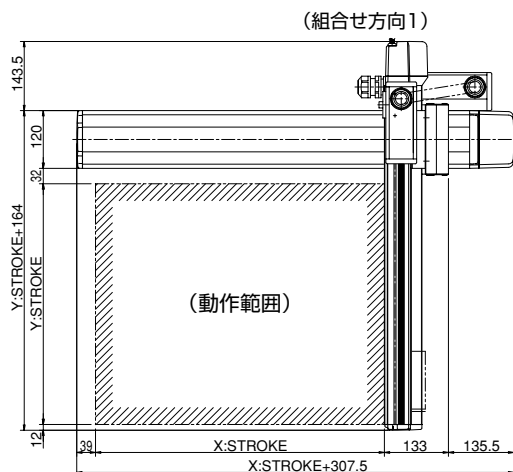
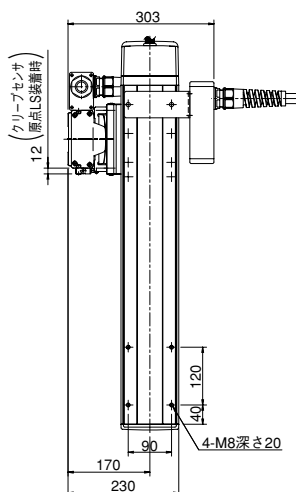
ICSA2 [ICSPA2] -S2C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

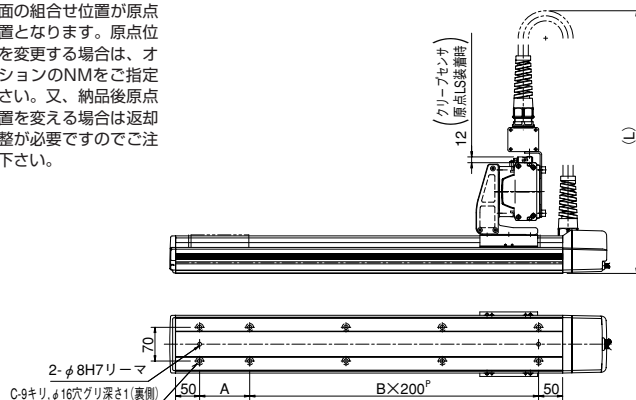
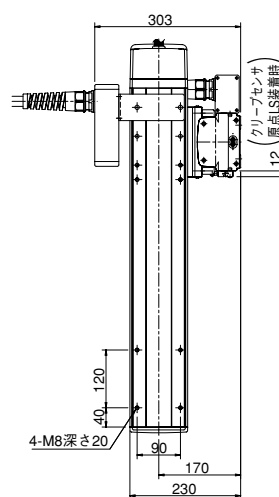
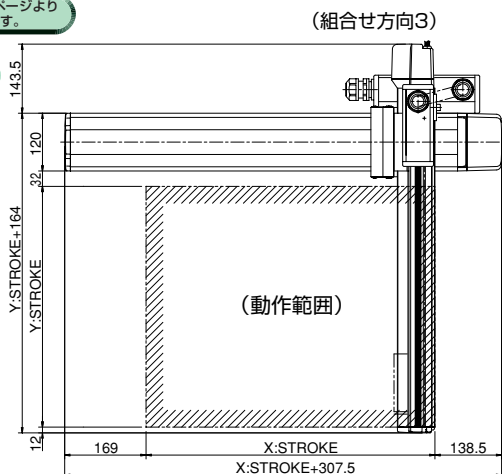
Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	—SG□H—	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2標準2軸仕様	ICSPA2高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	30:300mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	30:300mm ↓ 60:600mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線	SC自立ケーブル



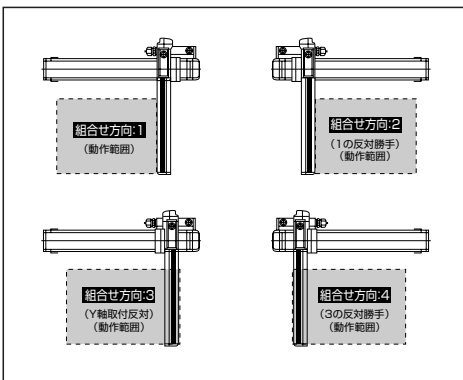
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-A-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-A-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-A-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-I-①-②-③-④-⑤
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-I-①-②-③-④-⑤
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-I-①-②-③-④-⑤
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-I-①-②-③-④-⑤

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm ↓ 60 : 600mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~600	700~800
X軸	1000	
Y軸	1000	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM□-200-20-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-200-20-(ストローク)	→P31

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		300	400	500	600	
加速度	0.3	20.7	18.2	12.5	8.4	
	0.4	10.7	9.1	7.5	6.0	
	0.5	4.7	3.1	1.5	—	
	0.6	0.7	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

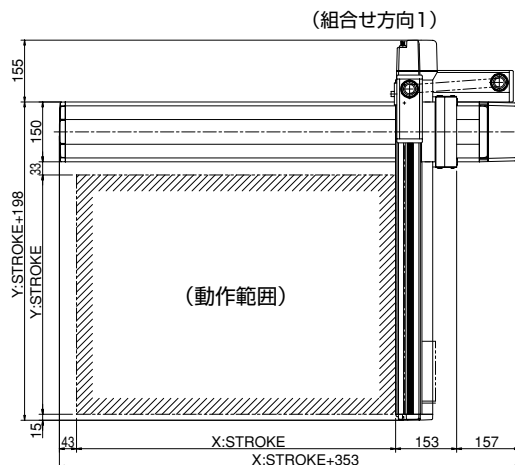
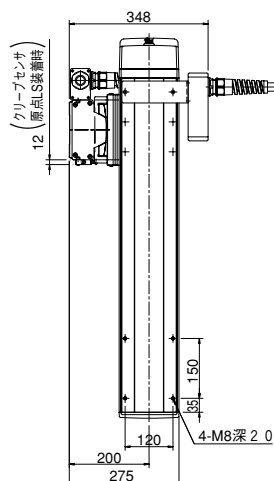
ICSA2 [ICSPA2] -SG□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

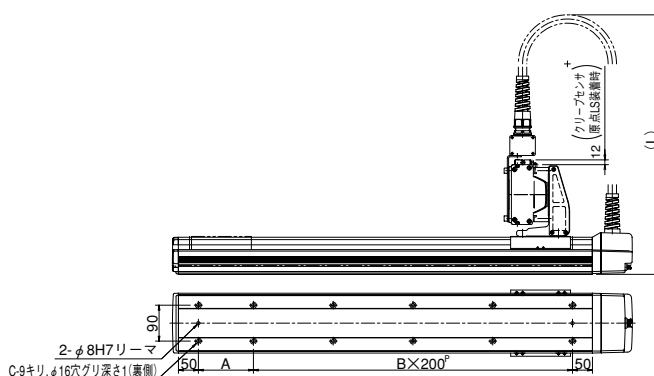
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



		L寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	
400	750	800	850	900	950	1000	
500	800	850	900	950	1000	1050	
600	850	900	950	1000	1050	1100	
		300	400	500	600	700	800
Xストローク		300	400	500	600	700	800
A		238	138	238	138	238	138
B		1	2	2	3	3	4
C		6	8	8	10	10	12

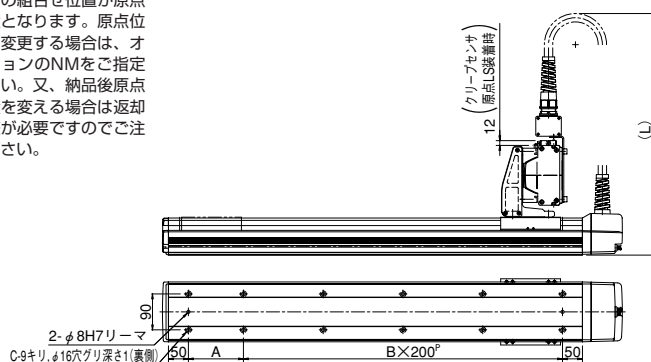
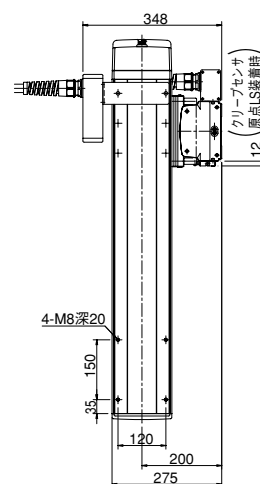
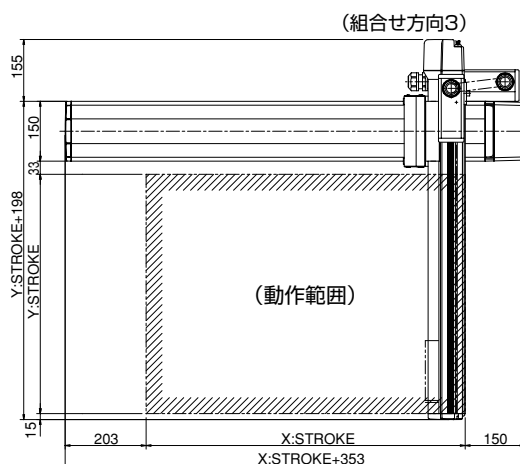


寸法図

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

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



		L寸法					
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	
400	750	800	850	900	950	1000	
500	800	850	900	950	1000	1050	
600	850	900	950	1000	1050	1100	
		300	400	500	600	700	800
Xストローク		300	400	500	600	700	800
A		238	138	238	138	238	138
B		1	2	2	3	3	4
C		6	8	8	10	10	12

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テールツェン
ロボット

IXスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インキメンシム

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZAH

ICSPA2-ZAH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm ↓ 60:600mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm ↓ 30:300mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 60:600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm ↓ 30:300mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	800	
Z軸	400	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16 (ストローク)	→P15
Z軸	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8 (ストローク)-B	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	4.0	3.3	2.6	
	0.4	1.0	0.3	—	
	0.5	—	—	—	
	0.6	—	—	—	
	0.7	—	—	—	
	0.8	—	—	—	
	0.9	—	—	—	
	1.0	—	—	—	



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
- (注3)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下さい。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

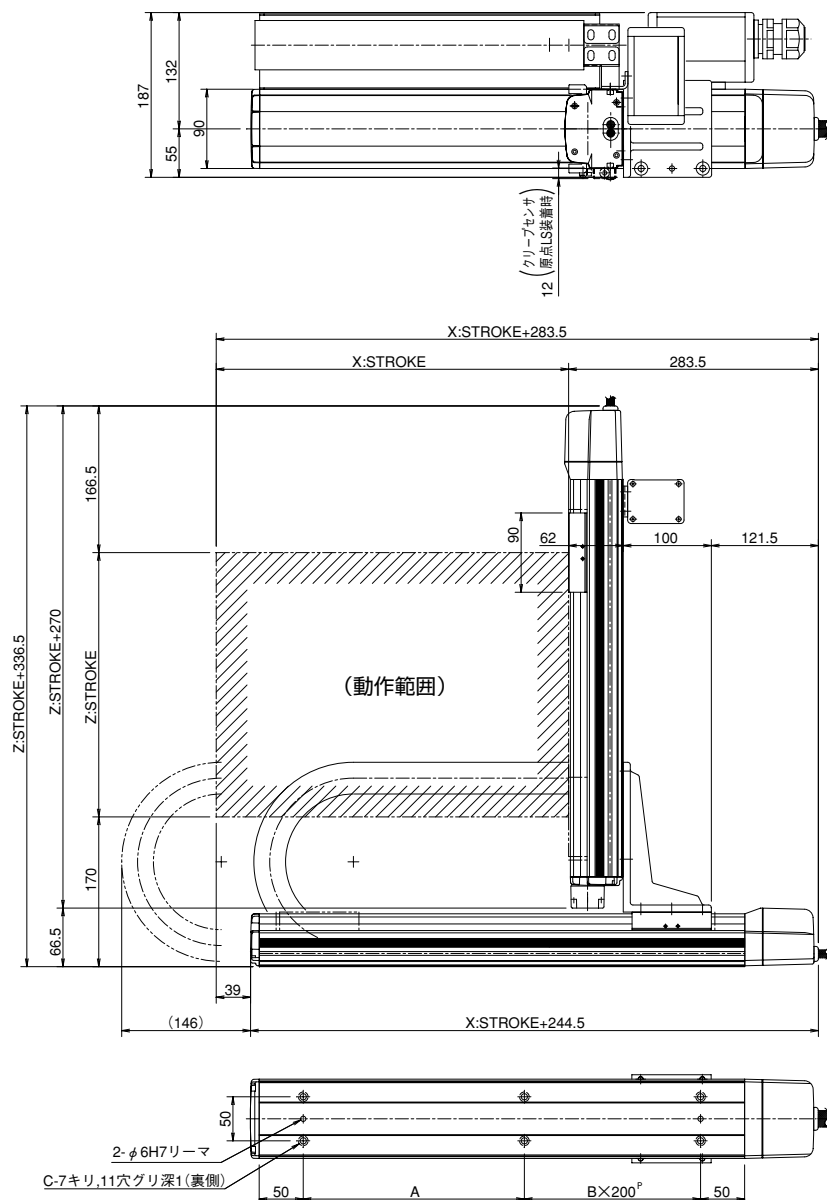
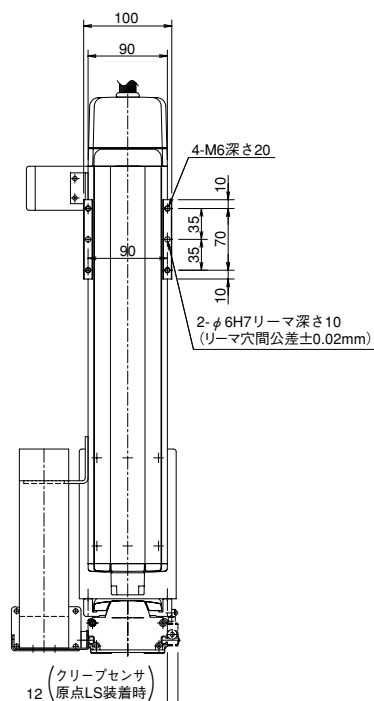
ICSA2 [ICSPA2] -ZAH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テールツイン型
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZAM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZAM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	—	ZAM	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様				ICSPA2-高精度2軸仕様										
タイプ	下配型式内容表				参照										
エンコーダ種類	A: アブソリュート型				I: インクリメンタル型										
1軸目ストローク・オプション	10: 100mm				60: 600mm (100mm毎)										
2軸目ストローク・オプション	10: 100mm				30: 300mm (100mm毎)										
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K				T2: SCON										
ケーブル長	3L: 3m				5L: 5m										
Y軸ケーブル配線	CT: ケーブルベア(標準)				CTM: ケーブルベアMサイズ										
	CTL: ケーブルベアLサイズ				CTXL: ケーブルベアXLサイズ										



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10: 100mm 60: 600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	400	
Z軸	200	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-SXM-□60-8(ストローク)	→P15
Z軸	ISA[ISPA]-SZM-□60-4(ストローク)-B	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	10.0	7.5	6.0
	0.4	8.5	6.0	4.0
	0.5	7.0	4.5	3.0
	0.6	4.0	3.3	2.0
	0.7	—	—	—
	0.8	—	—	—
	0.9	—	—	—
	1.0	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加速
度を変えた場合の数値です。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 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下さい。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

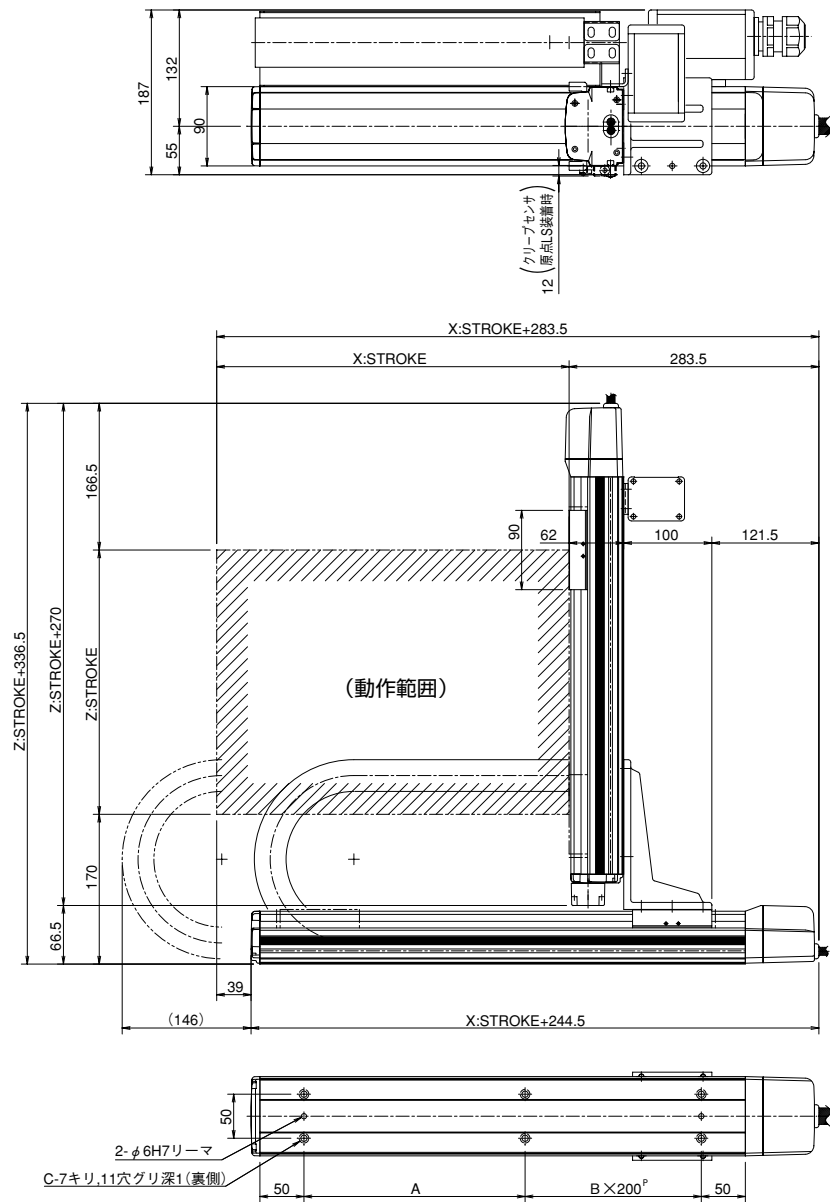
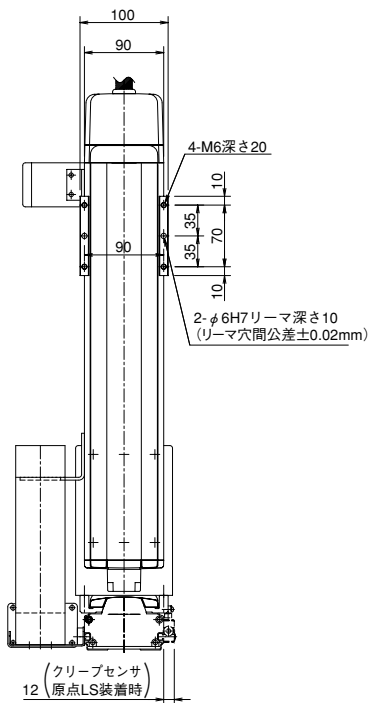
ICSA2 [ICSPA2] -ZAM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テールツイン型
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インクジェット

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	— Z1CH —	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□	—	□	□
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様	ICSPA2-高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	20: 200mm 80: 800mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	10: 100mm 40: 400mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	Y軸ケーブル配線	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	—	1000	795	—
Z軸	500	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-100-10-(ストローク)-B	→P23

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	8.5	7.5	6.5	5.5	
	0.4	3.5	2.5	1.5	0.5	
	0.5	0.5	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 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下さい。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

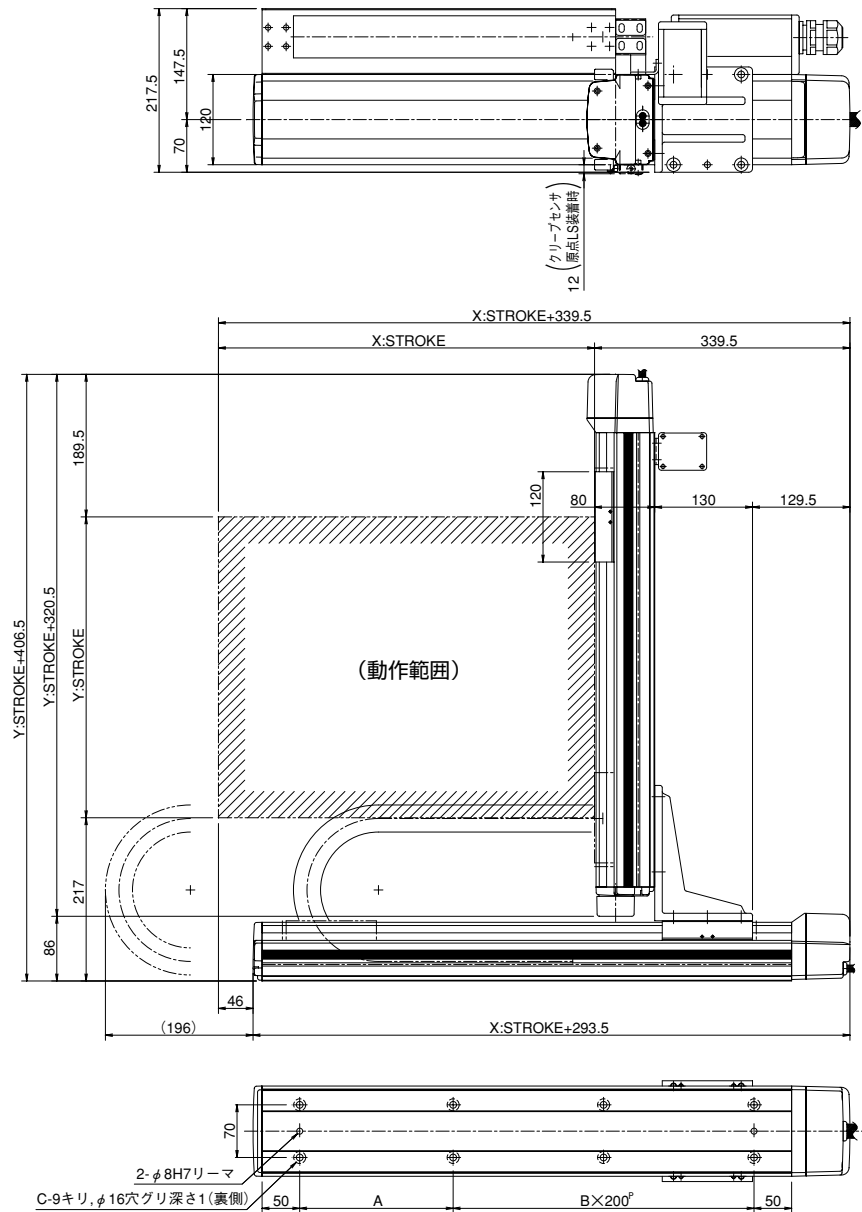
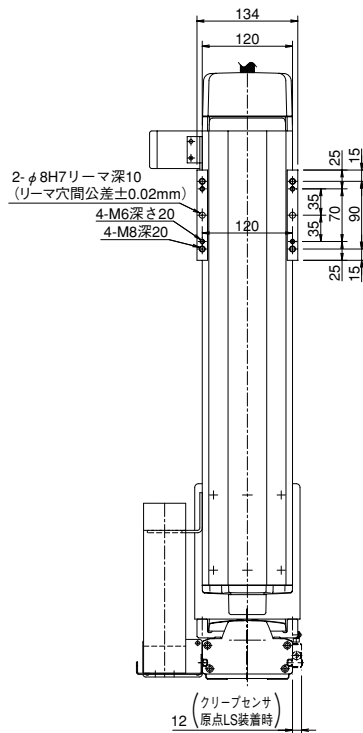
ICSA2 [ICSPA2] -Z1CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

IAI 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトタイプ
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テールツイン型
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-Z1CM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CM 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	— Z1CM —	□	—	□	□	—	□	□	—	□	—	□					
シリーズ	ICSA2-標準2軸仕様	ICSPA2-高精度2軸仕様	タイプ	下記型式内容表参照	エンコーダ種類	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	1軸目ストローク・オプション	20: 200mm 80: 800mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	2軸目ストローク・オプション	10: 100mm 40: 400mm (100mm毎)	下記 オプション表参照	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	Y軸ケーブル配線	CT ケーブルベア(標準) CTM ケーブルベアMサイズ CTL ケーブルベアLサイズ CTXL ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Z軸	250	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-100-5-(ストローク)-B	→P23

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	17.0	14.0	12.0
	0.4	18.5	14.0	11.0	9.0
	0.5	12.5	11.5	9.0	7.0
	0.6	8.5	7.5	6.5	5.0
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加速度を変えた
場合の数値です。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
- (注3) 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下さい。
- (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

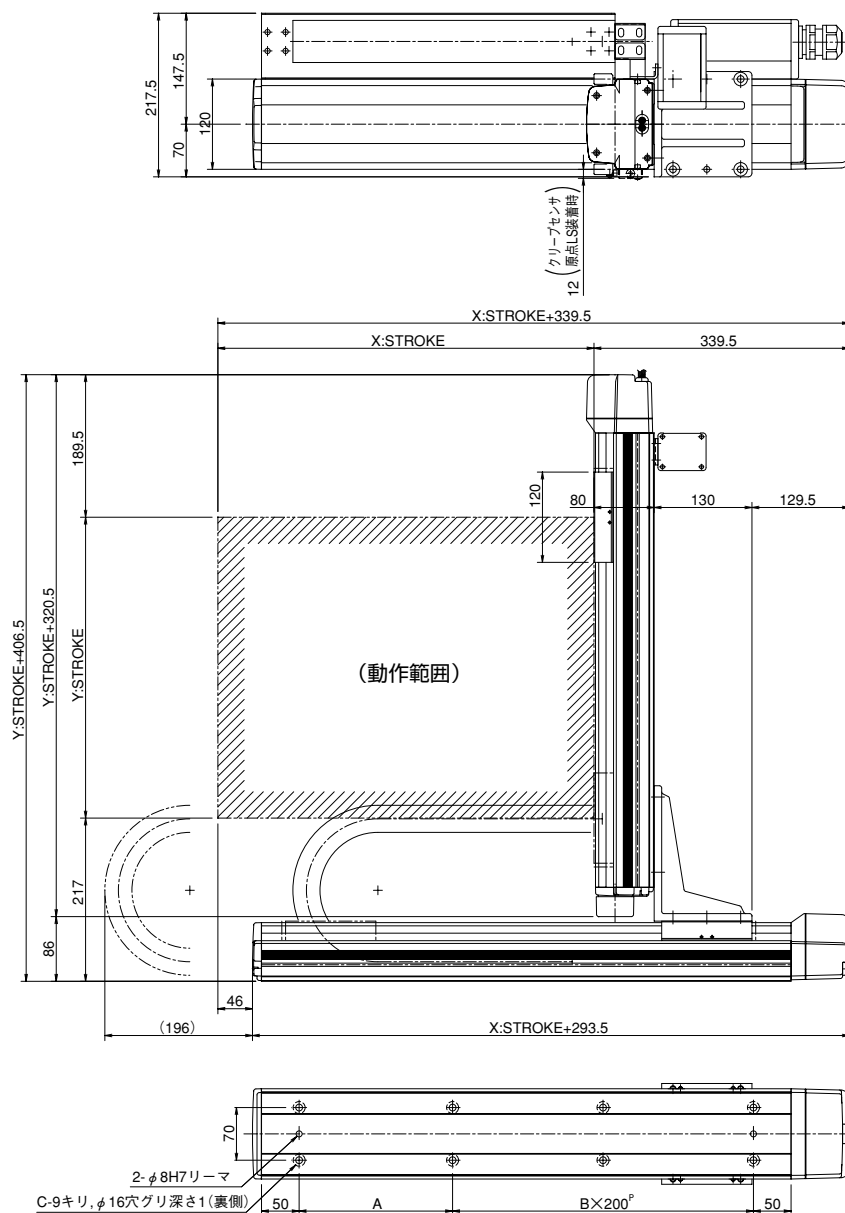
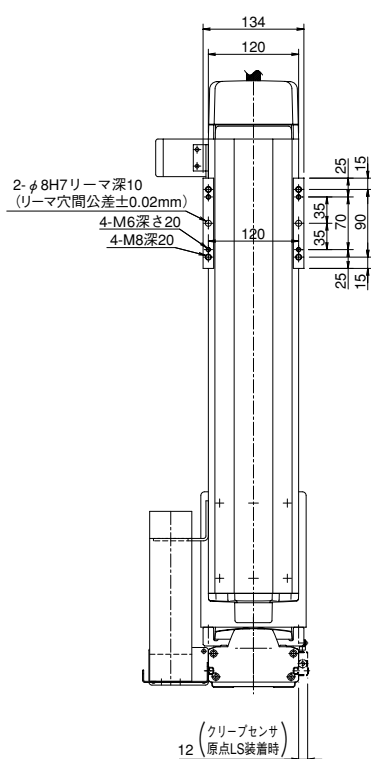
ICSA2【ICSPA2】-Z1CM-CT(ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



※ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

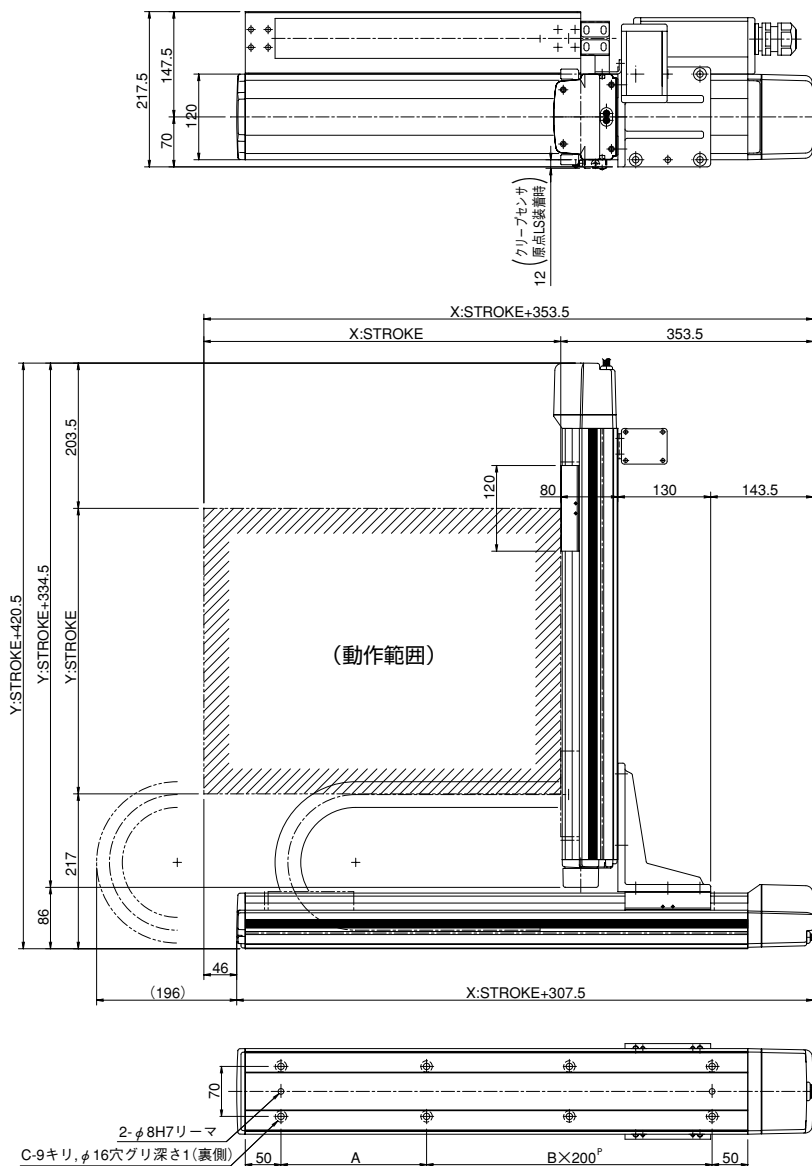
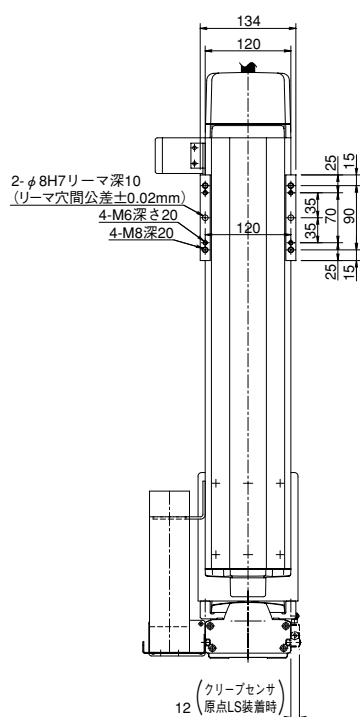
ICSA2 [ICSPA2] -Z2CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

IA 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インジェクション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZDH

ICSPA2-ZDH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	80: 800mm 200: 2000mm (100mm毎)	10: 100mm 40: 400mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mから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。
(注3) 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。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—

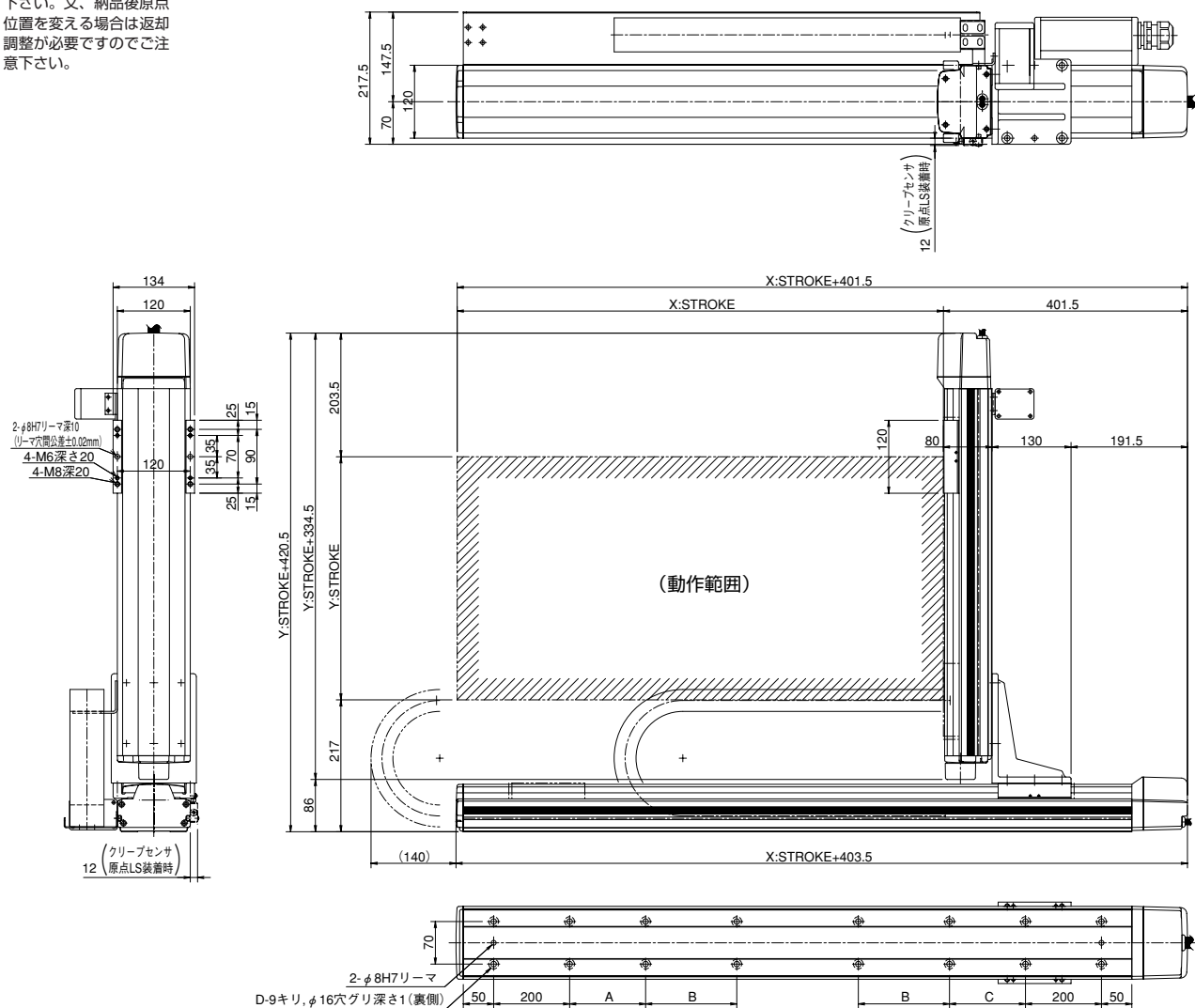
ICSA2 [ICSPA2] -ZDH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトアップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-ZGH

ICSPA2-ZGH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)	10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア(標準) CTM : ケーブルペアMサイズ CTL : ケーブルペアLサイズ CTXL : ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200～500	600～800
X軸	—	1000	—
Z軸	500	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

- (注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
- (注3)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下さい。
- (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM□-400-20-(ストローク)	→P26
Z軸	ISA【ISPA】-LZM□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	
	0.4	20.0	16.0	12.0	9.0	6.0	
	0.5	16.0	12.0	9.0	6.0	3.0	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

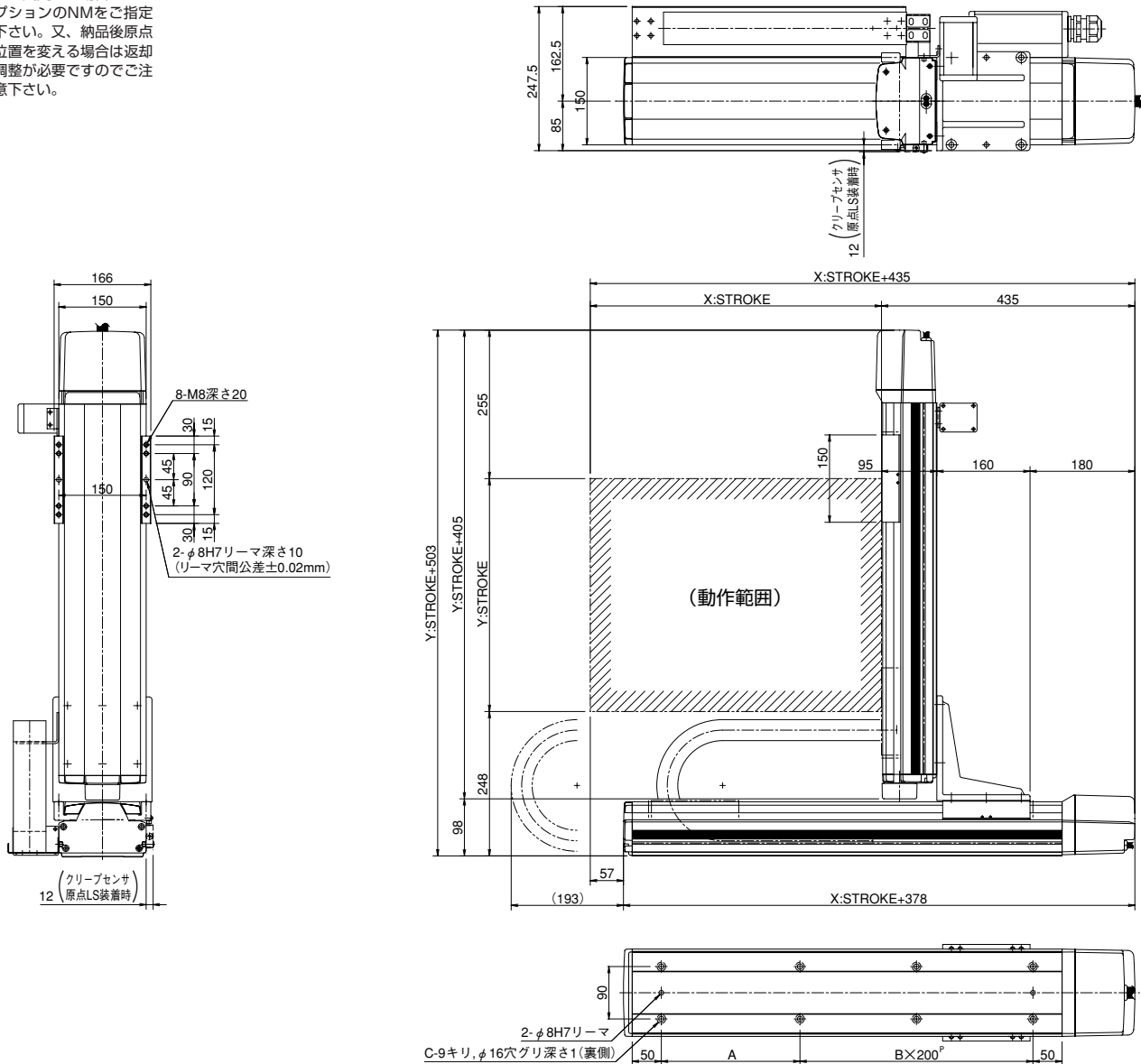
ICSA2 [ICSPA2] -ZGH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	200	300	400	500	600	700	800
A	138	238	138	238	138	238	138
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAA単軸ロボット

リニアサーボアクチュエータ

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

デワルトタイプロボット

1Xスカラーロボット

超小型電動アクチュエータ

コントローラ

技術資料(インク)

ICSA2-ZHH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZHH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ

ICSA2-標準2軸仕様

ICSPA2-高精度2軸仕様

タイプ

下記型式内容表参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート型

I:インクリメンタル型

1軸目ストローク・オプション

100:1000mm

250:2500mm (100mm毎)

2軸目ストローク・オプション

10:100mm

50:500mm (100mm毎)

適応コントローラ

T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL

XSEL-P/Q

ケーブル長

3L:3m

5L:5m

□L:長さ指定

Y軸ケーブル配線

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 50:500mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	340
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P28
Z軸	ISA[ISPA]-LZM-□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	
	0.4	—	—	—	—	—	
	0.5	—	—	—	—	—	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

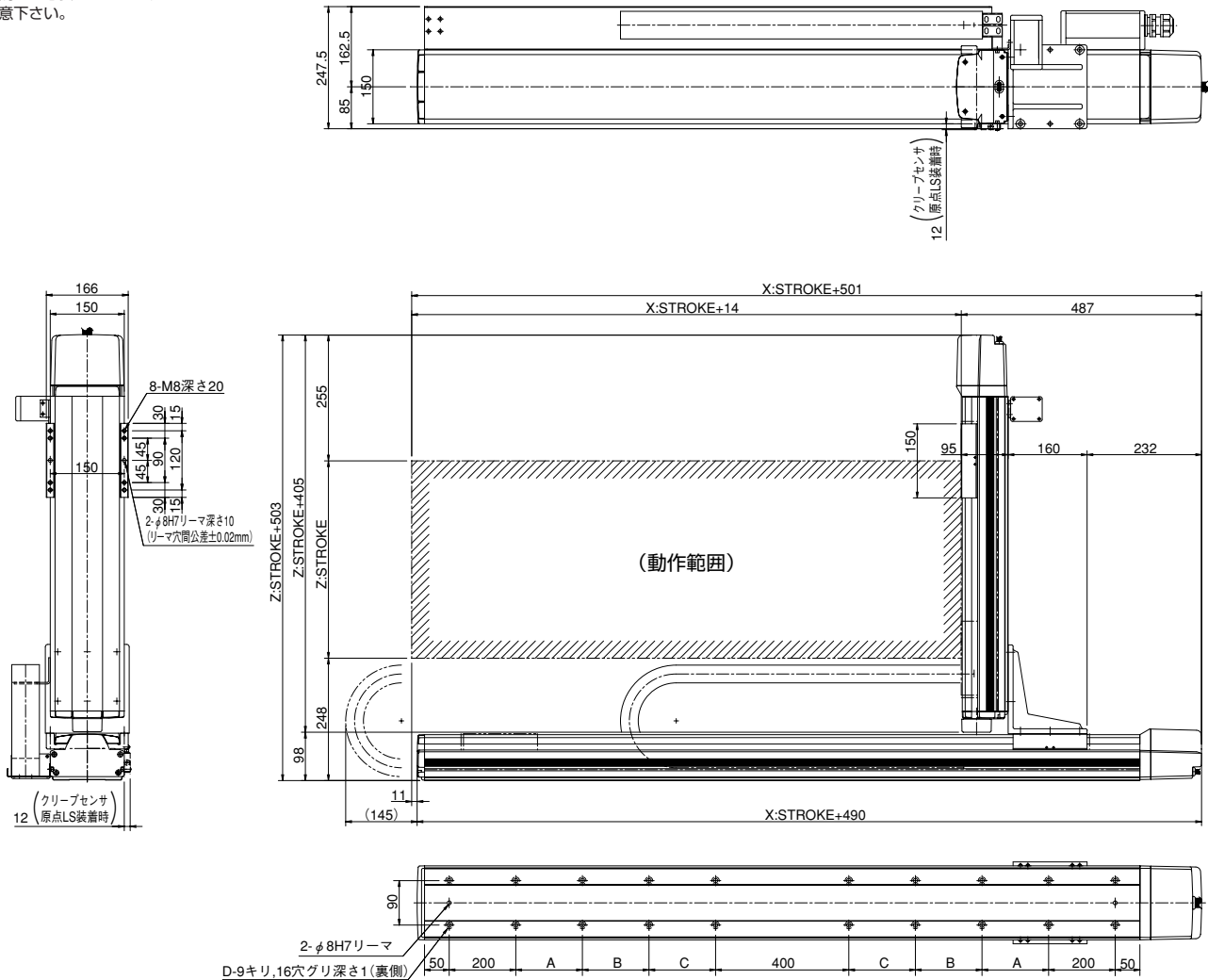
ICSA2 [ICSPA2] -ZHH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

IAI 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテールトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

デュアルタイプ
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA2-YAH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YAH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
	ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	10: 100mm 40: 400mm (100mm毎)	10: 100mm 30: 300mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC自立ケーブル

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	10: 100mm 40: 400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm 30: 300mm
③	適応 コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～300	400
Y軸	800	
Z軸	400	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16 (ストローク)	→P16
Z軸	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8 (ストローク)-B	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	3.0	2.3	1.6	
	0.4	2.5	1.8	1.1	
	0.5	1.0	0.3	—	
	0.6	—	—	—	
	0.7	—	—	—	
	0.8	—	—	—	
	0.9	—	—	—	
	1.0	—	—	—	



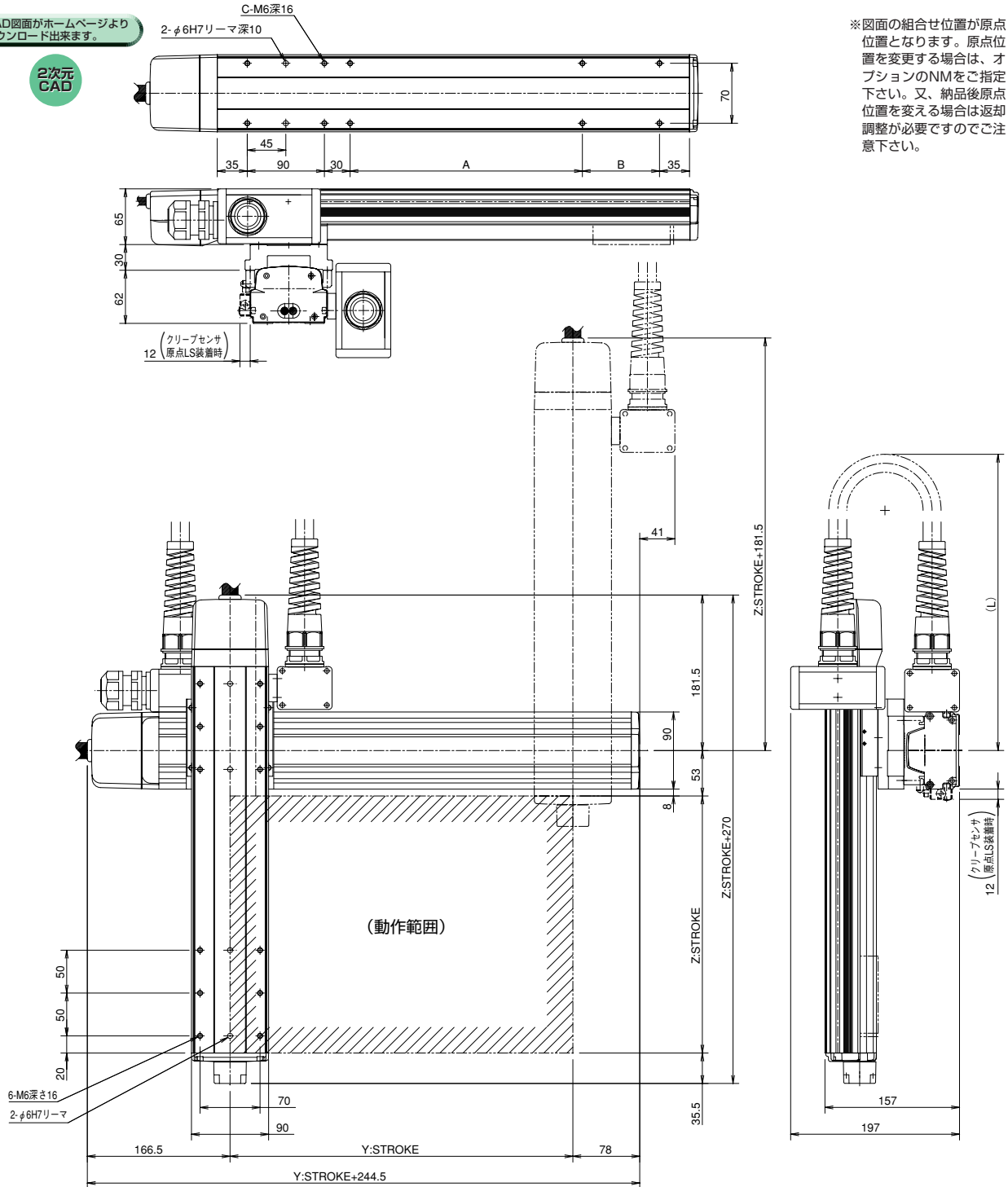
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 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。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2 [ICSPA2] -YAH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。

L寸法				
Zst\Yst	100	200	300	400
100	450	500	550	600
200	550	600	650	700
300	650	700	750	800

Yストローク				
A	61	71	171	271
B	—	90	90	90
C	8	10	10	10

ICSA2-YAM

直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YAM

直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	10:100mm 40:400mm (100mm毎)	下記 オプション表 10:100mm 30:300mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～300	400
Y軸	400	
Z軸	200	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-8(ストローク)	→P16
Z軸	ISA[ISPA]-SZM-□-60-4(ストローク)-B	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	11.0	10.3	9.6	
	0.4	11.0	10.3	9.6	
	0.5	9.0	8.3	7.6	
	0.6	6.0	5.3	4.6	
	0.7	—	—	—	
	0.8	—	—	—	
	0.9	—	—	—	
	1.0	—	—	—	

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加速
度を変えた場合の数値です。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3)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下さい。

(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2-YCH

ICSPA2-YCH

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2標準2軸仕様 ICSPA2高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート値 I:インクリメンタル値	20:200mm 70:700mm (100mm毎)	10:100mm 40:400mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20:200mm 70:700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700
Y軸	—	1000	—
Z軸	500	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mから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。

(注3)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。

(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(ストローク)-B	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.4	9.2	8.2	7.2	6.2	
	0.5	7.9	6.9	5.9	4.9	
	0.6	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	

ICSA2-YCM 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライド固定)タイプ

ICSPA2-YCM 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライド固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目	□	— YCM —	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線								
ICSA2-標準2軸仕様	下記型式内容表参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	20:200mm 下記 オプション表参照	10:100mm 下記 オプション表参照	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	SC自立ケーブル								



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700
Y軸	—	500	—	480
Z軸	250	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA[ISPA]-MZM-□-100-5-(ストローク)-B	→P23

※ 上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.4	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.5	11.9	10.9	9.9	8.9	
	0.6	8.9	7.9	6.9	5.9	
	0.7	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加速度を変えた場合の数値です。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 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。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSA2-YGH

ICSPA2-YGH

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	20: 200mm 70: 700mm (100mm毎)	10: 100mm 50: 500mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	SC: 自立ケーブル



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200～500	600～700
Y軸	—	1000	—
Z軸	500	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 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下さい。

(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA[ISPA]-LYM□-400-20-(ストローク)	→P32
Z軸	ISA[ISPA]-LZM□-400-10-(ストローク)-B	→P34

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加 速 度	0.3	27.0	25.5	23.9	22.3	20.7	
	0.4	20.1	18.6	17.0	15.4	13.8	
	0.5	15.6	14.1	12.5	10.9	9.3	
	0.6	—	—	—	—	—	
	0.7	—	—	—	—	—	
	0.8	—	—	—	—	—	
	0.9	—	—	—	—	—	
	1.0	—	—	—	—	—	

ICSA2-G1JH

ICSPA2-G1JH

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2:標準2軸仕様 ICSPA2:高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型	100:1000mm ↓ 250:2500mm (100mm毎)	下記 オプション表 50:500mm ↓ 70:700mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm ↓ 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50:500mm ↓ 70:700mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3)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。

(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA[ISPA]-LXUWX-□400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISA[ISPA]-MXM-□200-20-(ストローク)	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

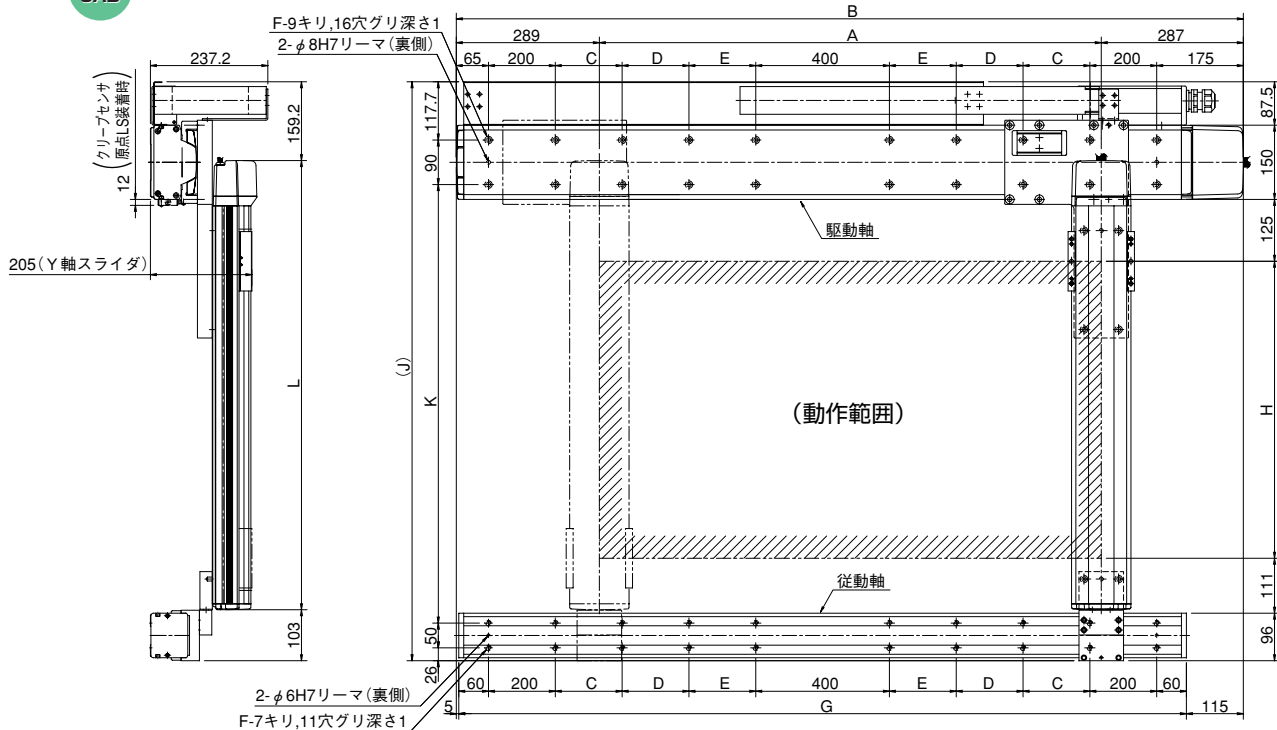
加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク		
		500	600	700
加 速 度	0.3	40.0	40.0	40.0
	0.4	—	—	—
	0.5	—	—	—
	0.6	—	—	—
	0.7	—	—	—
	0.8	—	—	—
	0.9	—	—	—
	1.0	—	—	—

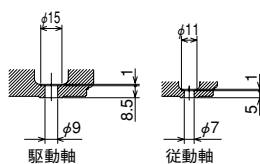
ICSA2 [ICSPA2] -G1 JH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

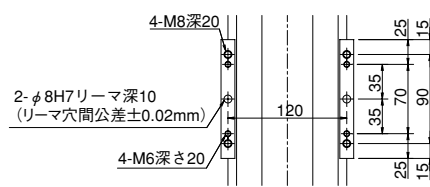
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

Y軸ストローク	500	600	700
H	500	600	700
J	1069.7	1169.7	1269.7
K	786	886	986
L	807.5	907.5	1007.5

※組合せ出荷時、架台が必要です (別途)。

X軸寸法

X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

ICSA2-G2JH

ICSPA2-G2JH

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
ICSA2-標準2軸仕様 ICSPA2-高精度2軸仕様	下記型式内容表 参照	A:アナログ+H橋 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-A-①-②-③-④-⑤
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-I-①-②-③-④-⑤

※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80:800mm 120:1200mm
③	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア(標準) CTM:ケーブルペアMサイズ CTL:ケーブルペアLサイズ CTXL:ケーブルペアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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な
づけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	800~1200	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3)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。

(注4)定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA[ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	
Y軸	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

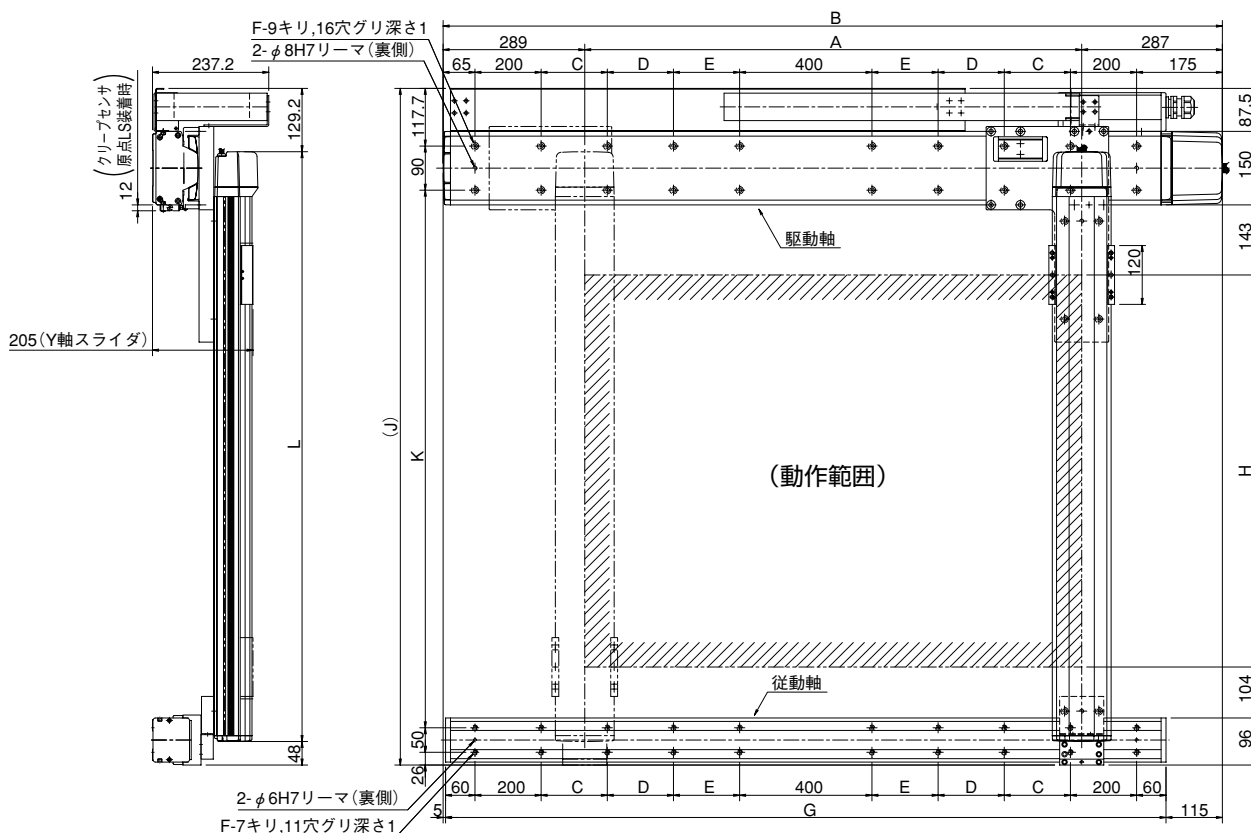
加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
加 速 度	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4	—	—	—	—	—
	0.5	—	—	—	—	—
	0.6	—	—	—	—	—
	0.7	—	—	—	—	—
	0.8	—	—	—	—	—
	0.9	—	—	—	—	—
	1.0	—	—	—	—	—

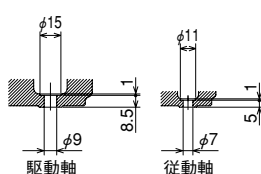
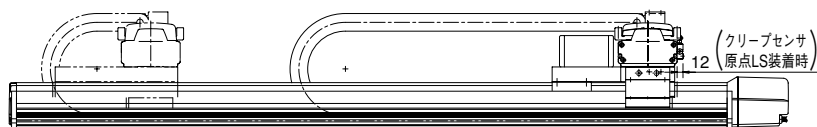
ICSA2 [ICSPA2] -G2JH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

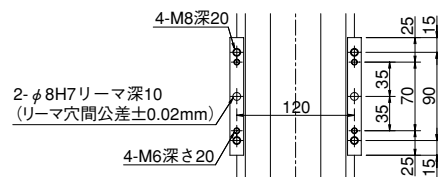
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



X軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

Y軸ストローク	800	900	1000	1100	1200
H	800	900	1000	1100	1200
J	1380.7	1480.7	1580.7	1680.7	1780.7
K	1097	1197	1297	1397	1497
L	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5

※組合せ出荷時、架台が必要です(別途)。

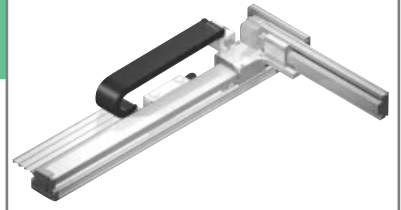
X軸寸法

X軸ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

ICSPA2-B1N□H

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸高速タイプ

■型式項目	ICSPA2	—	B1N□H	—	□	—	□	□	—	□	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	X軸ストローク・オプション	—	Y軸ストローク・オプション	—	選好コントローラ	—	ケーブル長	—	Y軸ケーブル配線	—	CT:ケーブルベア	—
ICSPA2高精度2軸仕様		下記型式内容表参照		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様		50:500mm 220:2200mm (50mm毎)		T2:20:200mm オプション表 参照 (50mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定					



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

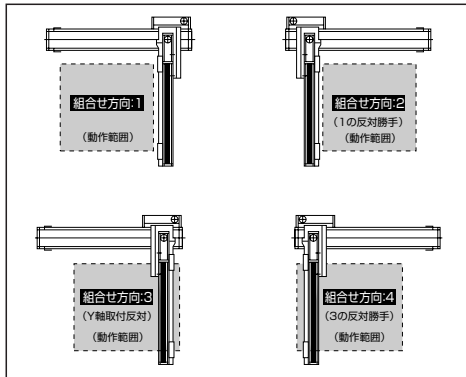
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P47
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1 が NT2 が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に入ります

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に入ります

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。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

		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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	—	—	—	2400			
Y軸	1200						—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



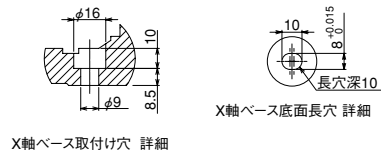
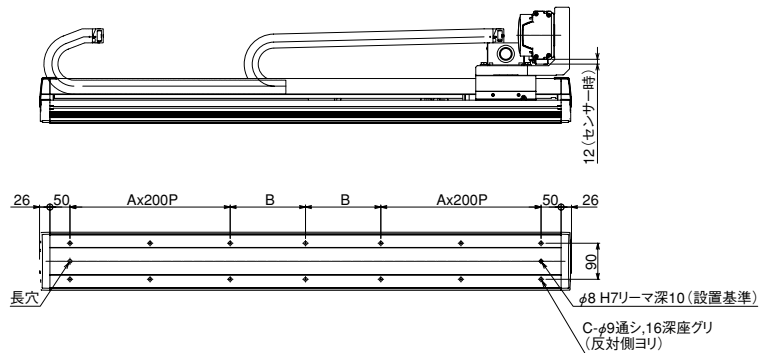
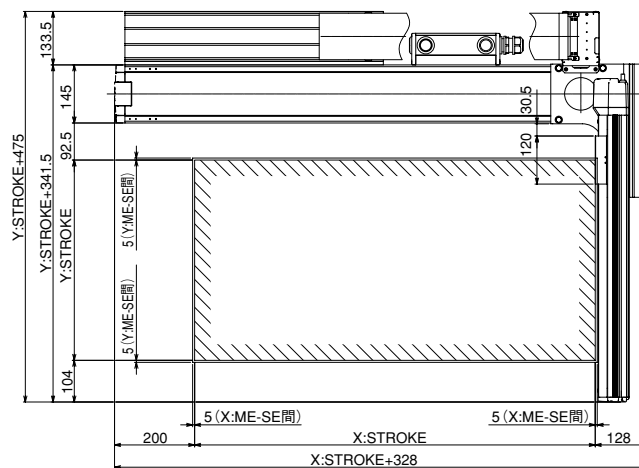
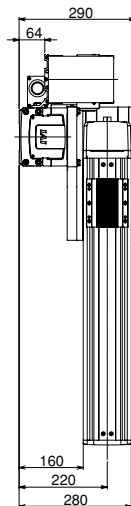
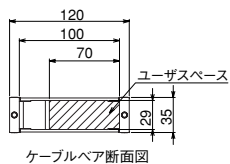
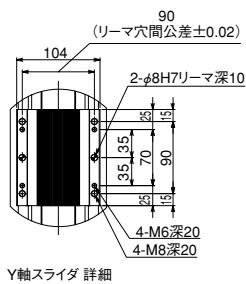
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 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。
 (注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSPA2-B1N□H

寸法図

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
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンド

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフレクト型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B1N□M

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸中速タイプ

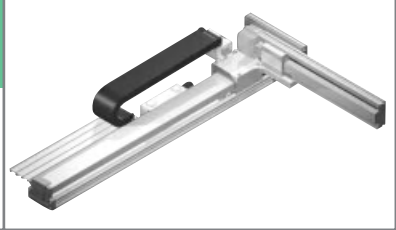
■型式項目

ICSPA2 — B1N□M — □ — □ □ — □ □ — T2 — □ — □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 運動コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度2軸仕様 下記型式内容表参照 A:アブリュート仕様 50:500mm 75: 20:200mm 75: オプション表 SSEL 3L:3m CT:ケーブルペア

I:インクリメンタル仕様 220:2200mm 50mm毎 70:700mm 50mm毎 XSEL-P/Q □L:長さ指定



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B1N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B1N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

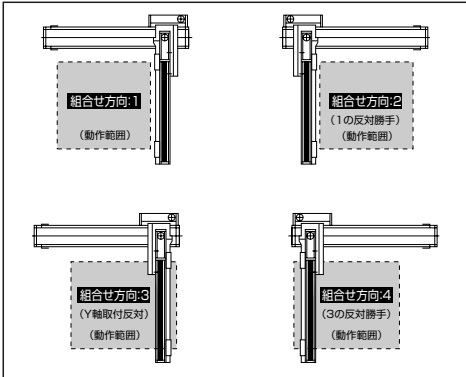
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P47
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1 が NT2 が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

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 または NT2) の仕様となります。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	—	—	—

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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	—	—	—	1300			
Y軸	1200						—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



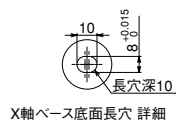
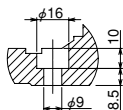
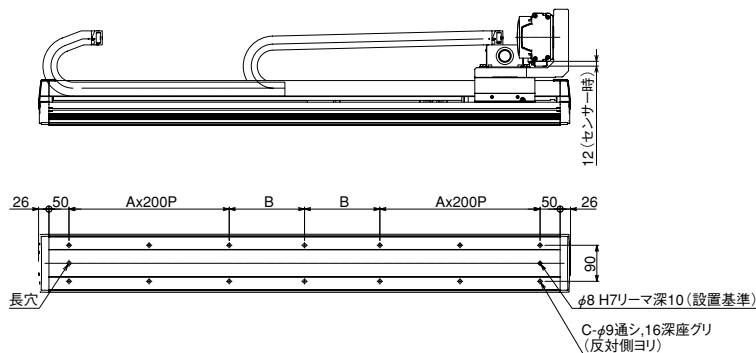
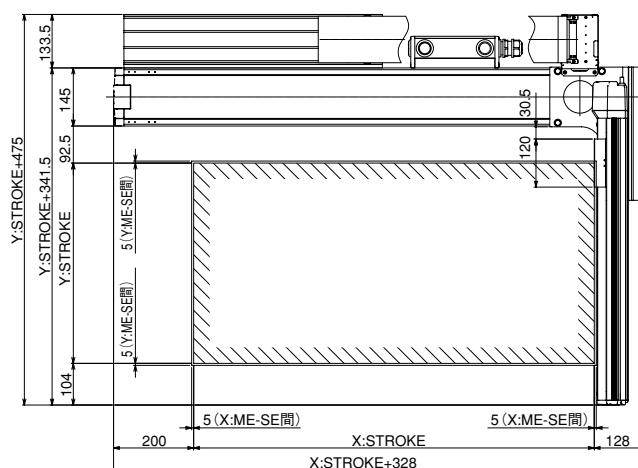
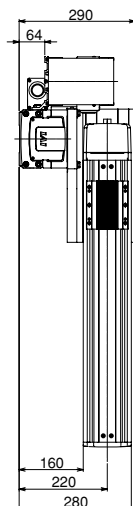
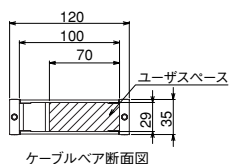
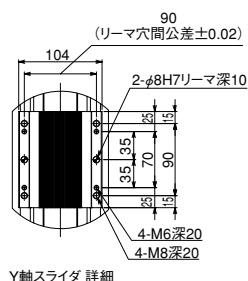
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

ICSPA2-B1N□M

寸法図

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
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンド

X軸ベース取付け穴 詳細

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

IA 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフレクト型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

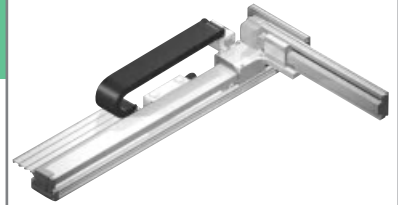
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□H

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸ロングストローク高速タイプ

■型式項目	ICSPA2	—	B2N□H	—	□	—	□	□	—	□	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	X軸ストローク・オプション	—	Y軸ストローク・オプション	—	選別コントローラ	—	ケーブル長	—	Y軸ケーブル配線	—		
ICSPA2高精度2軸仕様		下記型式内容表参照		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様		225:2250mm 300:3000mm (50mm毎)		T2:20:200mm オプション表 70:700mm (50mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CT:ケーブルベア			



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

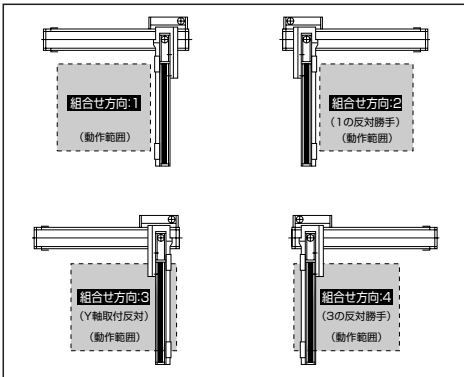
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-40(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P49
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1 が NT2 が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入
NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入
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。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

		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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	—	—	—	—	—	—	2400
Y軸	1200						—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



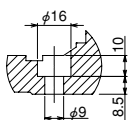
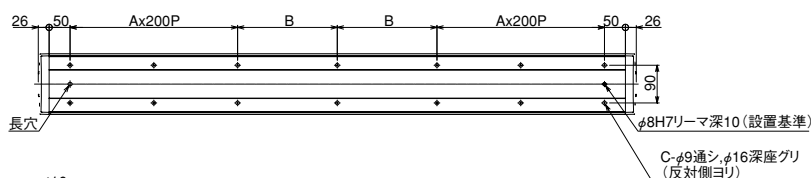
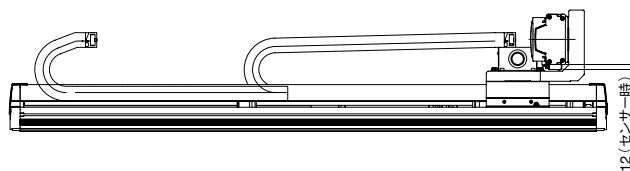
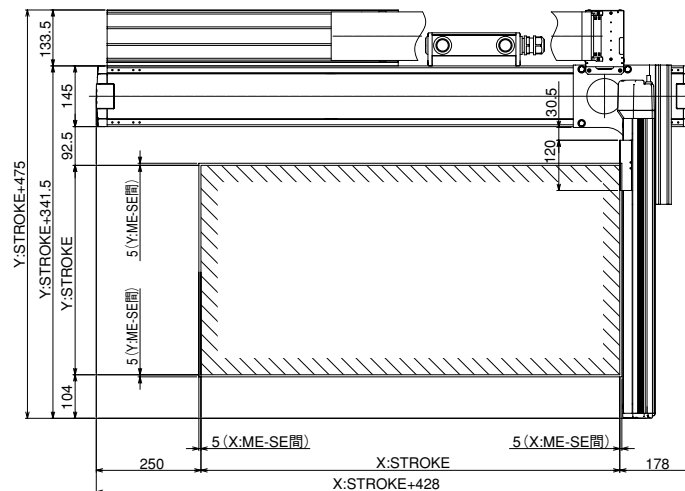
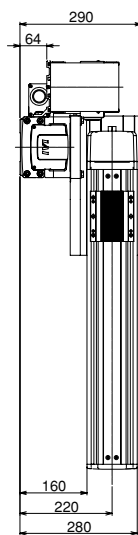
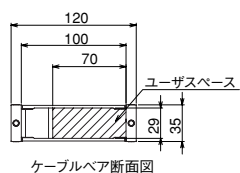
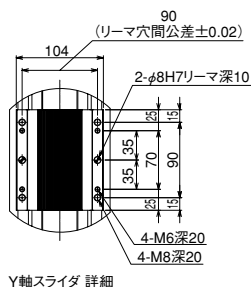
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注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。

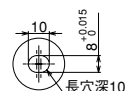
ICSPA2-B2N□H

寸法図

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
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンド

X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

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

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

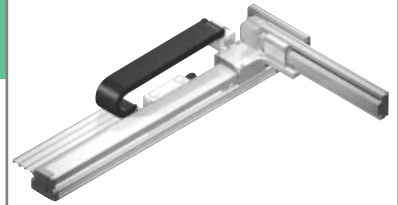
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B2N□M

直交ロボット ナット回転型+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸ロングストローク中速タイプ

■型式項目	ICSPA2	—	B2N□M	—	□	—	□	□	—	□	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	X軸ストローク・オプション	—	Y軸ストローク・オプション	—	選別コントローラ	—	ケーブル長	—	Y軸ケーブル配線	—		
ICSPA2高精度2軸仕様		下記型式内容表参照		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様		225:2250mm 300:3000mm (50mm毎)		T2:20:200mm オプション表 70:700mm (50mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CT:ケーブルベア			



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA2-B2N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA2-B2N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B2N2M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B2N3M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B2N4M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

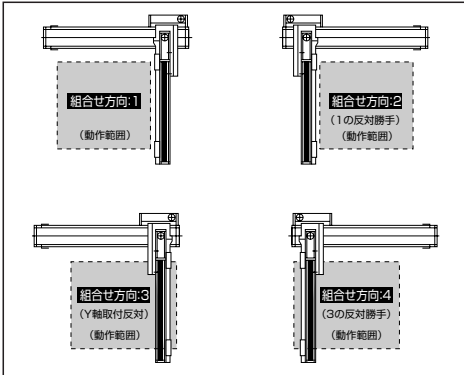
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT	→P49
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※上記型式の②には NT1 が NT2 が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

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。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	—	—	—

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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	—	—	—	—	—	—	1300
Y軸	1200						—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

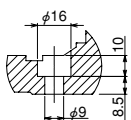
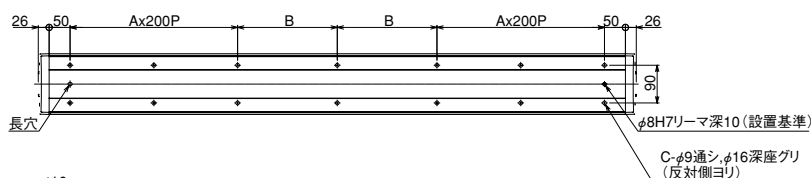
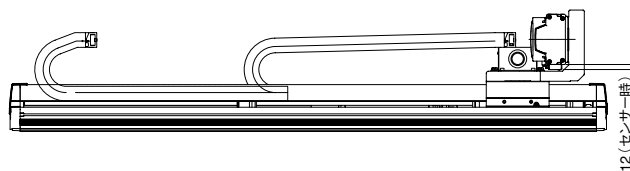
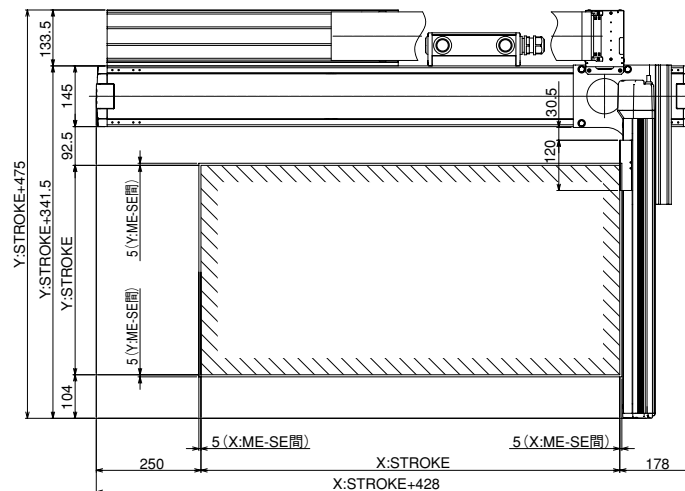
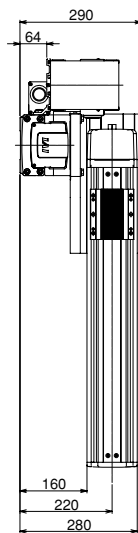
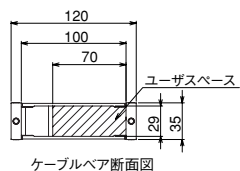
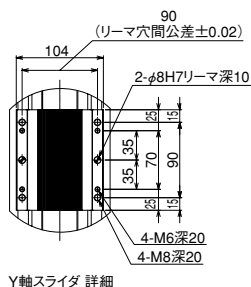
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。Y軸は1Gまで動作可能ですが、X軸は0.3Gが上限となります。

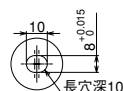
ICSPA2-B2N□M

寸法図

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
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンド

X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

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

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA2-B1L□H

直交ロボット 大型リニア+ISA2軸組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸シングルスライダタイプ

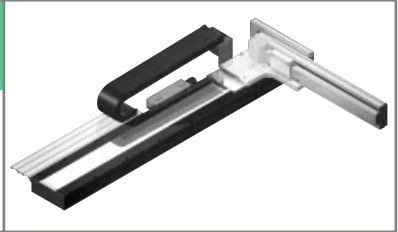
■型式項目

ICSPA2 — B1L□H — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — X軸ストローク・オプション — Y軸ストローク・オプション — 選別コントローラ — ケーブル長 — Y軸ケーブル配線

ICSPA2高精度2軸仕様 下記型式内容表参照 I:インクリメンタル 105:1050mm 20:200mm 20:200mm T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア

415:4155mm 40:400mm XSEL SSEL 5L:5m XSEL-P/Q □L:長さ指定



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	型式
インクリ	1	ICSPA2-B1L1H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	2	ICSPA2-B1L2H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	3	ICSPA2-B1L3H-I-①L-②AQ-T2-③-④
	4	ICSPA2-B1L4H-I-①L-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

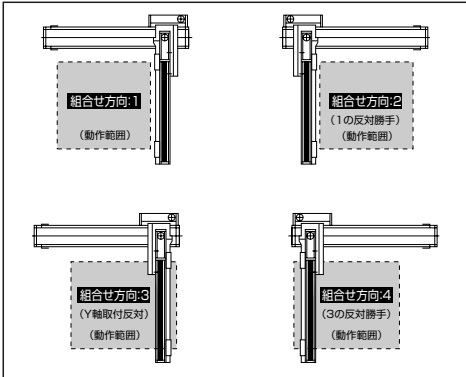
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	105 : 1050mm 415 : 4155mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	Y軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定

共通仕様

駆動方式	X軸：リニアサーボモータ Y軸：ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸：±0.005mm Y軸：±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸：リニアガイド Y軸：ベアス一体型ガイド
ベース	X軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y軸：材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	1050~4155
X軸	—	—	—	2500
Y軸	1200			—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	LSA-W21SS-I-400-(ストローク)-T2-L-①	→P135
Y軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P22

※上記型式の①には NT1かNT2が入ります。

NT1：直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2：直交組合せ方向2と4の場合に記入

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。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
加速度	X軸1.0G Y軸0.3G	21.2	20.0	20.0	17.4	15.2



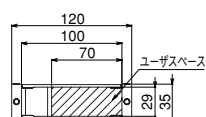
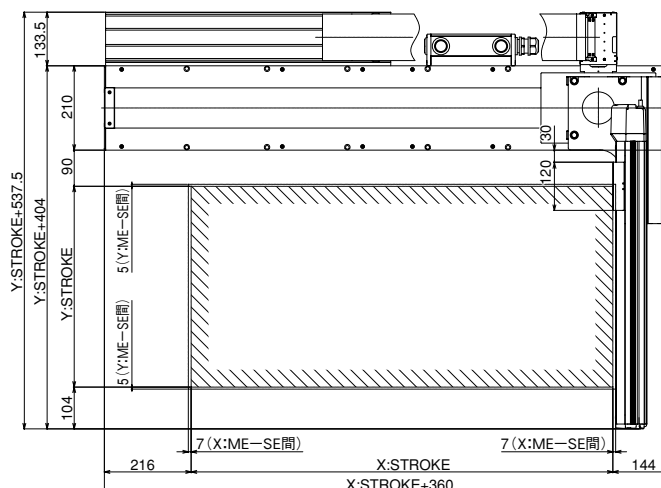
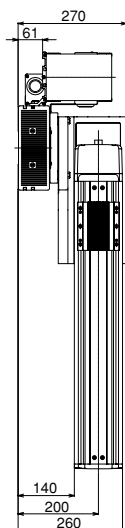
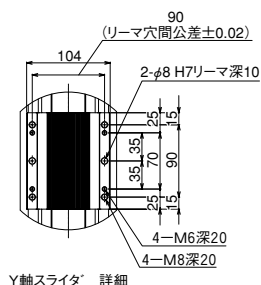
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3) 定格加速度はX軸が1G、Y軸が0.3Gです。Y軸は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。(加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

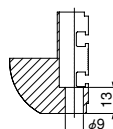
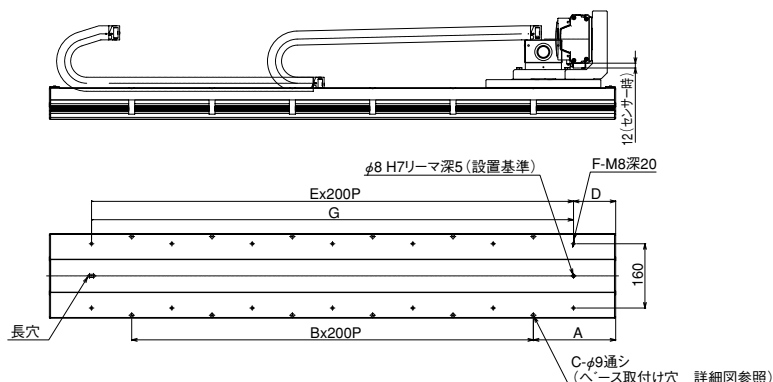
ICSPA2-B1L□H

寸法図

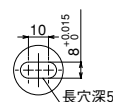
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンド

ケーブルベース断面図



X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細

Xストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xストローク	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

ICSA3 [ICSPA3] -BA MB1

可搬質量 (kg) (注3)

BA MB1 H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			2.9
	200	3.0			2.3
	300	3.0			1.7

BA MB1 M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			2.9
	200	6.0			2.3
	300	6.0		5.7	1.7

BA MB1 L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	13.0	11.4	6.9	2.9
	200	12.4	10.8	6.3	2.3
	300	11.8	10.2	5.7	1.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BA MB1 H

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		800		—	—	—	—

BA MB1 M

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		400		—	—	—	—

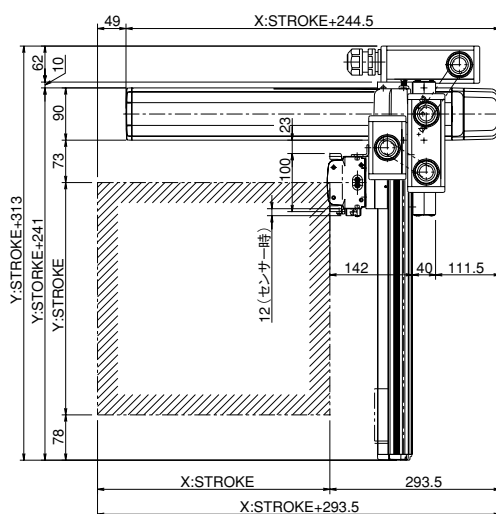
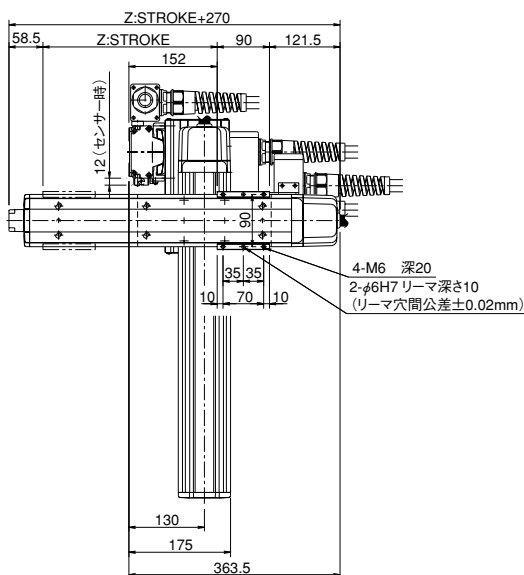
BA MB1 L

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		200		—	—	—	—

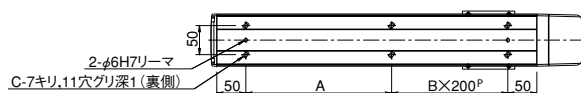
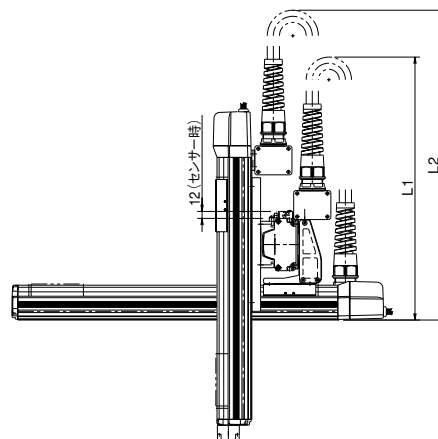
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	100	200	300	400	500	600
L1	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

Y STROKE	100	200	300	400
L2	(590)	(640)	(690)	(740)

ICSA3-BB□HB1□

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BB□HB1□

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BB□HB1□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

20:200mm

下記

10:100mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

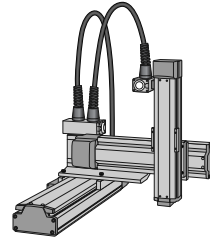
SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTLX:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC:自立ケーブル CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTLX:ケーブルベアXLサイズ

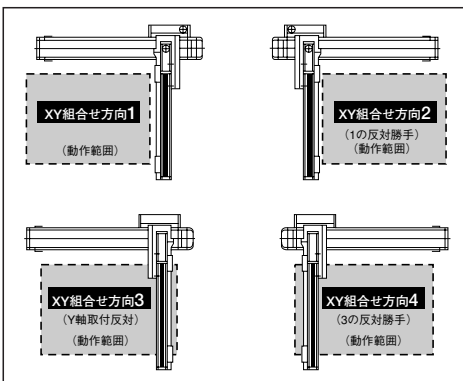
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□HB1H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

■BB□HB1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			5.9
	200	6.0			5.3
	300	5.6		5.4	4.7

■BB□HB1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	7.1		6.9	6.2
	200	6.1		5.9	5.2
	300	5.6		5.4	4.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□HB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	800		—	—	—	—	—	—
Z軸	—	800	—	—	—	—	—	—	—

■BB□HB1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	800		—	—	—	—	—	—
Z軸	—	400	—	—	—	—	—	—	—

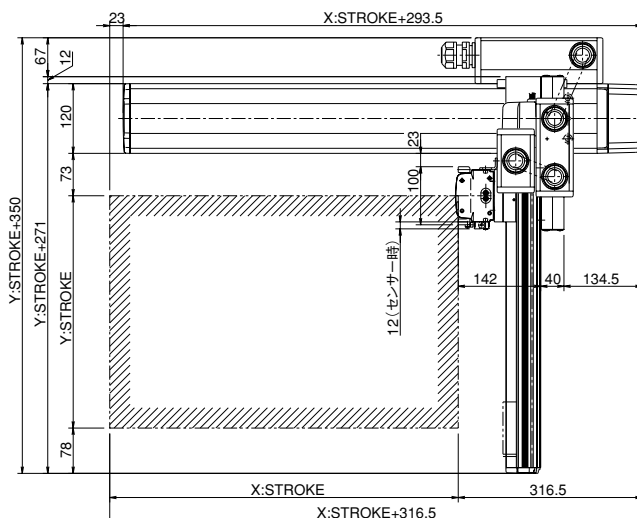
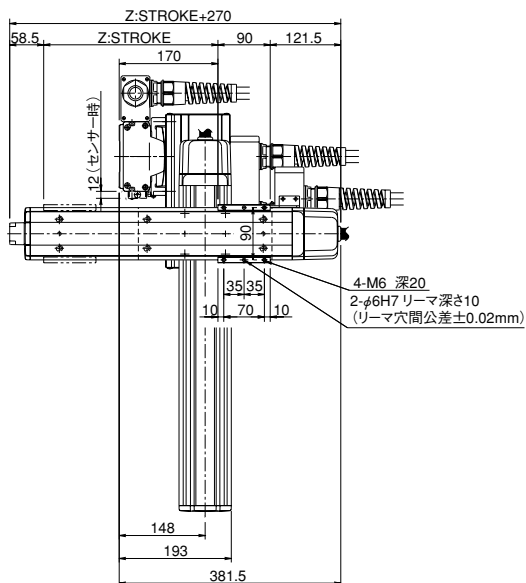
■BB□HB1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	800		—	—	—	—	—	—
Z軸	—	200	—	—	—	—	—	—	—

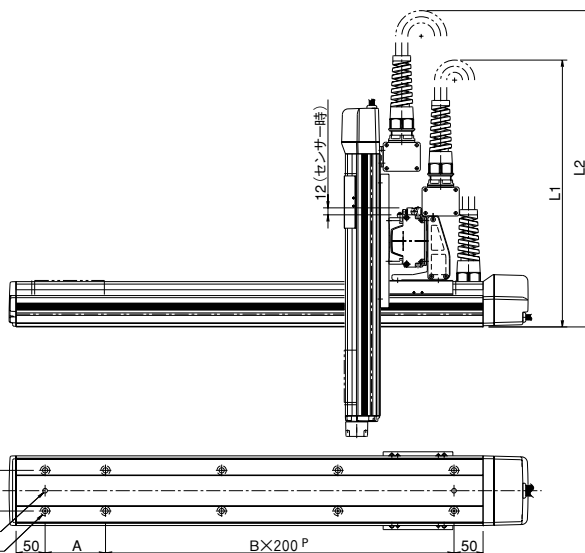
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

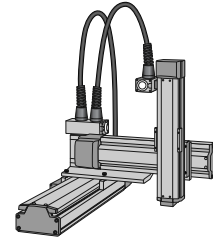
Y STROKE	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BB MB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BB MB1 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A: アブリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC: 自立ケーブル	CT: ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I: インクリメンタル	80:800mm (100mm毎)	オプション表	40:400mm (100mm毎)	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CTM: ケーブルベアMサイズ	CTL: ケーブルベアLサイズ
							SSEL	□L:長さ指定	CTXL: ケーブルベアXLサイズ	
							XSEL-P/Q			



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BB4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20: 200mm 80: 800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10: 100mm 40: 400mm
③	Z軸ストローク(注1)	10: 100mm 30: 300mm
④	適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L: 3m 5L: 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

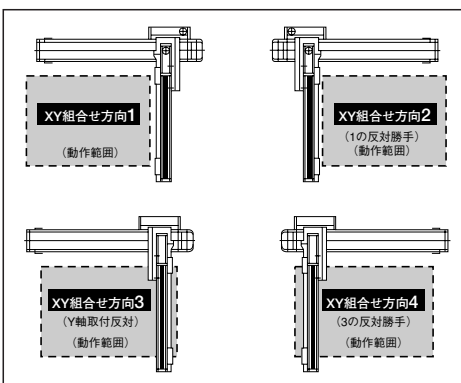
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□MB1H

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

■BB□MB1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	6.0			
	200	6.0			
	300	6.0			

■BB□MB1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	14.0			
	200	14.0			
	300	14.0			

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□MB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480		380	
Y軸	400			—	—	—	—	—	—
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—	—

■BB□MB1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480		380	
Y軸	400			—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—

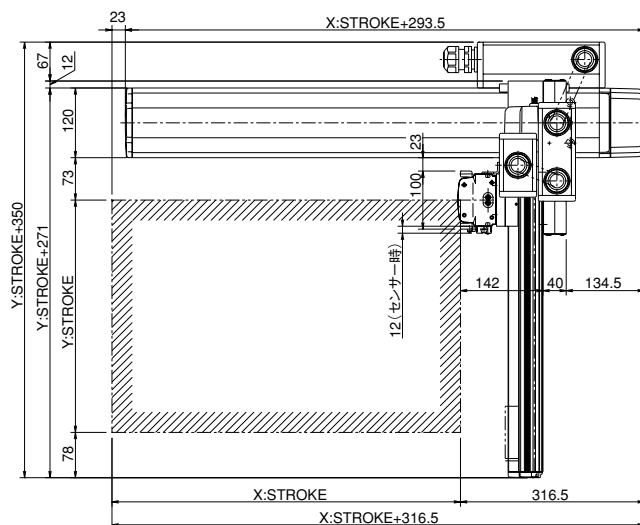
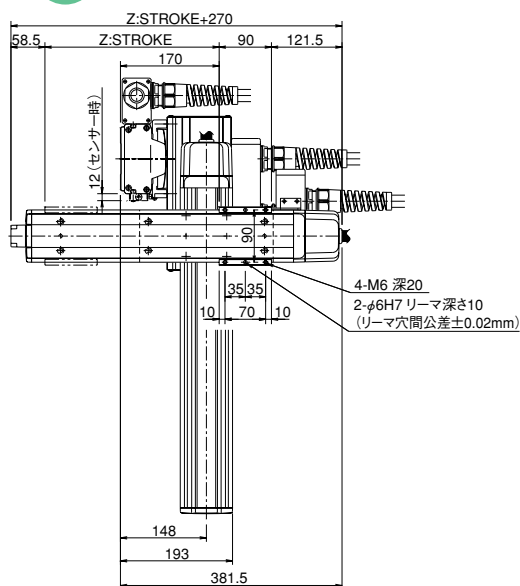
■BB□MB1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500				480		380	
Y軸	400			—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—

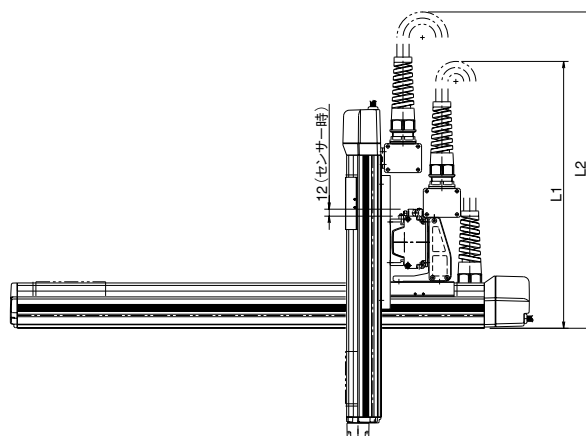
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

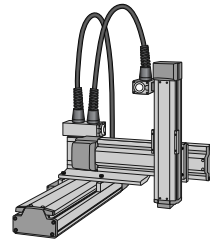
ICSA3-BB MB2

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BB MB2

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	参照	A:アブリット	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	参照	出	80:800mm	オプション表	10:100mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CT:ケーブルベア(標準)
			I:インクリメンタル	80:800mm	参照	40:400mm	参照	SSEL	□L:長さ指定	CTM:ケーブルベアMサイズ
			出	(100mm毎)	(100mm毎)	40:400mm	参照	XSEL-P/Q	CTL:ケーブルベアLサイズ	CTLX:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTLX : ケーブルベアXLサイズ

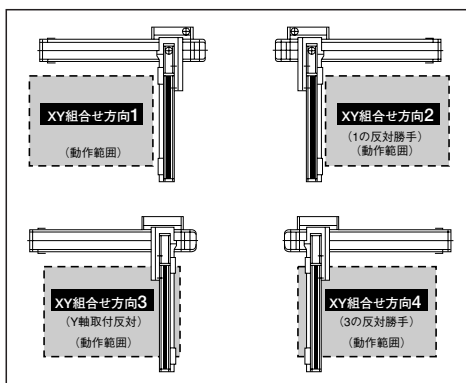
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-8-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm (H)、10mm (M)、5mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC HB2

可搬質量 (kg) (注3)

BC HB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

BC HB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

BC HB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC HB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	1000				—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—

BC HB2M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	1000				—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—

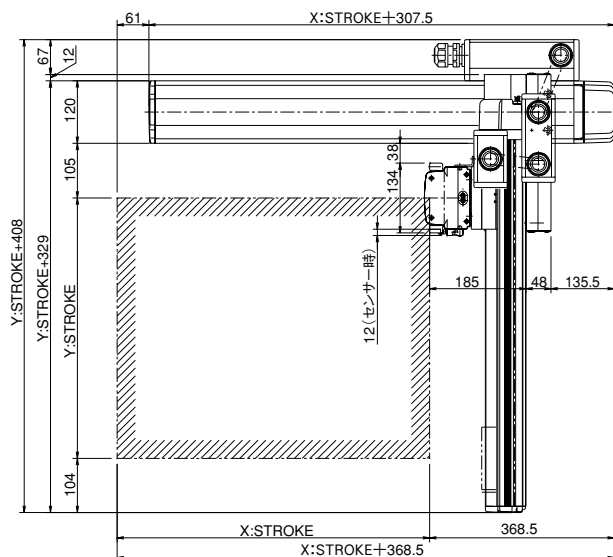
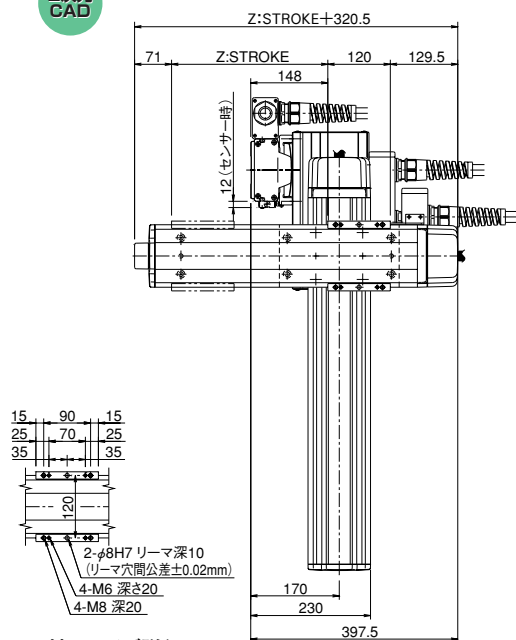
BC HB2L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	1000				—	—	—	—	—
Z軸	250			—	—	—	—	—	—

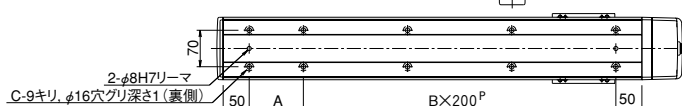
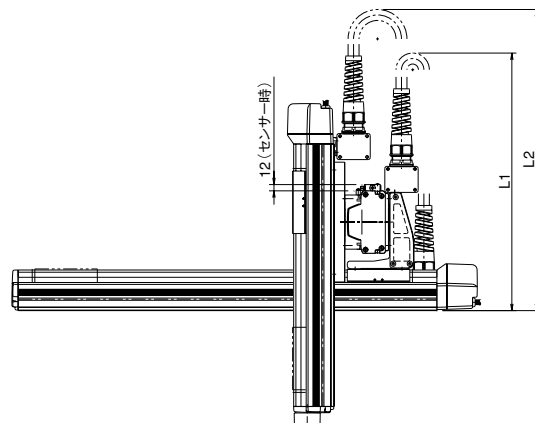
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

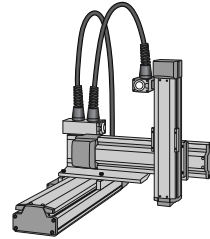
Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BC□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BC□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション 2軸ストローク・オプション 3軸ストローク・オプション 高コントローラ
1軸ストローク	20:200mm ↓ 80:800mm (100mm毎)
2軸ストローク	10:100mm ↓ 50:500mm (100mm毎)
3軸ストローク	10:100mm ↓ 40:400mm (100mm毎)
ケーブル長	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
Y軸ケーブル	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向 (※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm ↓ 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 50 : 500mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm ↓ 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

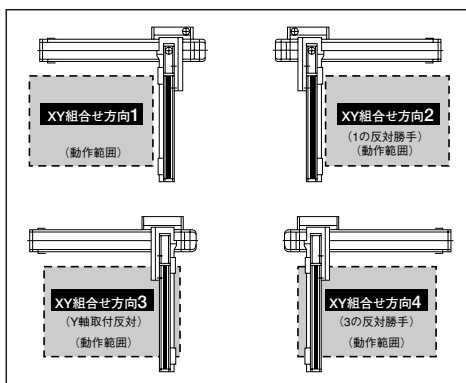
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20- (ストローク)	→P19
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20- (ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10- (ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HB3□

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HB3H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

■BC□HB3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□HB3H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	1000					—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—

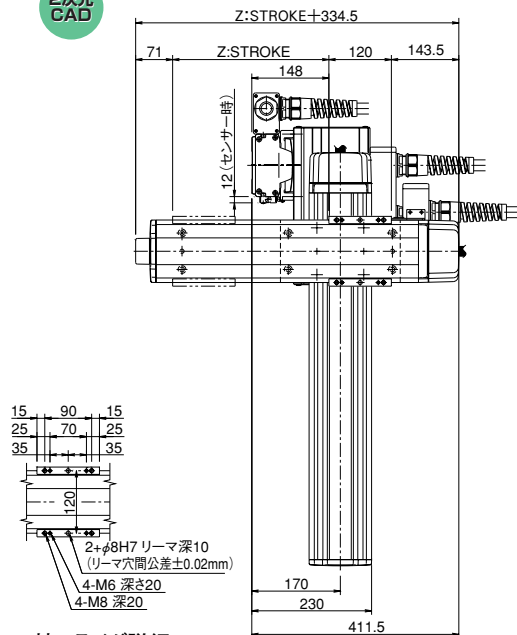
■BC□HB3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	1000					—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—

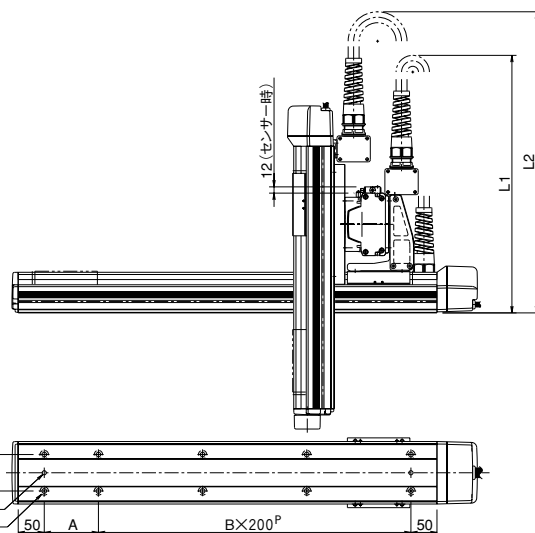
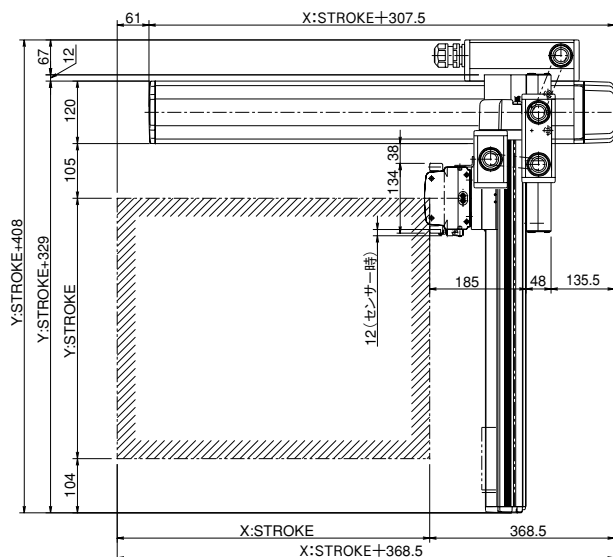
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細



※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をご指定下さい。又、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下さい。

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC MB1

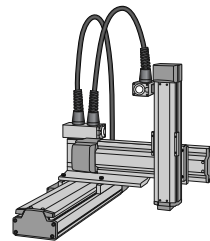
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BC MB1

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目 - BCMB1 - - - - - - - -

シリーズ	タイプ	エンジニアリング	1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション	3軸ストロークオプション	基孔コネクタ	ケーブル長	1軸ケーブル規格	2軸ケーブル規格
ICS3A標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アナログ仕 性	20:200mm オプション表	10:100mm オプション表	10:100mm オプション表	TX/XSEL-J/K	3L.3m	SC	①独立ケーブル
ICSP3A高精度3軸仕様	参照	I:インクジェット 仕性	80:800mm (100mm毎)	50:500mm (100mm毎)	40:400mm (100mm毎)	TZ/CON SSL XSEL-P/Q	5L.5m ③L長指定	CT	②ケーブルバス(標準) ③ケーブルバス(特選) ④ケーブルバスサイズ ⑤ケーブルバスサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

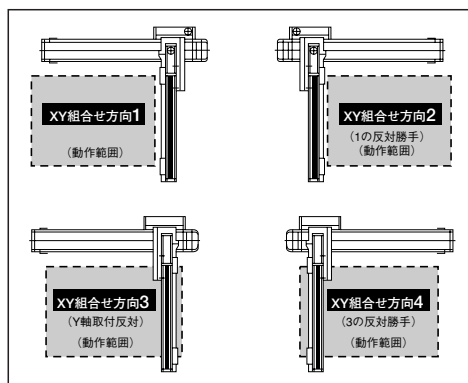
エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4MB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISA】-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA【ISA】-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA【ISA】-SXM-□60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)か(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	100W/10mm
Y軸モータ出力／リード	100W/10mm
Z軸モータ出力／リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



 ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mから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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB1

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB1H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

BC MB1 M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

BC MB1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB1H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500					480		380
Y軸		500				-	-	-	-
Z軸		800			-	-	-	-	-

BC MB1 M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500					480		380
Y軸		500				-	-	-	-
Z軸		400			-	-	-	-	-

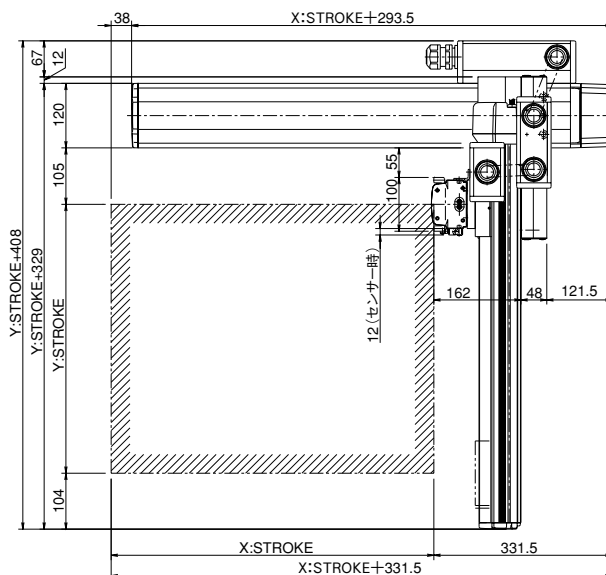
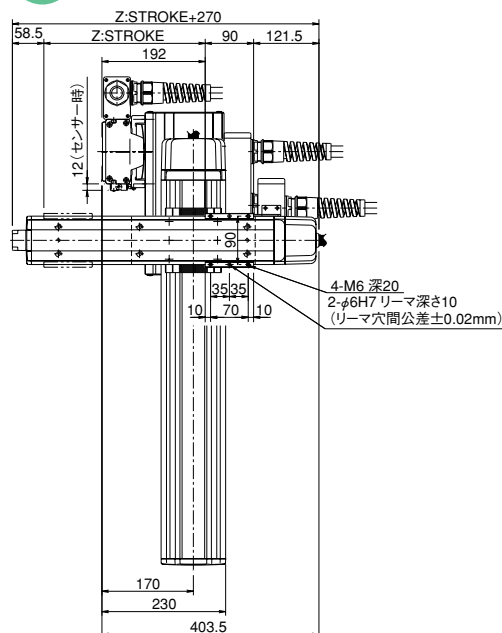
BC MB1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500					480		380
Y軸		500				-	-	-	-
Z軸		200			-	-	-	-	-

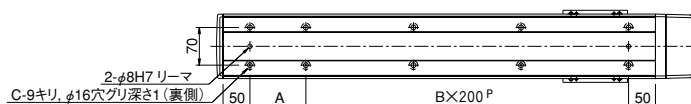
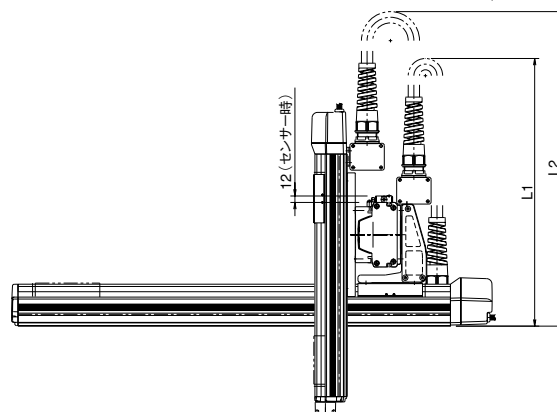
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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 STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

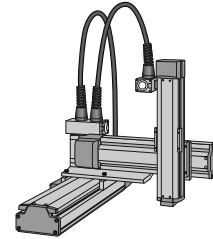
Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC MB2 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BC MB2 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A: アクリリット	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC: 自立ケーブル	CT: ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I: イクリメンタル	80:800mm (100mm毎)	オプション表	50:500mm (100mm毎)	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CTM: ケーブルベアMサイズ	CTL: ケーブルベアLサイズ
							SSEL	□L:長さ指定	CTXL: ケーブルベアXLサイズ	
							XSEL-P/Q			



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3[ICSPA3]-BC4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20:200mm 80:800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10:100mm 50:500mm
③	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
④	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC: 自立ケーブル CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ

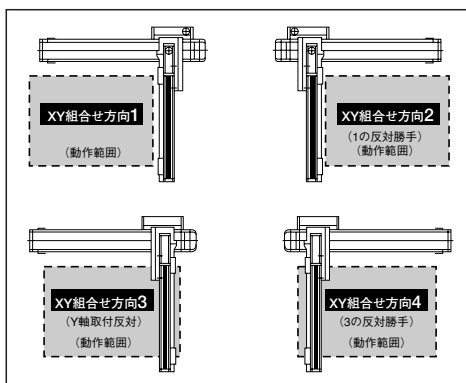
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA[ISPA]-MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB2

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

BC MB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0			8.4	
	300	9.0			7.3	
	400	9.0			6.3	

BC MB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB2H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500						480	380
Y軸		500							
Z軸		1000							

BC MB2M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500						480	380
Y軸		500							
Z軸		500							

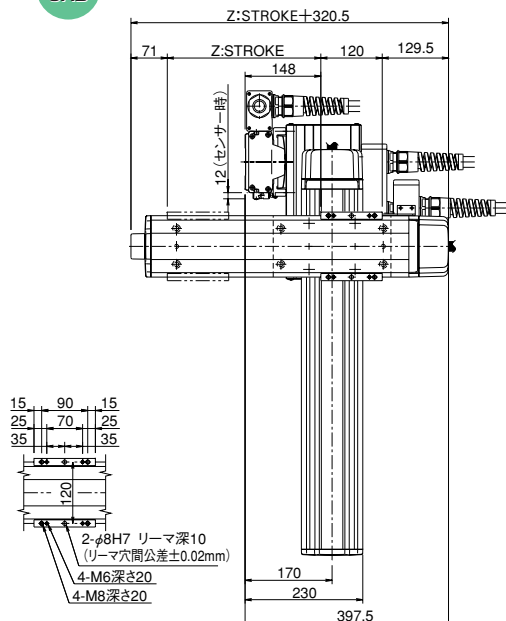
BC MB2L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		500						480	380
Y軸		500							
Z軸		250							

寸法図

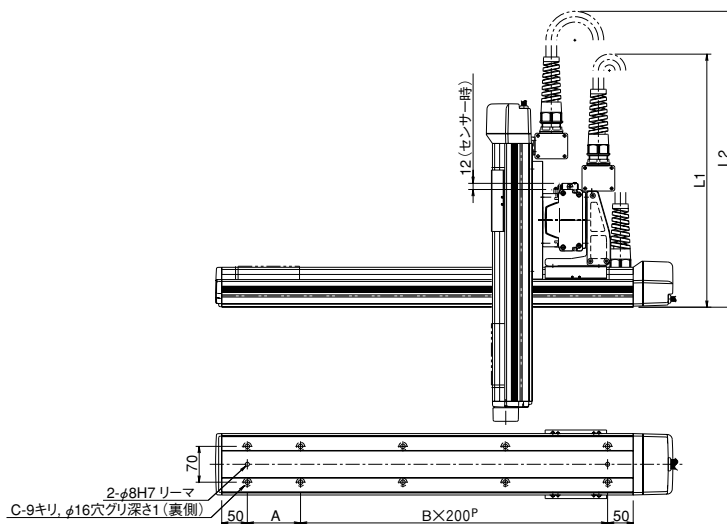
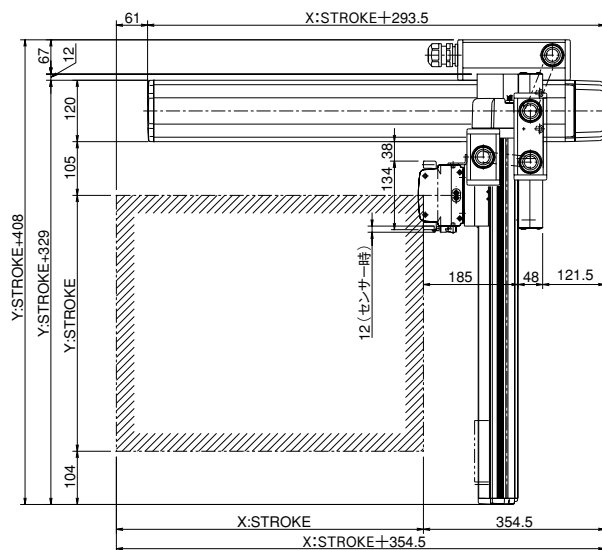
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

I/A 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI/X スカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

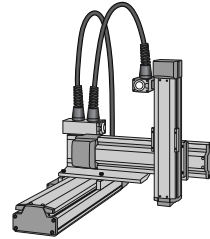
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3-BC MB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BC MB3 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表参照	A:アブリュート	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル
			I:インクリメンタル	80:800mm (100mm毎)	オプション表参照	50:500mm (100mm毎)	オプション表参照	T2:SCON	5L:5m	CT:ケーブルベア(標準)
						40:400mm (100mm毎)	オプション表参照	SSEL	□L:長さ指定	CTM:ケーブルベアMサイズ
								XSEL-P/Q		CTL:ケーブルベアLサイズ
										CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク(注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

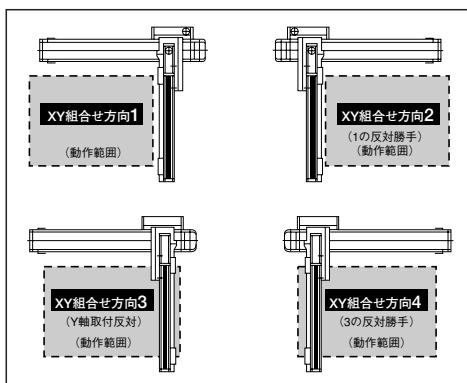
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-10-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-10-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC MB3

可搬質量 (kg) (注3)

BC MB3H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	9.0				7.3
	400	9.0				6.3

BC MB3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BC MB3H

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500				—	—	—	
Z軸	—	1000	—	—	—	—	—	—	

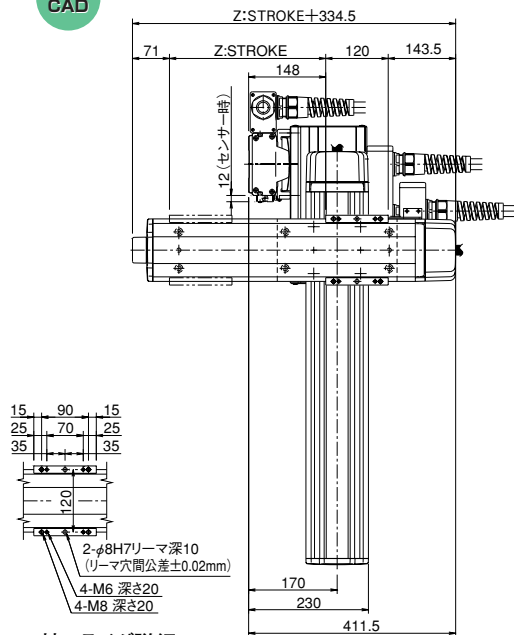
BC MB3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500				—	—	—	
Z軸	—	500	—	—	—	—	—	—	

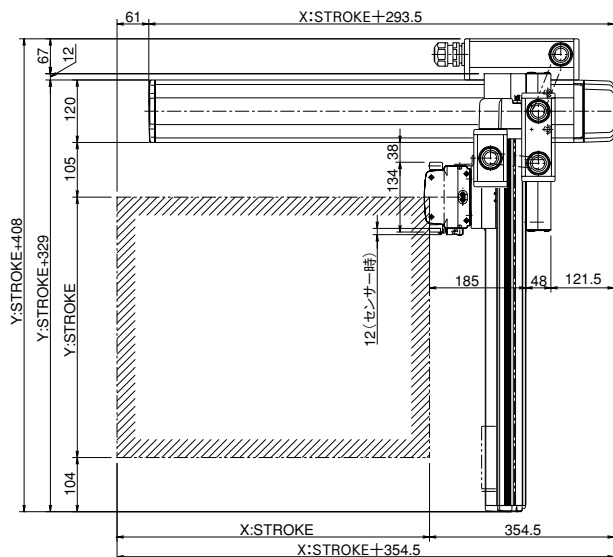
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

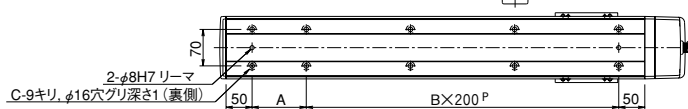
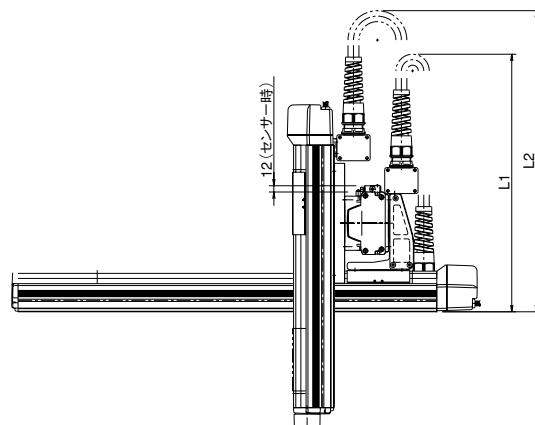
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

Z軸スライダ詳細



※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をご指定下さい。又、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下さい。



X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

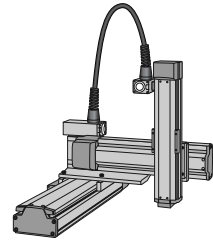
Y STROKE	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BD□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BD□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - BD□HB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表
ICSPA3高精度3軸仕様	参照
エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション
A: アナログ	80:800mm 下記
I: インクリメンタル	200:2000mm (100mm毎) オプション表
10:100mm 下記	10:100mm 下記
50:500mm (100mm毎) 参照	40:400mm (100mm毎) 参照
3軸ストローク・オプション	T1:XSEL-J/K
2軸ストローク・オプション	T2:SCON
3軸ストローク・オプション	SSEL
高コントローラ	XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m
Y軸ケーブル	5L:5m
Z軸ケーブル	CT: ケーブルベア (標準)
	CTM: ケーブルベアMサイズ
	CTL: ケーブルベアLサイズ
	CTXL: ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向 (※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アプソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル (※3) CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

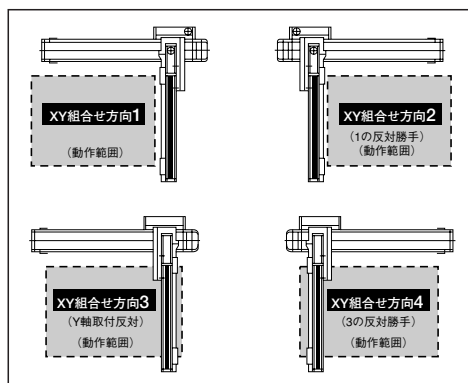
※3 BD□HB1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20- (ストローク)	→P20
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20- (ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16/8/4- (ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはA (アプソ) かI (インクリ) が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BD HB1

可搬質量 (kg) (注3)

■BD HB1H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

■BD HB1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

■BD HB1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD HB1H

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD HB1M

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—

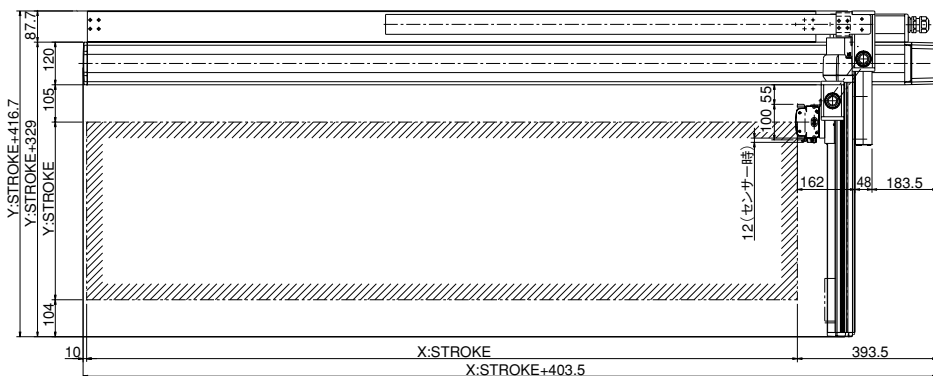
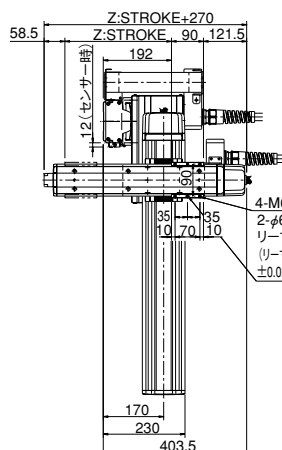
■BD HB1L

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—

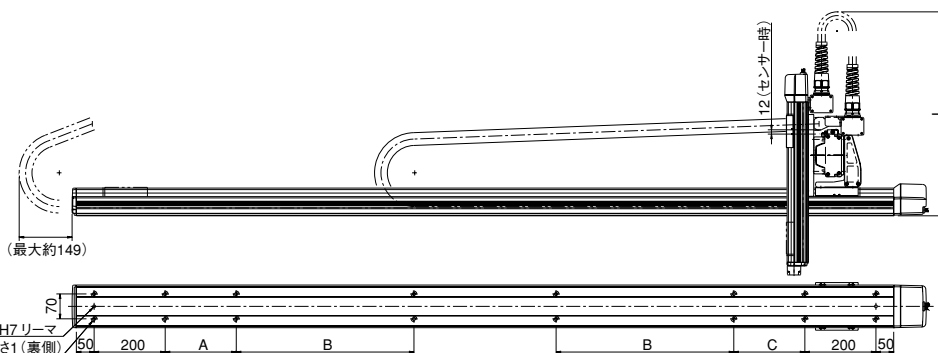
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BD□HB2□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BD□HB2□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目

□ - BD□HB2□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

80:800mm

下記

10:100mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

I:インクリメンタル

200:2000mm

オプション表参照

50:500mm

オプション表参照

40:400mm

オプション表参照

T2:SCON

9L:5m

CT:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

I:インクリメンタル

200:2000mm

オプション表参照

50:500mm

オプション表参照

40:400mm

オプション表参照

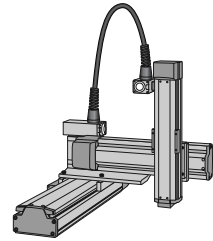
T2:SCON

9L:5m

CT:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル(※3) CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

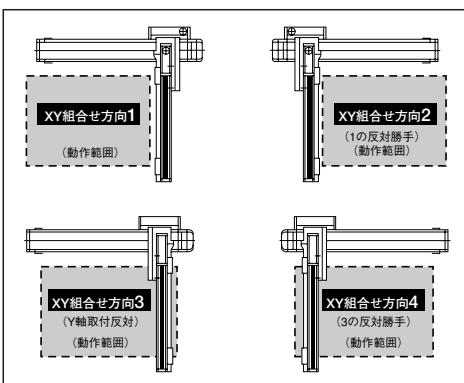
※3 BD□HB2□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BD HB2

可搬質量 (kg) (注3)

■BD HB2H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

■BD HB2M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0			8.4	
	300	8.6			7.3	
	400	7.6			6.3	

■BD HB2L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD HB2H

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BD HB2M

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—

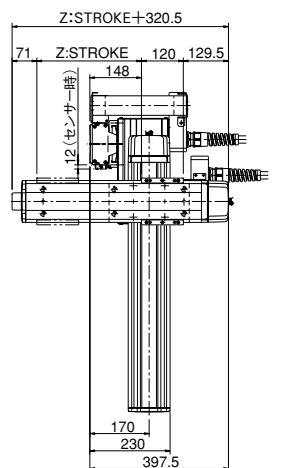
■BD HB2L

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

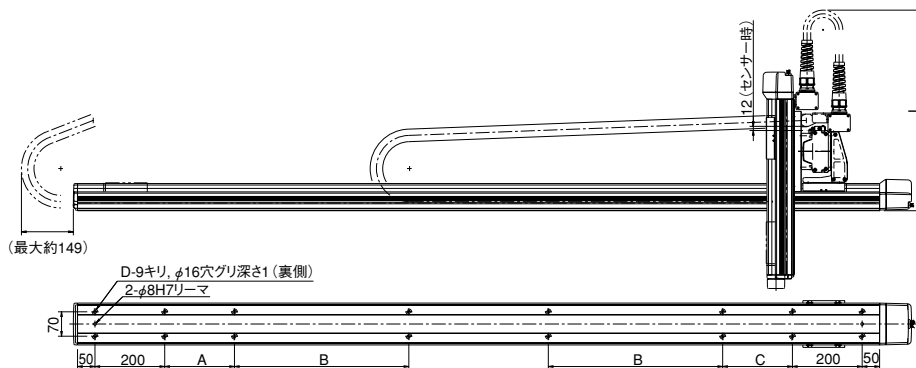
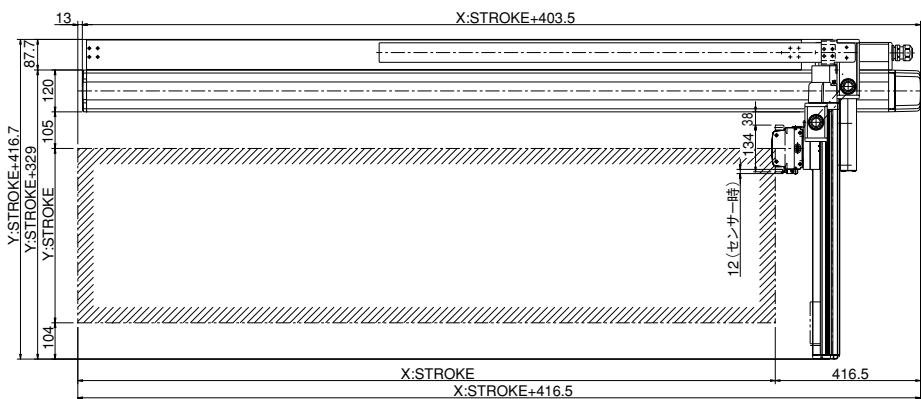
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



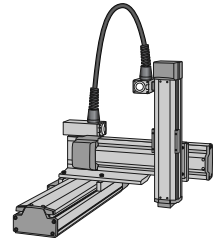
X st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BD□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BD□HB3□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	□ - BD□HB3□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション 2軸ストローク・オプション 3軸ストローク・オプション 高コントローラ
1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション
3軸ストローク・オプション	高コントローラ
ケーブル長	Y軸ケーブル Z軸ケーブル
SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ	



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向 (※1)	Z軸タイプ (※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル (※3) CT : ケーブルベア (標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

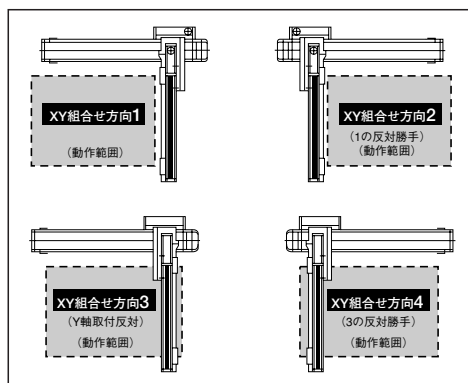
※3 BD□HB3□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみを設定となります。

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下さい。
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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20- (ストローク)	→P20
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20- (ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10- (ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度は0.3Gが上限となります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BD HB3

可搬質量 (kg) (注3)

■BD HB3H

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

■BD HB3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD HB3H

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—

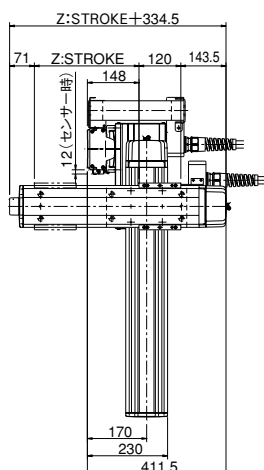
■BD HB3M

	ストローク									
	100~400	500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

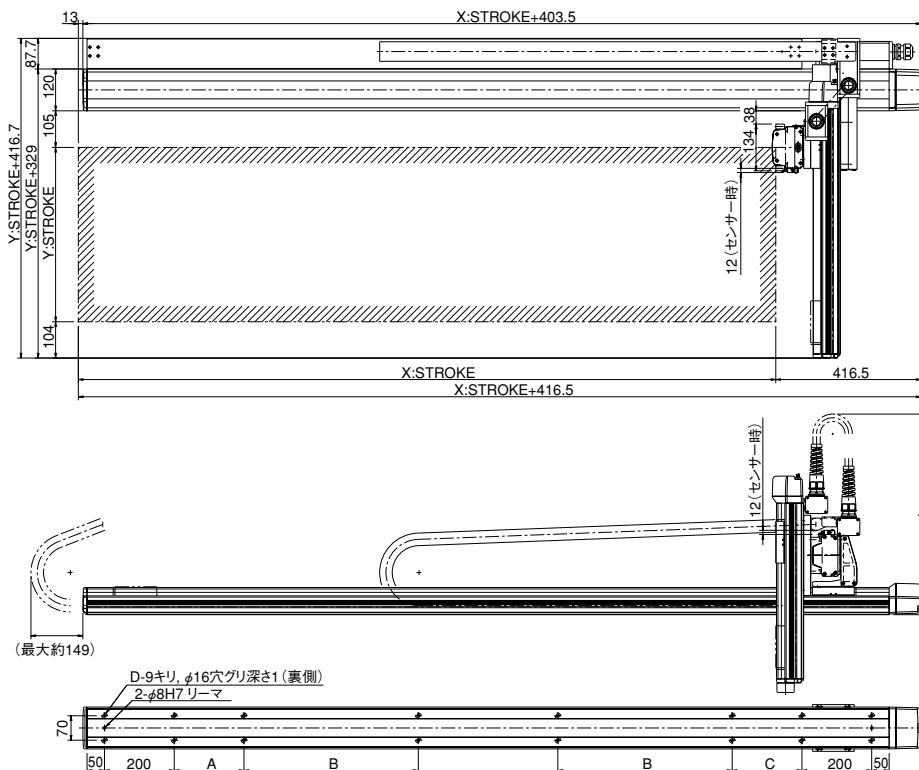
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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 st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

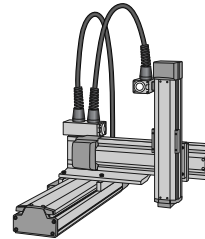
Y st	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE□HB1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸・Z軸	2軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表	A:アクリリット	30:300mm	下記	20:200mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC:自立ケーブル	CT:ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	I:インクリメンタル	100:1000mm	オプション表	70:700mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CTM:ケーブルベアMサイズ	CTL:ケーブルベアLサイズ
							SSEL	□L:長さ指定	CTM:ケーブルベアMサイズ	CTL:ケーブルベアLサイズ
							XSEL-P/Q		CTLX:ケーブルベアXLサイズ	



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1 L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1 L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1 L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1 L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm └ 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTLX : ケーブルベアXLサイズ

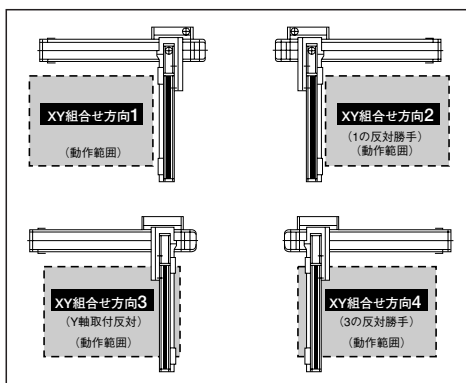
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-400-20 (ストローク)	→P26
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-20 (ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16/8/4 (ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm (H)、8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB1H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

■BE□HB1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

■BE□HB1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB1H

	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	—	—	1000						830	690	
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	800					—	—	—	—	—	

■BE□HB1M

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690
Y軸	—	1000						—	—	—
Z軸	400					—	—	—	—	—

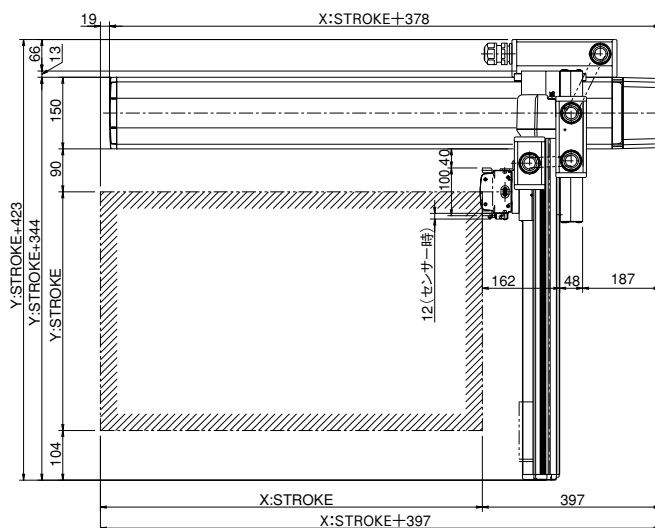
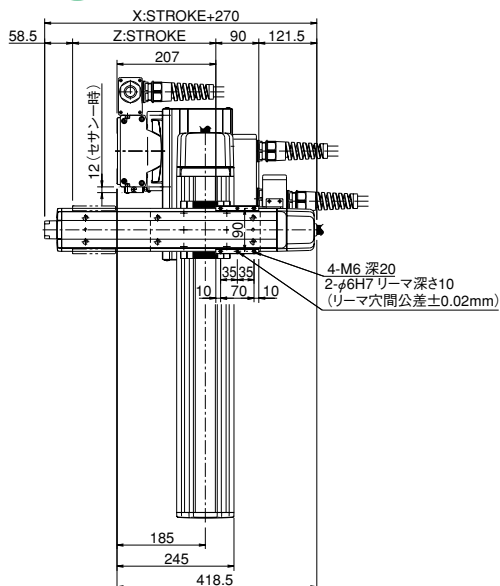
■BE□HB1L

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690
Y軸	—	1000						—	—	—
Z軸	200					—	—	—	—	—

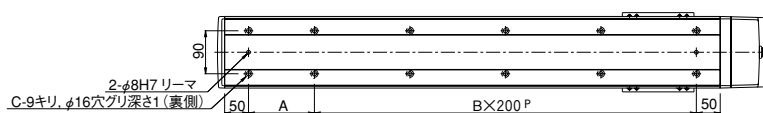
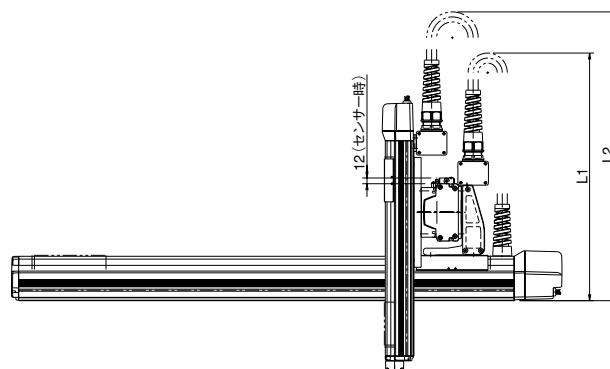
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB2□

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

■BE□HB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

■BE□HB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB2H

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690
Y軸	—	1000						—	—	—
Z軸	1000					—	—	—	—	—

■BE□HB2M

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690
Y軸	—	1000						—	—	—
Z軸	500					—	—	—	—	—

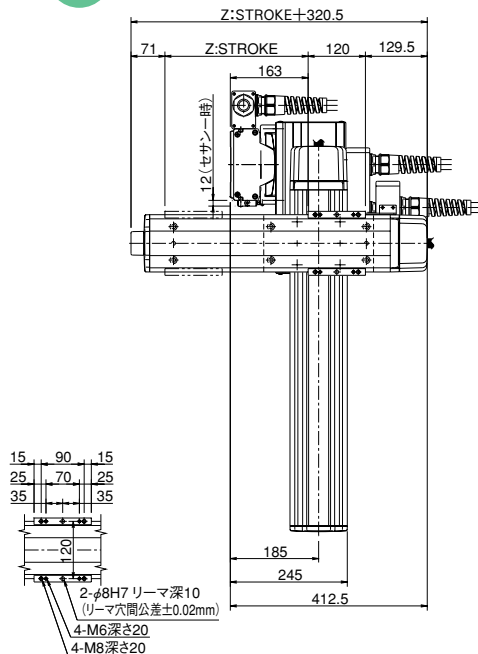
■BE□HB2L

	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	－	－	1000						830	690
Y軸	－	1000						－	－	－
Z軸	250					－	－	－	－	－

寸法図

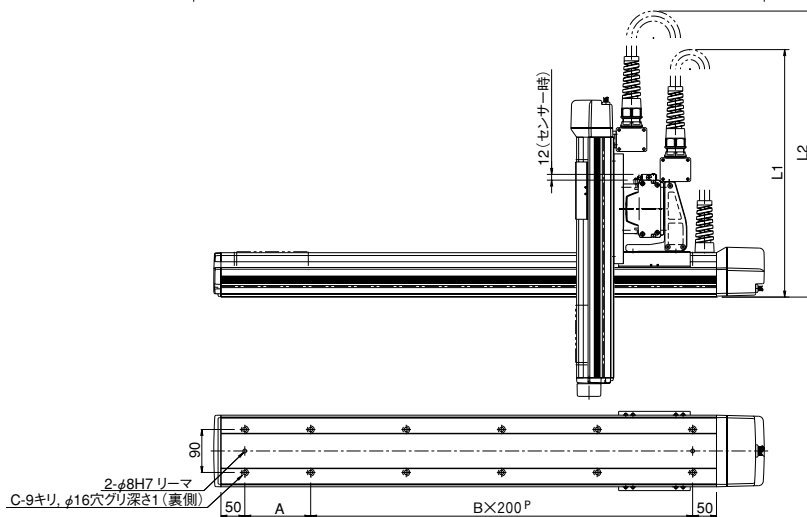
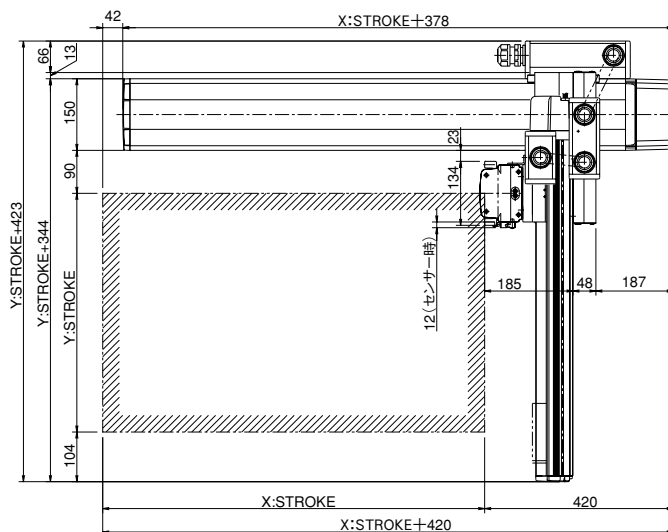
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE□HB3□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE□HB3□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BE□HB3□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

30:300mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

100:1000mm

オプション表参照

70:700mm

オプション表参照

50:500mm

オプション表参照

T2:SCON

3L:5m

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

100:1000mm

オプション表参照

70:700mm

オプション表参照

50:500mm

オプション表参照

T2:SCON

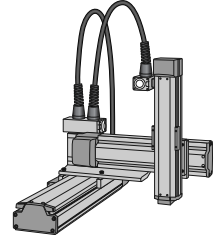
3L:5m

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

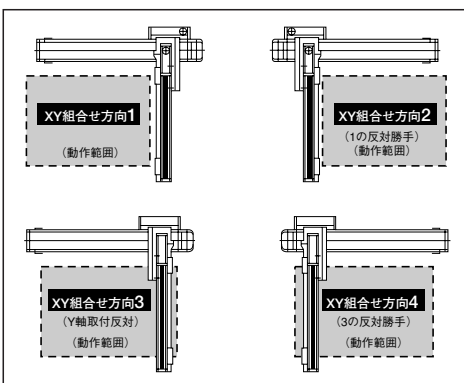
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB3□

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

■BE□HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HB3H

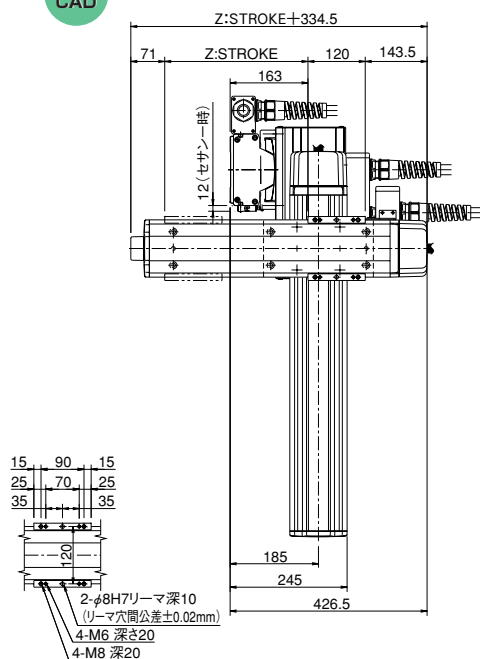
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690
Y軸	—	1000						—	—	—
Z軸	1000				—	—	—	—	—	—

■BE□HB3M

	ストローク										
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	500					—	—	—	—	—	

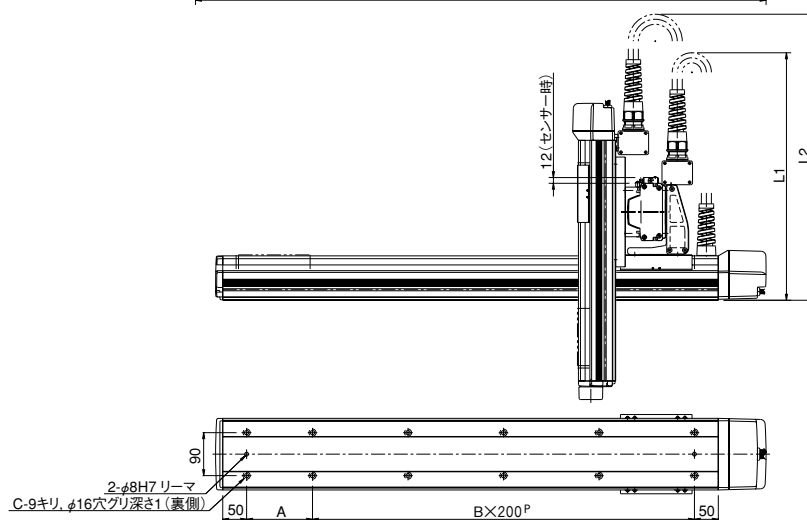
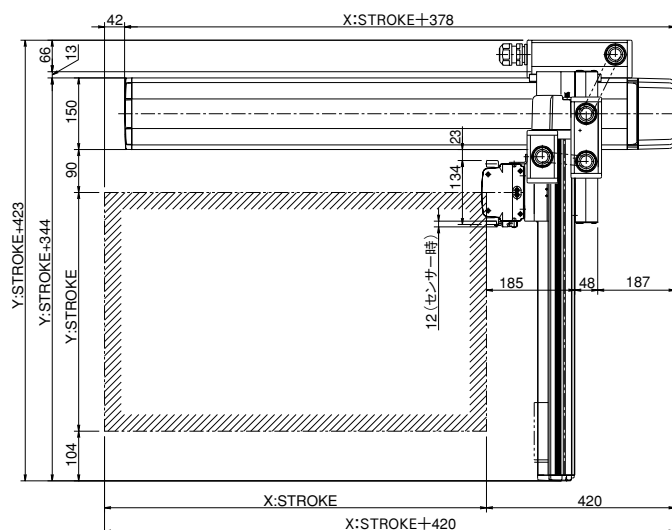
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



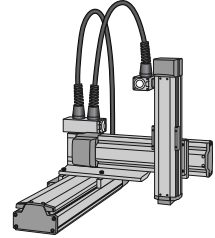
X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE□MB2□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	□ - BE□MB2□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表
ICSPA3高精度3軸仕様	参照
エンコーダ種類	1軸ストロークオプション
A:アブリット	30:300mm
I:インクリメンタル	100:1000mm (100mm毎)
1軸ストロークオプション	2軸ストロークオプション
20:200mm	10:100mm
下記オプション表	下記オプション表
70:700mm (100mm毎)	50:500mm (100mm毎)
3軸ストロークオプション	高コントローラ
T1:XSEL-J/K	T2:SCON
ケーブル長	ケーブル配線
3L:3m	5L:5m
SC:自立ケーブル	CT:ケーブルベア(標準)
CTM:ケーブルベアMサイズ	CTL:ケーブルベアLサイズ
CTLX:ケーブルベアXLサイズ	



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTLX : ケーブルベアXLサイズ

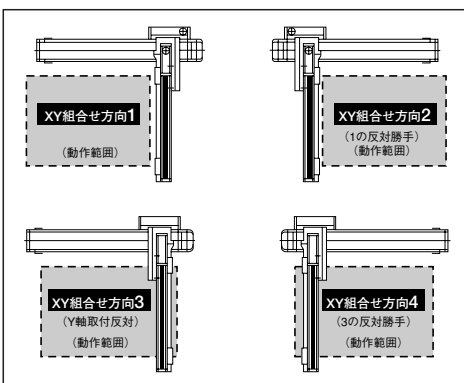
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE MB2

可搬質量 (kg) (注3)

BE MB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

BE MB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

BE MB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BE MB2H

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸		-	-			500			470	385	320
Y軸		-		500			480	-	-	-	-
Z軸		1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BE MB2M

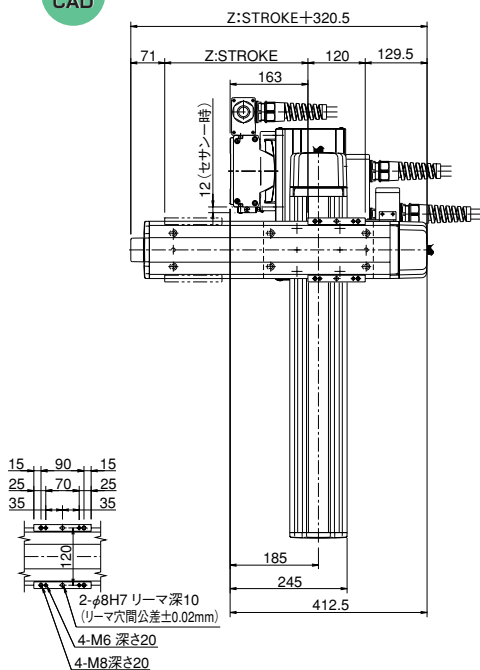
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸		-	-			500			470	385	320
Y軸		-		500			480	-	-	-	-
Z軸		500	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BE MB2L

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸		-	-			500			470	385	320
Y軸		-		500			480	-	-	-	-
Z軸		250	-	-	-	-	-	-	-	-	-

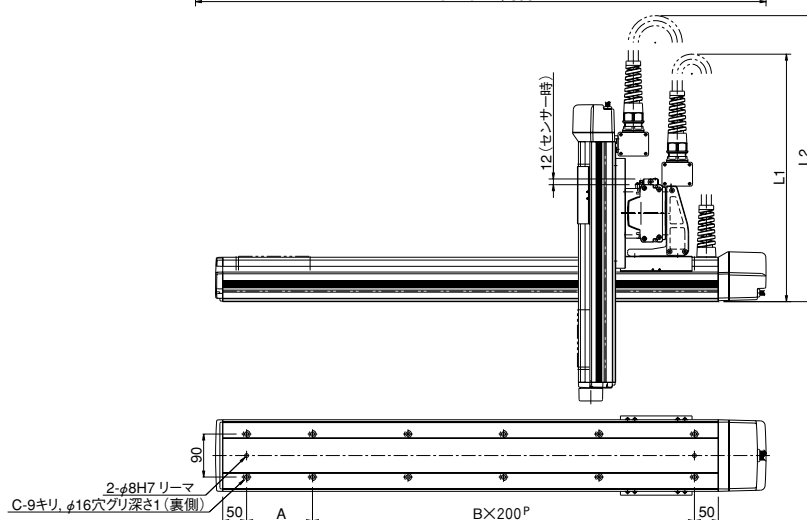
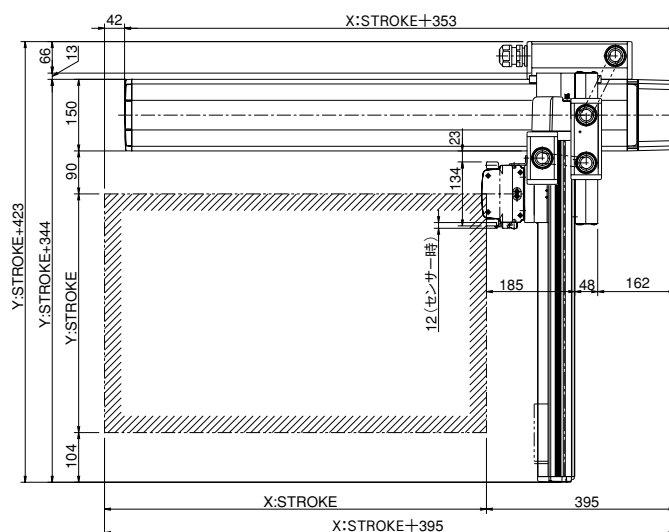
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE

MB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BE

MB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表

参照

A:アクリリット

30:300mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC

自立ケーブル

CT

ケーブルベア(標準)

CTM

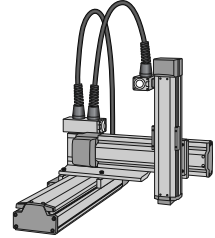
ケーブルベアMサイズ

CTL

ケーブルベアLサイズ

CTXL

ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE1MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE2MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE3MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-BE4MB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

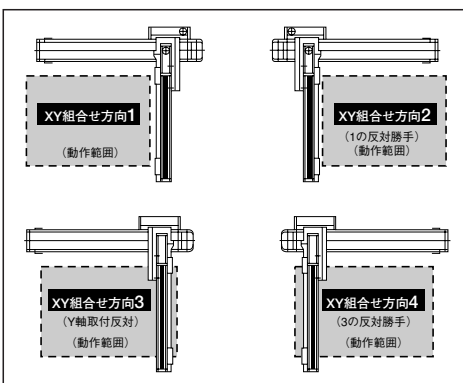
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM-□-200-10-(ストローク)	→P25
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-10-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE MB3

可搬質量 (kg) (注3)

BE MB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BE MB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

BE MB3H

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500				470				
Y軸	—	500				480	—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—	—	—

BE MB3M

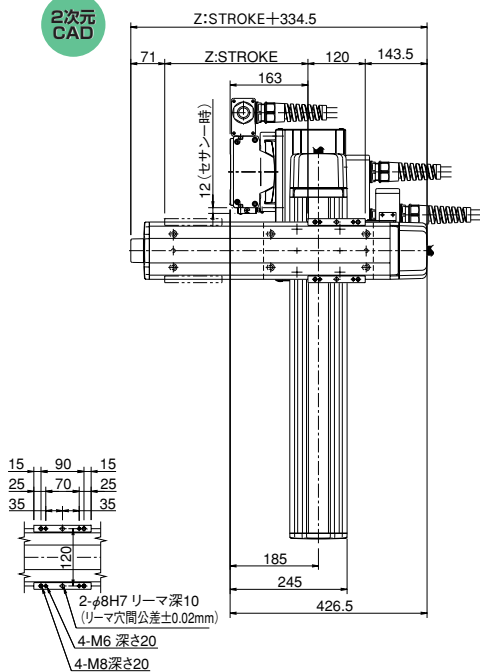
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500				470				
Y軸	—	500				480	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

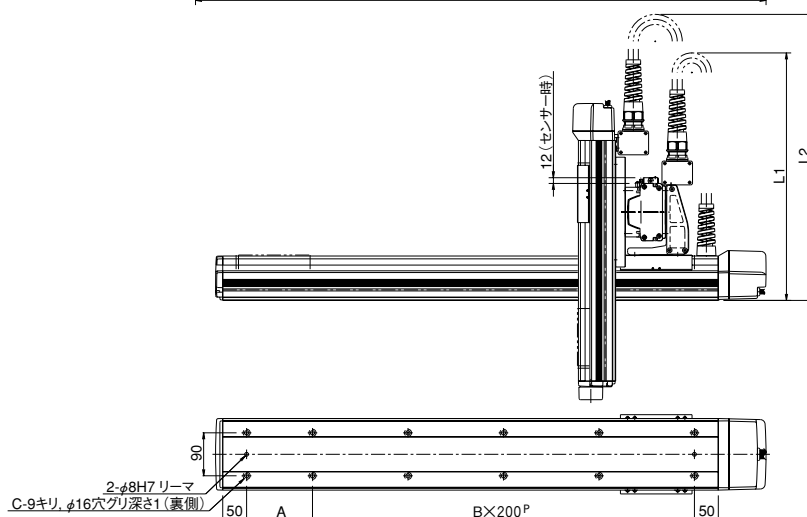
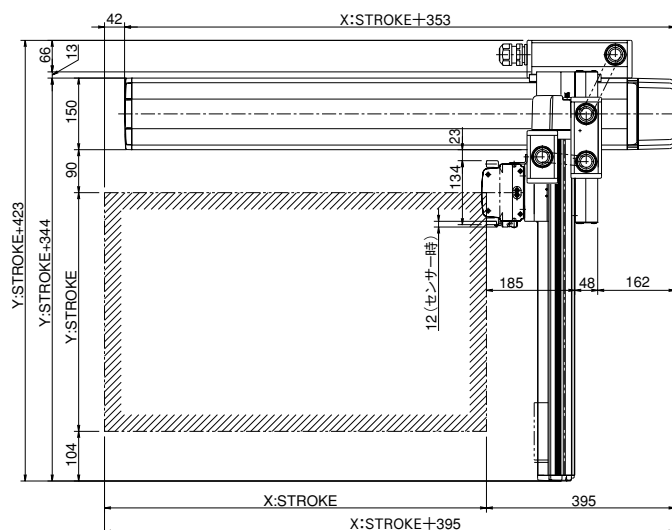
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



Z軸スライド詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X st	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

Y st	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3[ICSPA3]-BF□HB1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HB1H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

■BF□HB1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

■BF□HB1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■BF□HB1H

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	800			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HB1M

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

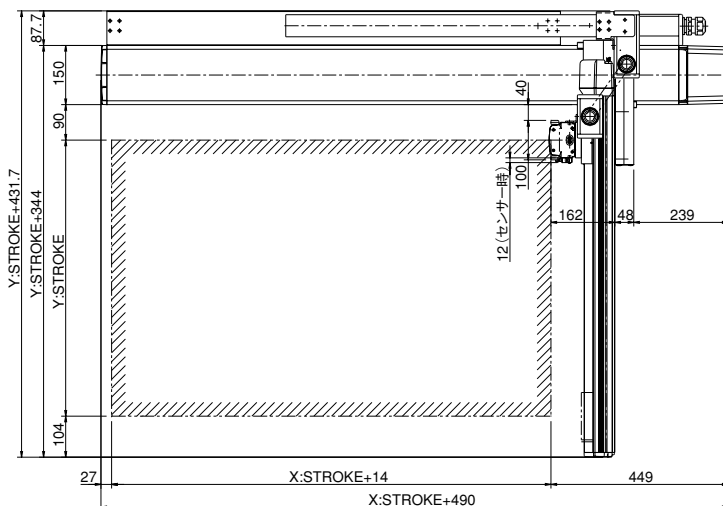
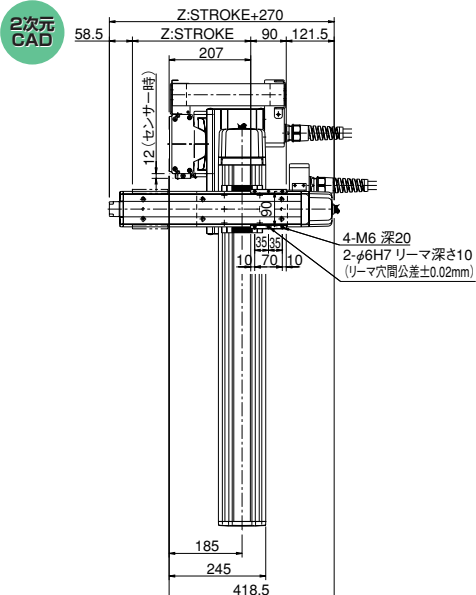
■BF□HB1L

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

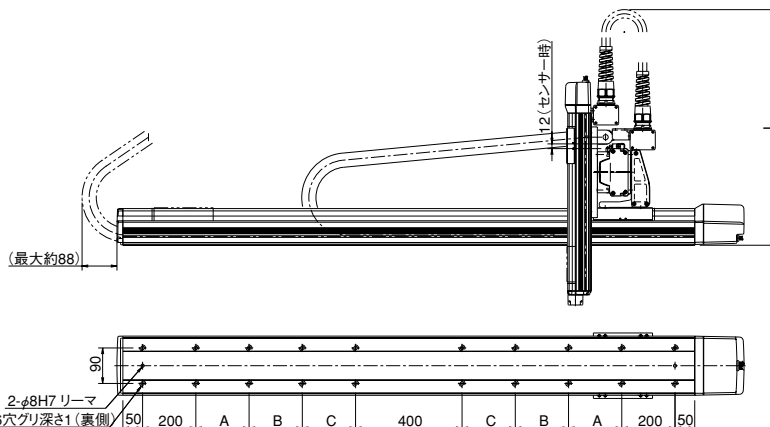
※下図はXY組合せ方向1の図面です。

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を
 変更の場合は返却調整が必要ですのでご注
 意下さい。

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB2□

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HB2H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

■BF□HB2M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0					7.9
	400	9.0					6.9
	500	9.0					5.8

■BF□HB2L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HB2H

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HB2M

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

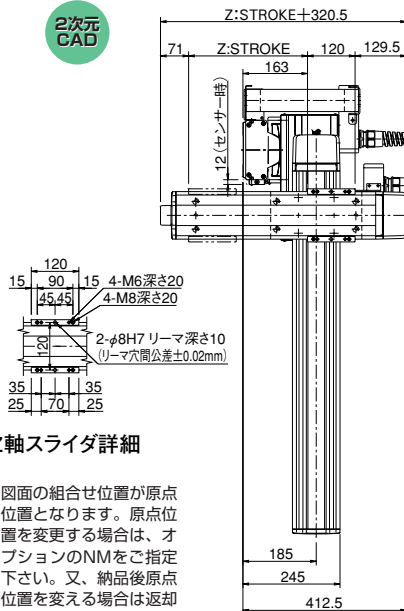
■BF□HB2L

	ストローク																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000				—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

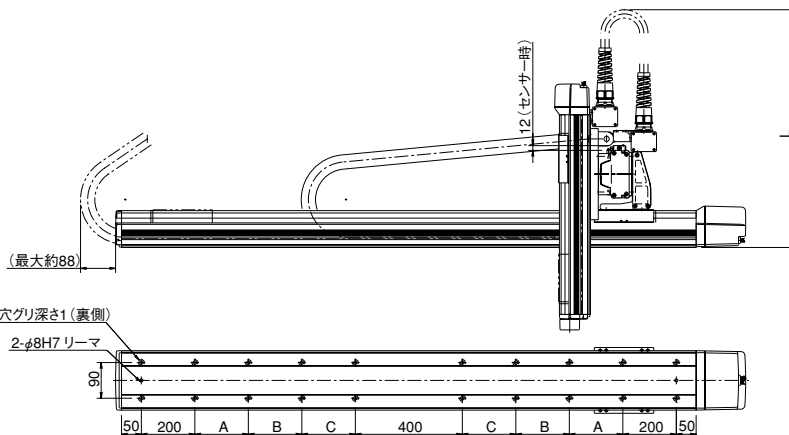
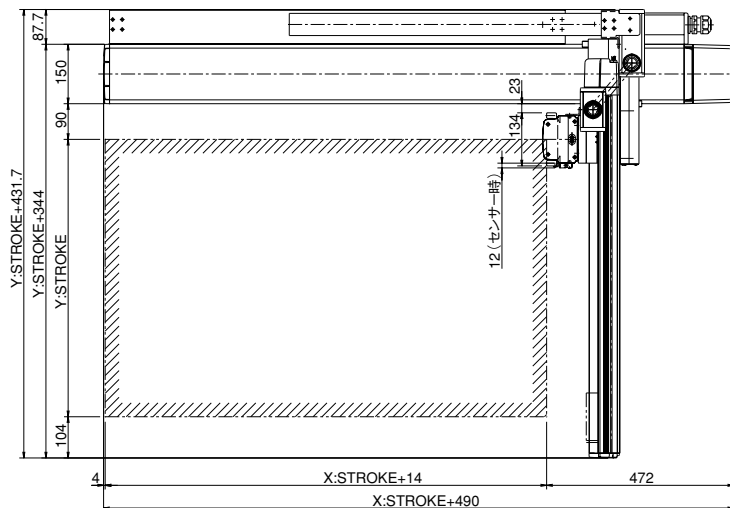
2次元
CAD

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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下さい。

X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3-BF□HB3□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-BF□HB3□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BF□HB3□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸目ストローク・オプション

2軸目ストローク・オプション

3軸目ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

I:インクリメンタル

100:1000mm

250:2500mm

下記

オプション表参照

20:200mm

70:700mm

10:100mm

50:500mm

下記

オプション表参照

T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL

XSEL-P/Q

3L:3m

5L:5m

□L:長さ指定

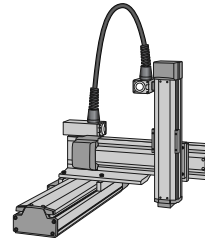
SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル(※3) CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

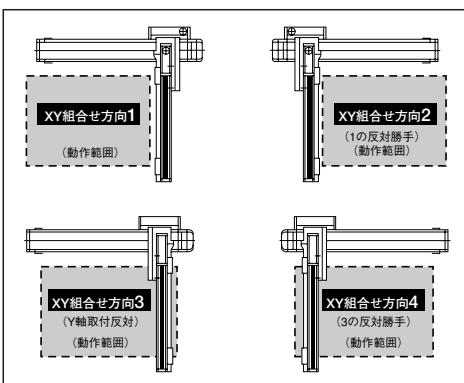
※3 BF□HB3□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM□-□400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA [ISPA] -MYM□-□200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -MXM□-□200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB3□

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

■BF□HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HB3H

		ストローク															
		100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

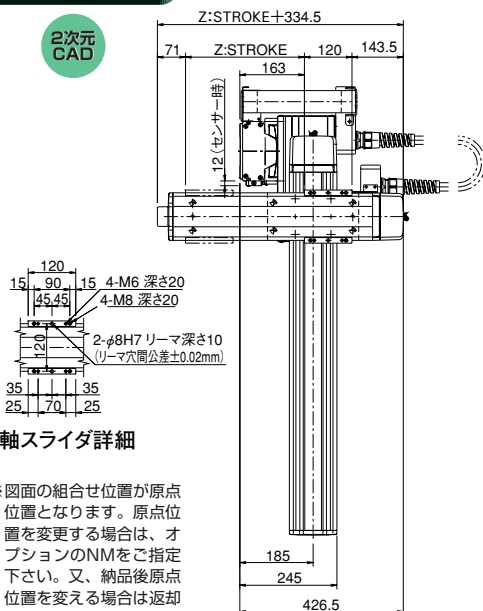
■BF□HB3M

		ストローク															
		100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	—	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

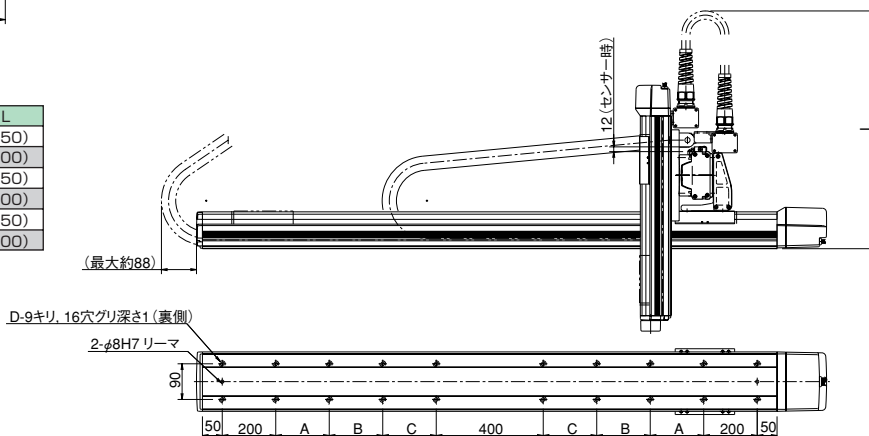
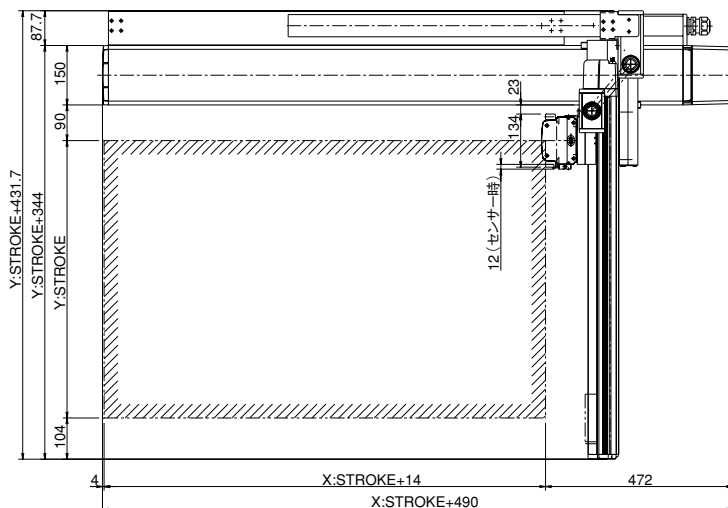
2次元
CAD

Z軸スライダ詳細

※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をご指定下さい。又、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 st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

Y st	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSPA3-B1NHB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ
X軸高速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA3- B1NHB3 - - - - - T2 - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 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 - 腕コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル - Z軸ケーブル

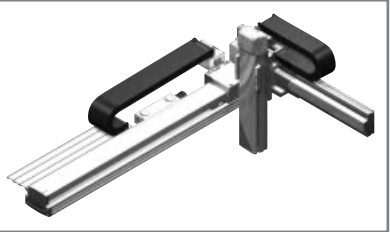
ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照 A:アクリリウム 50:500mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

出 仕 オプション表 出 仕 オプション表 出 仕 オプション表 出 仕 オプション表 SSEL 5L:5m

I:インクリメンタル 220:2200mm 参照 70:700mm 参照 50:500mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定

仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

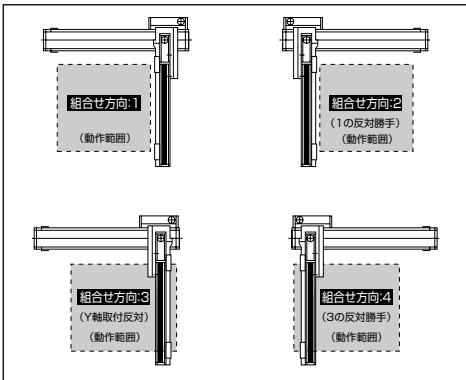


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B1N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B1N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ 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	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/40mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。
※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。
NT1: 直交組合せ方向1と3の場合に記入
NT2: 直交組合せ方向2と4の場合に記入
※<>内はZ軸中速仕様の場合です。
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。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注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。

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
 標準は3mから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。
 (注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。

456

ICSPA3-B2N HB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ
X軸ロングストローク高速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA3- B2N HB3 - - - - - T2 - - - -

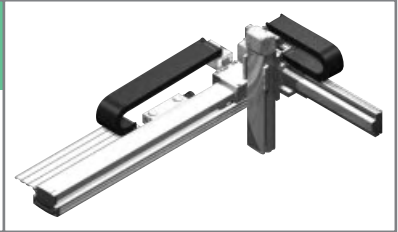
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - X軸ストローク・オプション - Y軸ストローク・オプション - Z軸ストローク・オプション - 腕コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル配線 - Z軸ケーブル配線

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照 A:アクリリウム 225/2250mm 下記 20/200mm 下記 10/100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

出 世 オプション表 50/500mm 参照 SSSEL 5L:5m

I:インクリメント 300/3000mm 参照 70/700mm 参照 50/500mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定

仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)



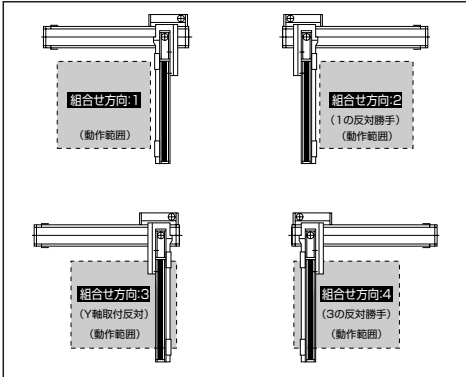
※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B2N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B2N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアスー体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注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。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMXS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。
※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。
NT1: 直交組合せ方向1と3の場合に記入
NT2: 直交組合せ方向2と4の場合に記入
※<>内はZ軸中速仕様の場合です。
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。

ICSPA3-B2N□HB3□

可搬質量 (kg)

■B2N□HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0			8.2	7.2	6.2
	~200	9.0			8.3	7.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

■B2N□HB3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.2	10.2	9.2	8.2	7.2	6.2
	~200	10.2	9.3	8.3	7.2	6.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

ストローク別最高速度 (mm/s)

■B2N□HB3H

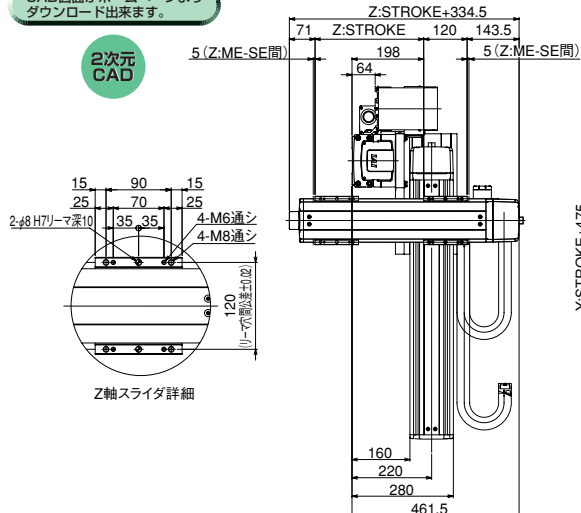
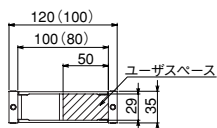
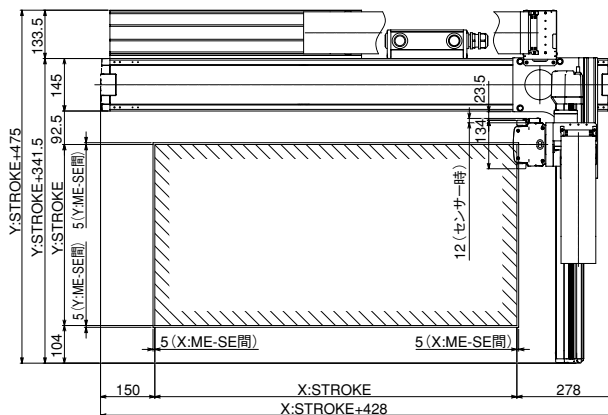
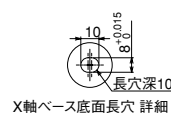
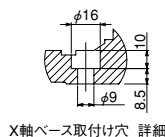
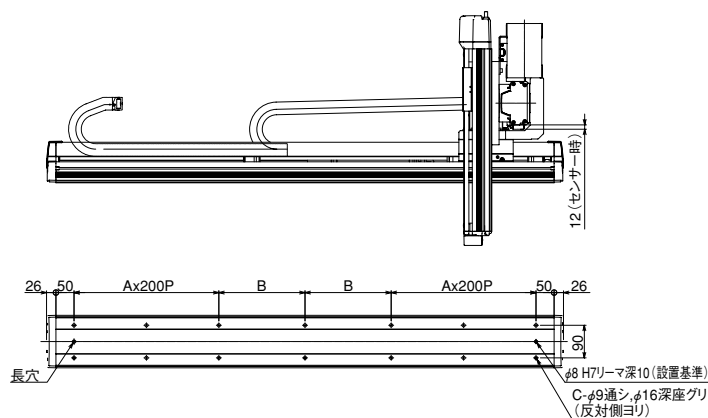
		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	—	—	—	—	—	—	—	—	2400
Y軸	—	1200							—
Z軸	1200				—	—	—	—	—

■B2N□HB3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	2250~3000
X軸	—	—	—	—	—	—	—	—	2400
Y軸	—	1200							—
Z軸	600				—	—	—	—	—

寸法図

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
CADME:メカエンド
SE:ストロークエンドケーブルベース断面図
※ () 寸法はYZ間のケーブルベース

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

ICSPA3-B2N

MB3

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ

X軸ロングストローク中速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目

ICSPA3- B2N MB3 - - - - - T2 - - - -

シリーズ - タイプ -

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照

エンコーダ種類

A:アブソリュート

225:2250mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T2:SCON

3L:3m

CT:ケーブルベア(標準)

X軸ストロークオプション

20:200mm

オプション表

70:700mm

参照

50:500mm

参照

Z軸ストロークオプション

10:100mm

オプション表

50:500mm

参照

腕コントローラケーブル長

3L:3m

5L:5m

CT:ケーブルベア(標準)

Y軸ケーブル配線

SSSEL

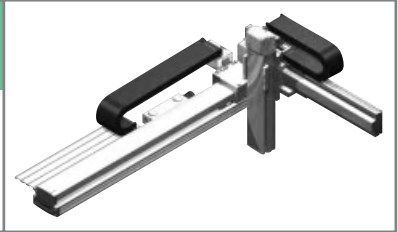
5L:5m

CT:ケーブルベア(標準)

Z軸ケーブル配線

XSSEL-P/Q

□L:長さ指定



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

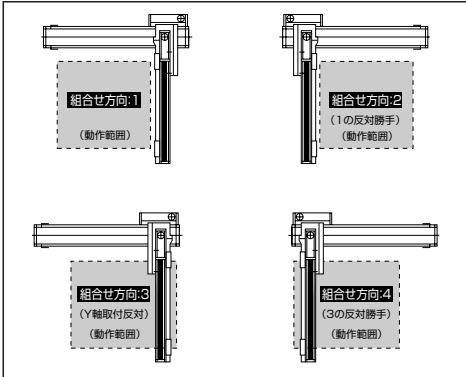
型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA3-B2N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA3-B2N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B2N2MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N2MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B2N3MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N3MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B2N4MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B2N4MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

XY組合せ方向



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	225 : 2250mm 300 : 3000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリーブセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMXS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2: 直交組合せ方向2と4の場合に記入

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注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。

IAI

総合カタログ 2009

お問い合わせは 0800-888-0088

ICSPA3-B1L

HB3

直交ロボット 大型リニア+ISA3軸組合せ

X軸シングルスライダタイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目

ICSPA3- B1L HB3 - - - - - T2 - - - -

シリーズ - タイプ -

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

1:インクリメンタル 105:1050mm 下記仕様

415:4155mm (135mm毎)

20:200mm 下記オプション表

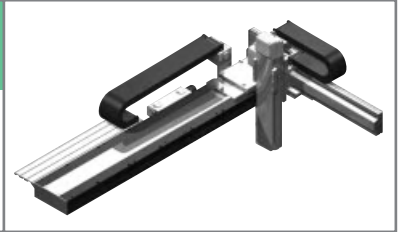
40:400mm (50mm毎)

10:100mm 下記オプション表

40:400mm (50mm毎)

T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

SSSEL 5L:5m XSSEL:P/Q □L:長さ指定



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
インクリ	1	H	ICSPA3-B1L1HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L1HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	2	H	ICSPA3-B1L2HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L2HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	3	H	ICSPA3-B1L3HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L3HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
	4	H	ICSPA3-B1L4HB3H-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA3-B1L4HB3M-I-①L-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

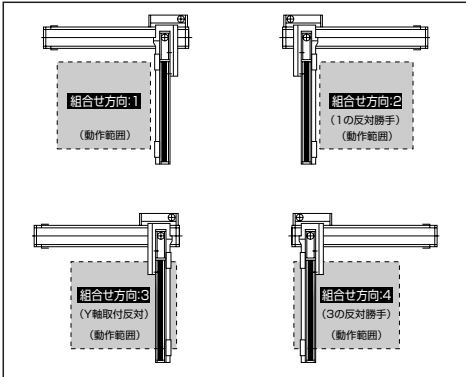
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	105:1050mm 415:4155mm
②	Y軸ストローク (注1)	20:200mm 40:400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT:ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y/Z軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	Y/Z軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定

共通仕様

駆動方式	X軸:リニアサーボモータ Y軸:ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸:±0.005mm Y軸:±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸:リニアガイド Y/Z軸:ベース一体型ガイド
ベース	X軸:材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y/Z軸:材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20<10>mm

※く>内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3)定格加速度はX軸が1G、Y軸/Z軸が0.3Gです。Y軸は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。(加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SS-I400-(ストローク)-T2-L-①
Y軸	ISPA-MYM-I200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MXM-I200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①にはNT1かNT2が入ります。

NT1:直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2:直交組合せ方向2と4の場合に記入

※く>内はZ軸中速仕様の場合です。

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。

ICSPA3-B1L HB3

可搬質量(kg)

■ B 1 L □ HB 3 H

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	9.0			7.2	5.0
	~200	9.0	8.9		6.3	4.0
	~300	9.0	7.9		5.3	3.0
	~400	8.2	6.9		4.3	2.0

ストローク別最高速度(mm/s)

■B1L□HB3H

	ストローク				
	100	200	300	400	1050~4155
X軸	—	—	—	—	2500
Y軸	—	1200			—
Z軸	1200				—

■ B 1 L □ HB3M

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	11.2	9.0		7.2	5.0
	~200	10.2	8.9		6.3	4.0
	~300	9.2	7.9		5.3	3.0
	~400	8.2	6.9		4.3	2.0

■B1L□HB3M

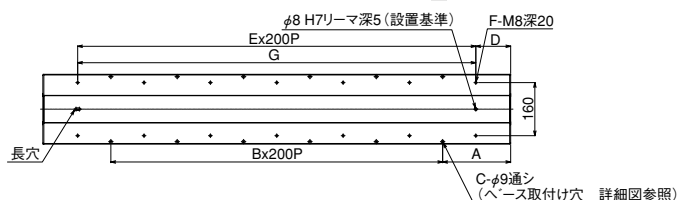
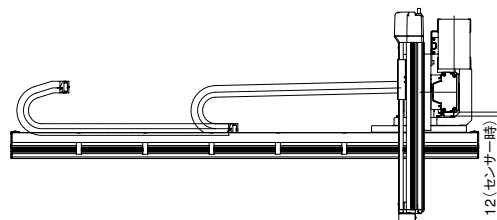
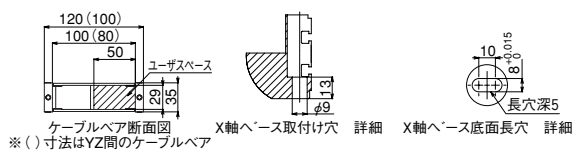
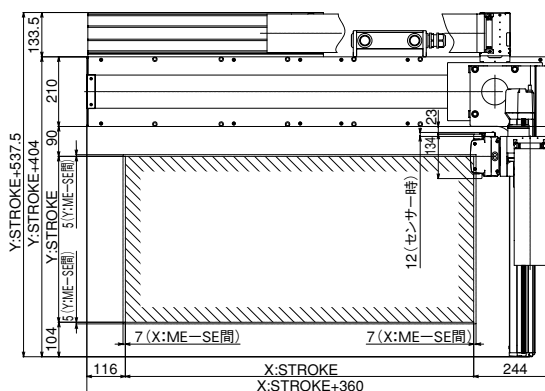
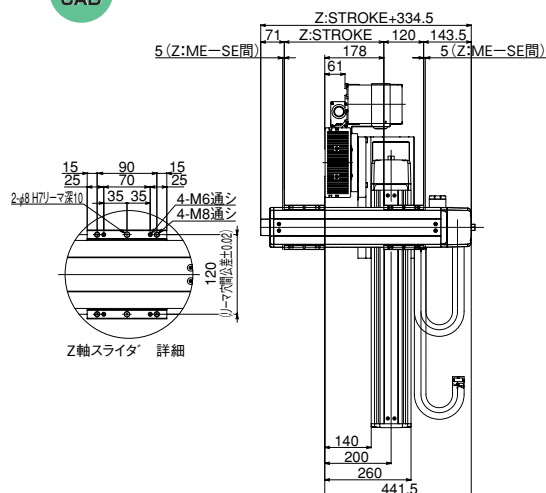
	ストローク				
	100	200	300	400	1050～4155
X軸	—	—	—	—	2500
Y軸	—	1200			—
Z軸	600				—

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

2次元



Xストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xストローク	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

直交ロボット

IK2

ICSA3
ICSPA3

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

I-スキャラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

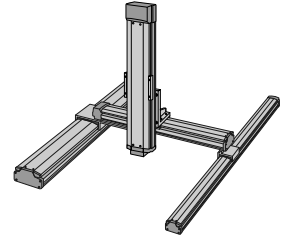
ICSA3-G1JHB1

ICSPA3-G1JHB1

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHB1□ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アナログ出力 I:インクリメンタル出力	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	50:500mm 70:700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-G1JHB1L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm └ 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA]-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-0-0-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA [ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3[ICSPA3]-G1JHB1

可搬質量(kg) (注3)

■G1JHB1H

		Y軸ストローク		
Z軸 ストローク	100	500	600	700
	200	3.0		
	300	3.0		
	400	3.0		
	500	3.0		
	600	3.0		

■G1JHB1M

		Y軸ストローク		
Z軸 ストローク	100	500	600	700
	200	6.0		
	300	6.0		
	400	6.0		
	500	6.0		
	600	6.0		

■G1JHB1L

		Y軸ストローク		
Z軸 ストローク	100	500	600	700
	200	14.0		
	300	14.0		
	400	14.0		
	500	14.0		
	600	14.0		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G1JHB1H

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	800	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHB1M

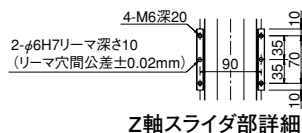
	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHB1L

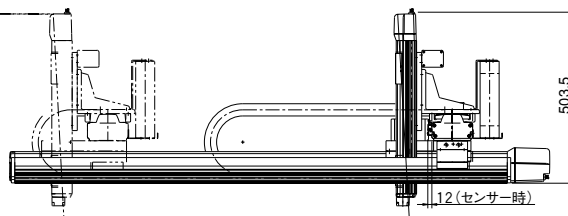
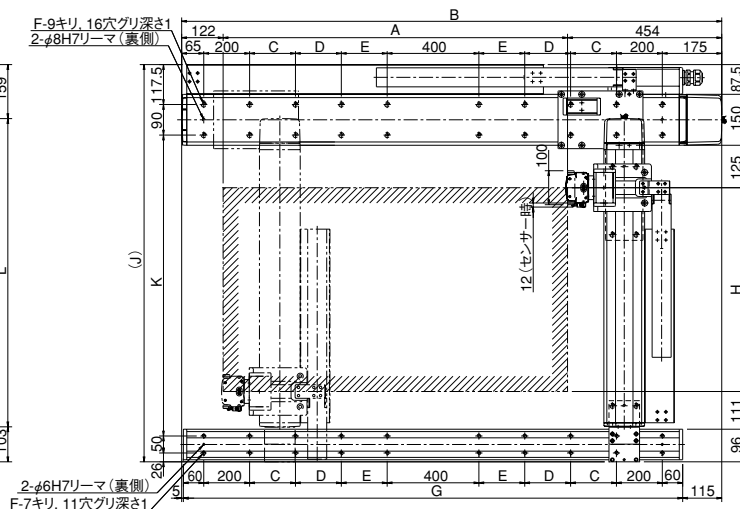
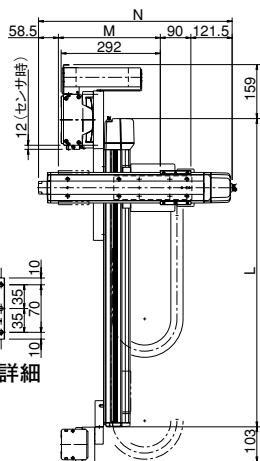
	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

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

※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をご指定下さい。又、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下さい。



X軸寸法

ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	
1800	1814	2390	675	0	16	2270	
1900	1914	2490	725	0	16	2370	
2000	2014	2590	775	0	16	2470	
2100	2114	2690	825	0	20	2570	
2200	2214	2790	875	0	20	2670	
2300	2314	2890	925	0	20	2770	
2400	2414	2990	975	0	20	2870	
2500	2514	3090	1025	0	20	2970	

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	370
200	200	470
300	570	300
400	400	670
500	500	770
600	600	870

IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

I-Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

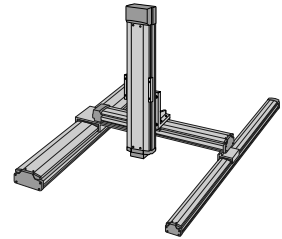
ICSA3-G1JHB2

ICSPA3-G1JHB2

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHB2□ - □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アナログ出力 I:インクリメンタル 出力	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	50:500mm 70:700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2L-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHB2L-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50:500mm 70:700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
④	適応 コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/20mm(H)、10mm(M)、5mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-MXM-□-100-20/10/5-(ストローク)-B	→P18

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3[ICSPA3]-G1 JHB2

可搬質量(kg)(注3)

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	3.5		
	200	3.5		
	300	3.5		
	400	3.5		
	500	3.5		
	600	3.5		

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	19.0		
	500	18.8		
	600	17.8		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

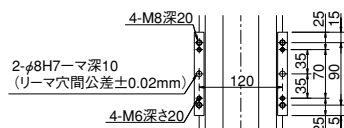
[illegible][illegible][illegible]

寸法図

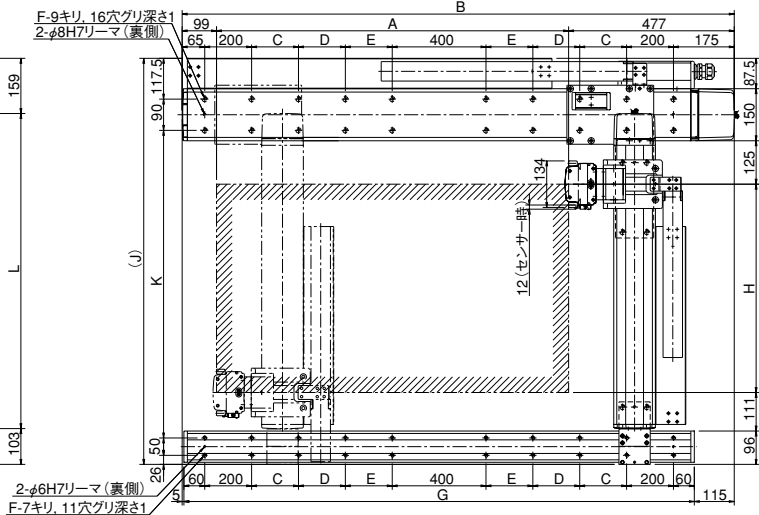
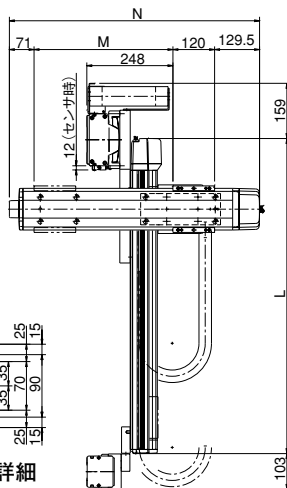
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



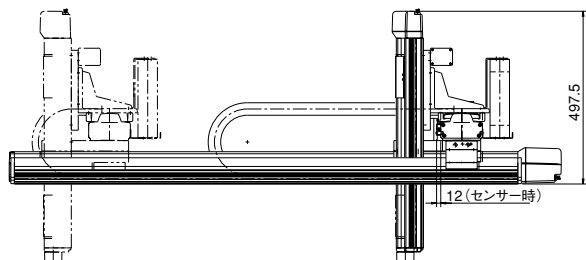
Z軸スライダ部詳細



入庫入ローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270
1900	1914	2490	200	525	0	16	2370
2000	2014	2590	200	575	0	16	2470
2100	2114	2690	200	200	425	20	2570
2200	2214	2790	200	200	475	20	2670
2300	2314	2890	200	200	525	20	2770
2400	2414	2990	200	200	575	20	2870
2500	2514	3090	200	200	625	20	2970

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸ストローク	M	N
100	100	420.5
200	200	520.5
300	570	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5



ICSA3/ICSPA3-G1JHB2□

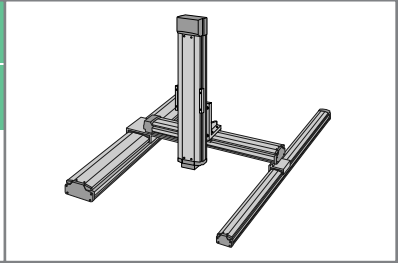
ICSA3-G1JHB3

ICSPA3-G1JHB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - G1JHB3 □ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アナログ出力 I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	50:500mm 70:700mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	50 : 500mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[0.02mm以下]
ガイド	ベアス一体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

可搬質量(kg)(注3)

■ G1 JHB3M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	18.7		
	500	17.6		
	600	16.6		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

G1 JHB3H

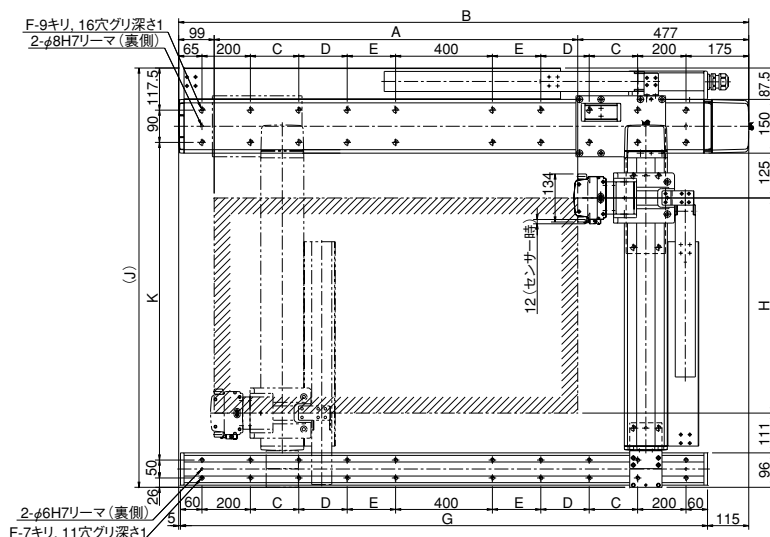
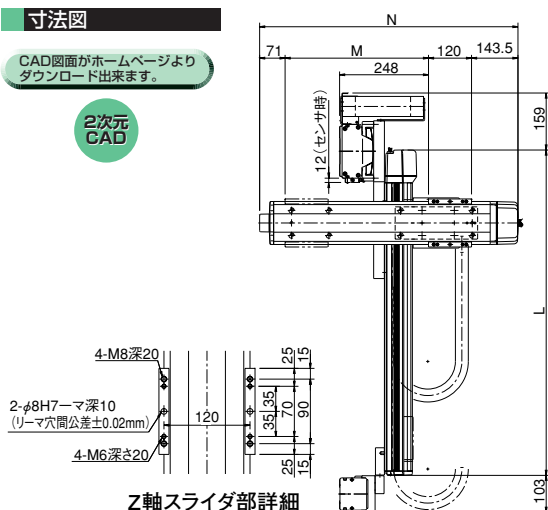
[illegible]

G1JHB3M

[illegible]

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

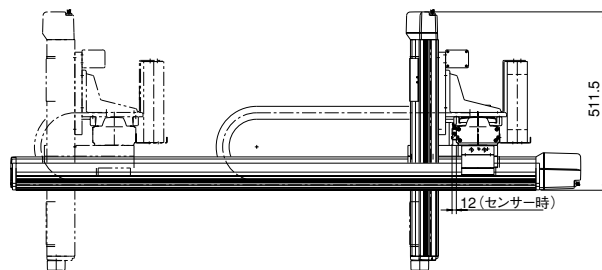


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

機種・DQ	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270
1900	1914	2490	200	525	0	16	2370
2000	2014	2590	200	575	0	16	2470
2100	2114	2690	200	200	425	20	2570
2200	2214	2790	200	200	475	20	2670
2300	2314	2890	200	200	525	20	2770
2400	2414	2990	200	200	575	20	2870
2500	2514	3090	200	200	625	20	2970

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸ストローク	M	N
100	100	434.5
200	200	534.5
300	570	634.5
400	400	734.5
500	500	834.5
600	600	934.5



IAI 単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

I-スキャラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

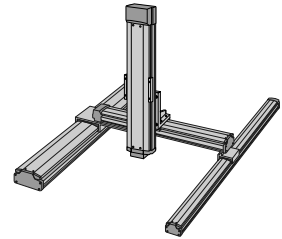
ICSPA6

ICSA3-G2JHB1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

ICSPA3-G2JHB1 □ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ

高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHB1 □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アナログ出力 I:インクリメンタル出力	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向	Z軸タイプ (※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 H-A-①-②-③ B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 M-A-①-②-③ B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 L-A-①-②-③ B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 H-I-①-②-③ B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 M-I-①-②-③ B-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1 L-I-①-②-③ B-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/16mm(H)、8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16/8/4-(ストローク)-B	→P15

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

可搬質量(kg)(注3)

■G2JHB1H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				
	500	3.0				
	600	3.0				

■G2JHB1M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				
	500	6.0				
	600	6.0				

■G2JHB1L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	14.0				
	200	14.0				
	300	14.0				
	400	14.0				
	500	14.0				
	600	14.0				

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

G2JHB1H

[illegible]

■ G2JHB1M

[illegible]

■ G2JHB1L

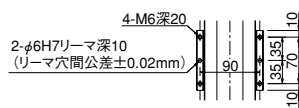
[illegible]

寸法図

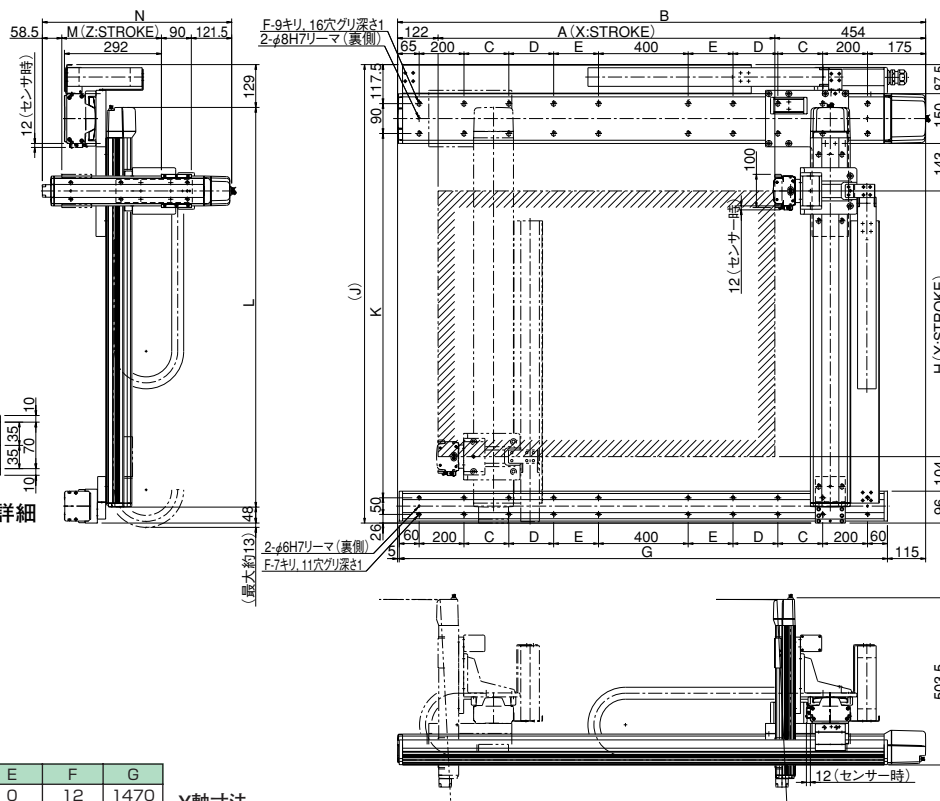
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

入場シドロー	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	200	425	0	16	2170
1800	1814	2390	200	475	0	16	2270
1900	1914	2490	200	525	0	16	2370
2000	2014	2590	200	575	0	16	2470
2100	2114	2690	200	200	425	20	2570
2200	2214	2790	200	200	475	20	2670
2300	2314	2890	200	200	525	20	2770
2400	2414	2990	200	200	575	20	2870
2500	2514	3090	200	200	625	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	370
200	200	470
300	570	570
400	400	670
500	500	770
600	600	870

ICSA3[ICSPA3]-G2JHB2

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHB2H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				
	500	3.5				
	600	3.5				

■G2JHB2M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				
	300	9.0				
	400	9.0				
	500	9.0				
	600	9.0				

■G2JHB2L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	19.0				
	200	19.0				
	300	19.0				
	400	19.0				
	500	18.8				
	600	17.8				

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G2JHB2H

	ストローク														
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHB2M

	ストローク														
	100~600	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHB2L

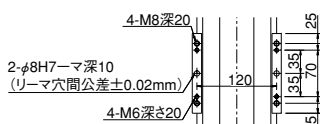
	ストローク														
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

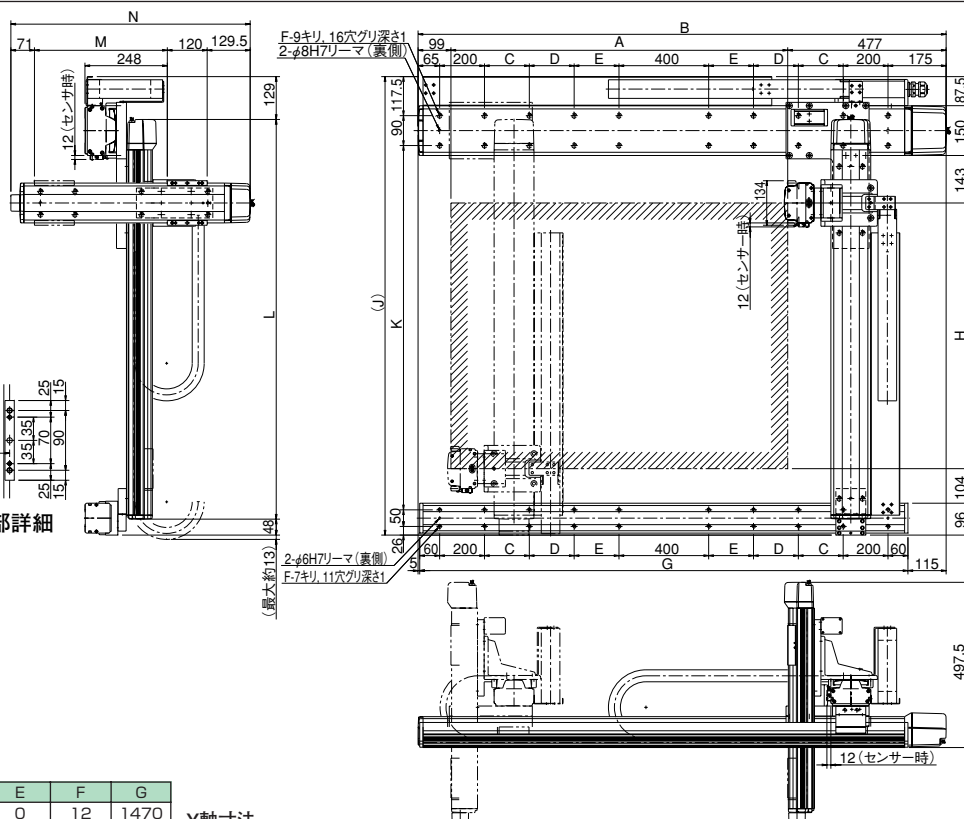
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	0	16	16	2570
2200	2214	2790	875	0	16	16	2670
2300	2314	2890	925	0	16	16	2770
2400	2414	2990	975	0	16	16	2870
2500	2514	3090	1025	0	16	16	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

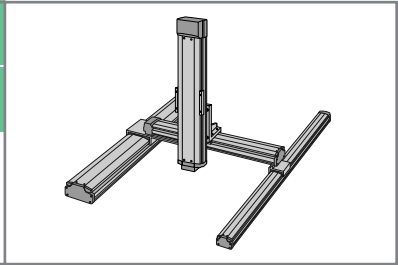
Z軸ストローク	M	N
100	100	420.5
200	200	520.5
300	300	620.5
400	400	720.5
500	500	820.5
600	600	920.5

ICSA3-G2JHB3

ICSPA3-G2JHB3

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸ベース固定タイプ
高精度仕様

■型式項目	□ - G2JHB3 □ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様	下記型式内容表 参照
エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション
A:アナログ I:インクリメンタル	100:1000mm 250:2500mm (100mm毎)
2軸目ストローク・オプション	80:800mm 120:1200mm (100mm毎)
3軸目ストローク・オプション	10:100mm 60:600mm (100mm毎)
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3H-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3M-A-①-②-③B-④-⑤-⑥
インクリ	—	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3H-I-①-②-③B-④-⑤-⑥
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3M-I-①-②-③B-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[0.02mm以下]
ガイド	ベアス一体型
ベアス	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm (H)、10mm (M)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20/10-(ストローク)-B	→P19

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHB3H

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	9.0				
	200	9.0				
	300	9.0				
	400	9.0				
	500	9.0				
	600	9.0				

■G2JHB3M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	19.0				
	200	19.0				
	300	19.0				
	400	18.7				
	500	17.6				
	600	16.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHB3H

	ストローク														
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHB3M

	ストローク															
	100～600	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

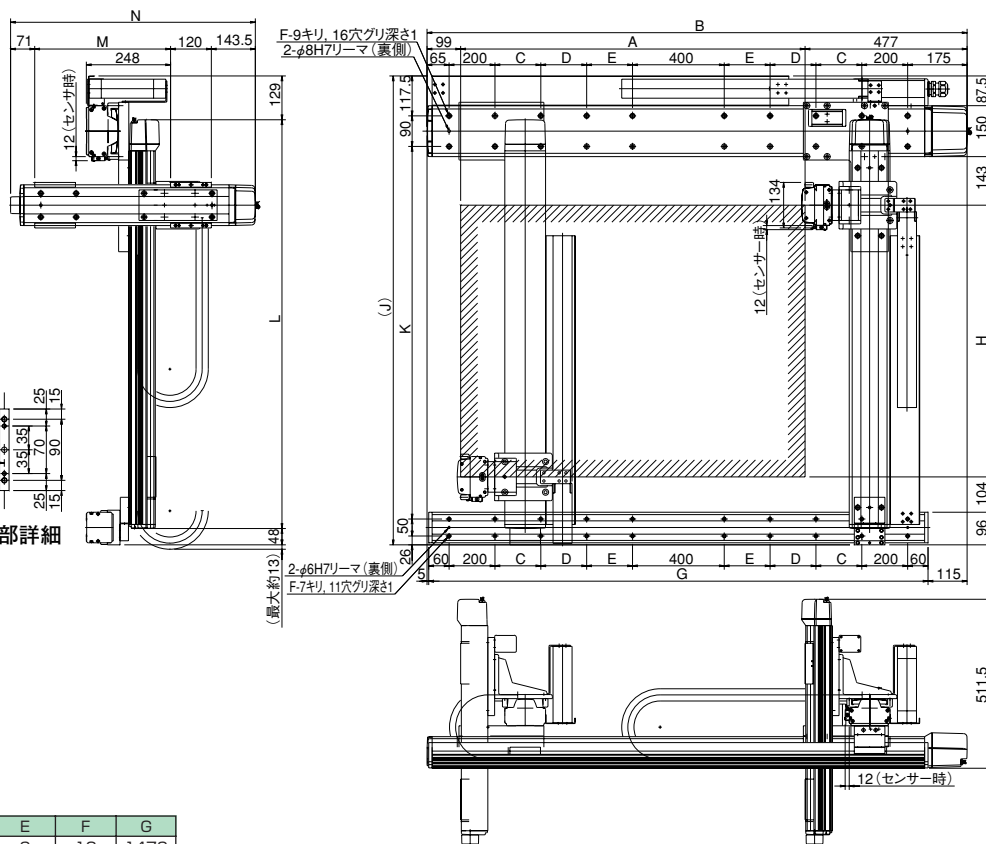
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Z軸スライダ部詳細



X軸寸法

ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	
1800	1814	2390	675	0	16	2270	
1900	1914	2490	725	0	16	2370	
2000	2014	2590	775	0	16	2470	
2100	2114	2690	825	0	20	2570	
2200	2214	2790	875	0	20	2670	
2300	2314	2890	925	0	20	2770	
2400	2414	2990	975	0	20	2870	
2500	2514	3090	1025	0	20	2970	

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

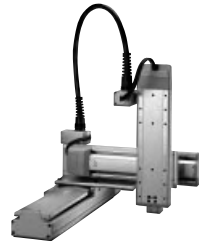
Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N
100	100	434.5
200	200	534.5
300	300	634.5
400	400	734.5
500	500	834.5
600	600	934.5

ICSA3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BA□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	1軸ストローク・オプション	2軸ストローク・オプション	3軸ストローク・オプション	基コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル	Z軸ケーブル
ICSA3標準3軸仕様	参照	参照	A:アブリュート	10:100mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	SC自立ケーブル
ICSPA3高精度3軸仕様	参照	参照	I:インクリメンタル	60:600mm (100mm毎)	参照	40:400mm (100mm毎)	参照	T2:SCON	5L:5m	SC自立ケーブル
						30:300mm (100mm毎)	参照	SSEL	□L:長さ指定	
								XSEL-P/Q		



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

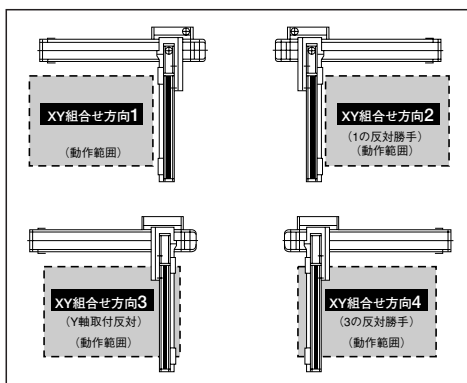
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-8 (ストローク)	→P15
Y軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-8 (ストローク)	→P16
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4 (ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BA□MS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BA□MS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BA□MS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	11.0	7.6	3.6	
	200	10.3	6.9	2.9	
	300	9.6	6.2	2.2	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BA□MS1M

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		400		—	—	—	—

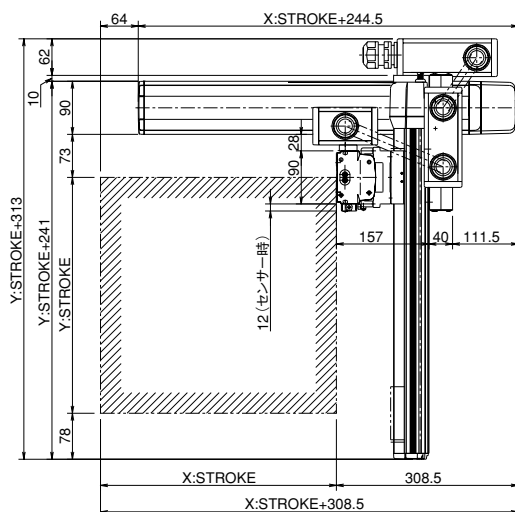
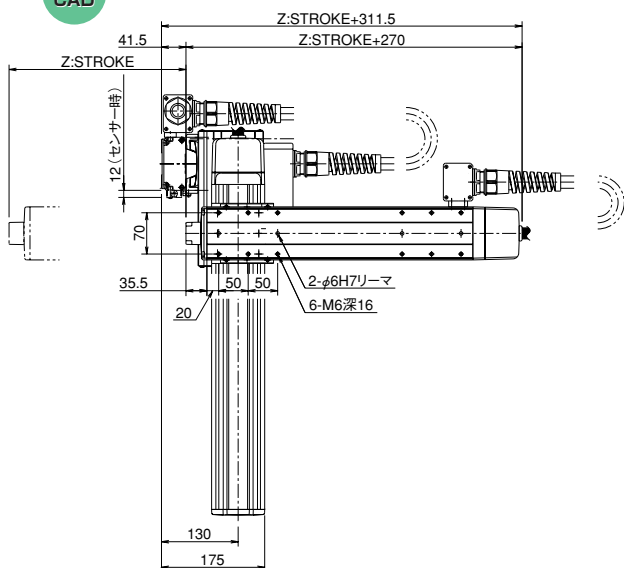
■BA□MS1L

		ストローク					
		100	200	300	400	500	600
X軸		400					
Y軸		400				—	—
Z軸		200		—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

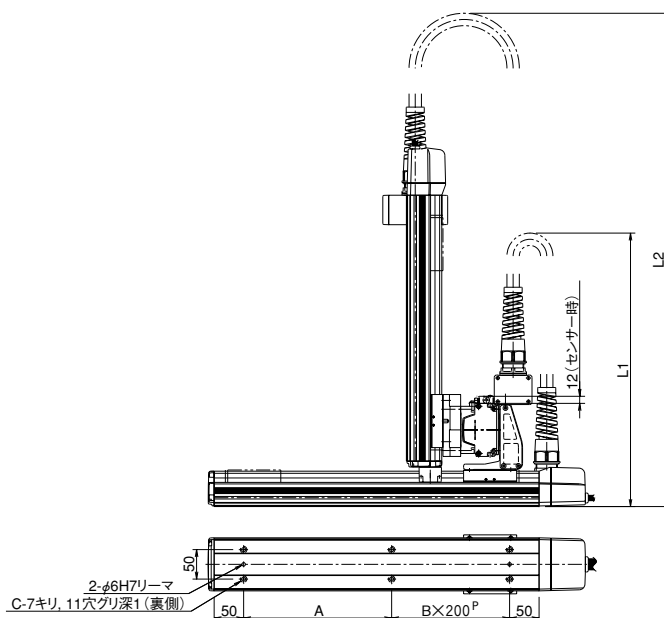
2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

X STROKE	100	200	300	400	500	600
L1	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

L2寸法

		Y STROKE			
		100	200	300	400
Z STROKE	100	(610)	(660)	(710)	(760)
	200	(710)	(760)	(810)	(860)
	300	(810)	(860)	(910)	(960)

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3-BB□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BB□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ
高精度仕様

■型式項目

□ - BB□HS1□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストロークオプション

2軸ストロークオプション

3軸ストロークオプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

20:200mm

下記

10:100mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC自立ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

I:インクリメンタル

80:800mm

出機

100mm毎

40:400mm

出機

100mm毎

30:300mm

出機

100mm毎

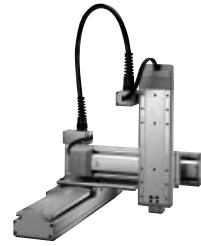
T2:SCON

9L:5m

SC自立ケーブル

□L:長さ指定

XSEL-P/Q



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BB4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

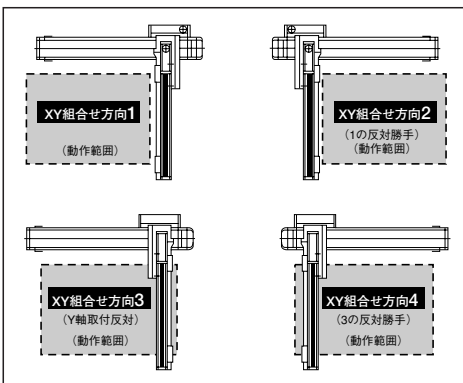
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-100-20-(ストローク)	→P18
Y軸	ISA [ISPA]-SYM-□-60-16-(ストローク)	→P16
Z軸	ISA [ISPA]-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□HS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BB□HS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	7.2	7.0	6.3	
	200	6.5	6.3	5.6	
	300	5.8	5.6	4.9	

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BB□HS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		1000							795
Y軸		800			—	—	—	—	—
Z軸		400	—	—	—	—	—	—	—

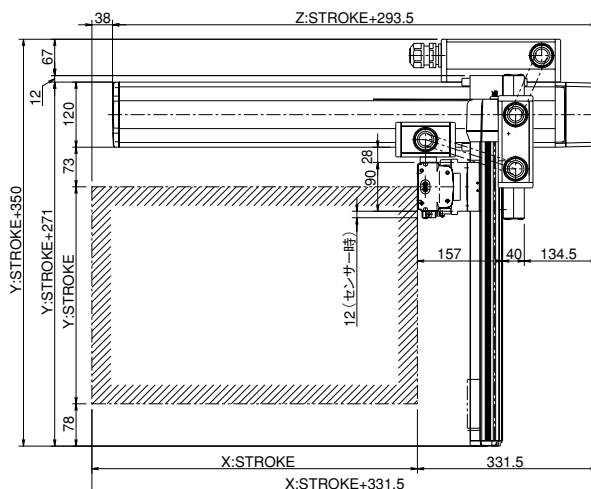
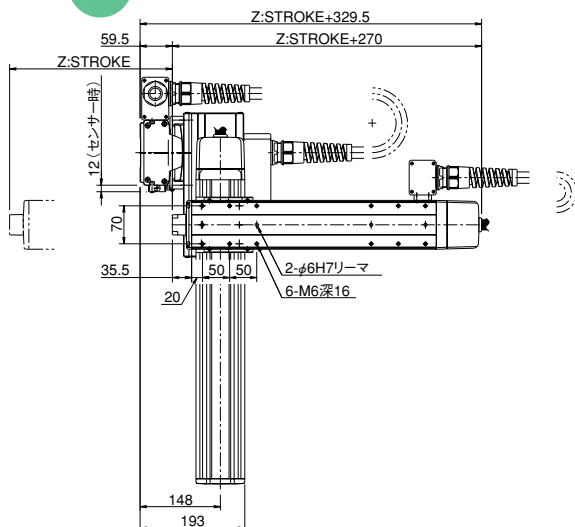
■BB□HS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸		1000							795
Y軸		800			—	—	—	—	—
Z軸		200	—	—	—	—	—	—	—

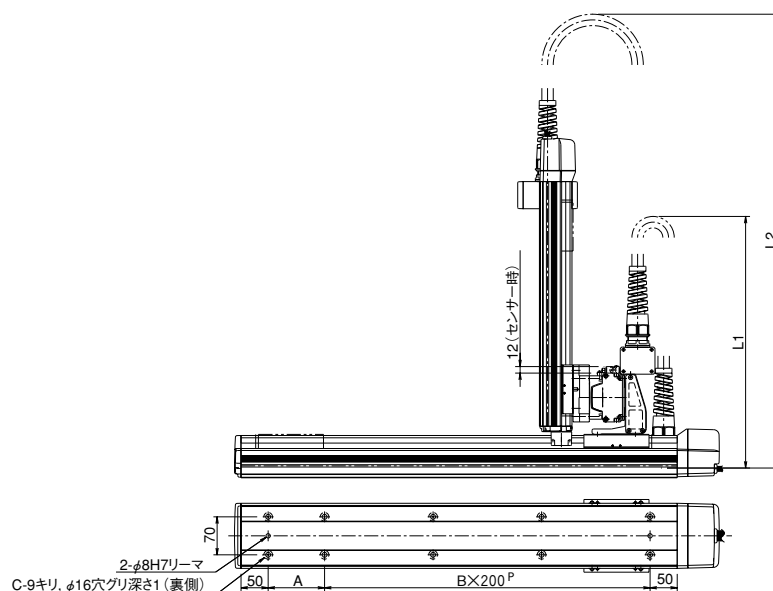
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE			
		100	200	300	400
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BB□MS1M

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

■BB□MS1L

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	100	11.0			
	200	10.3			
	300	9.6			

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BA□MS1M

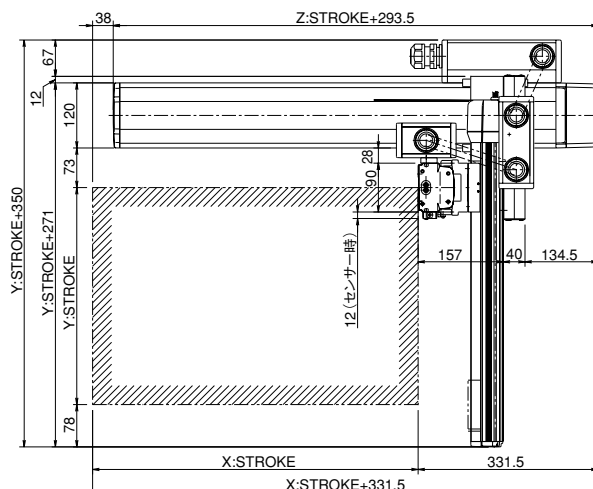
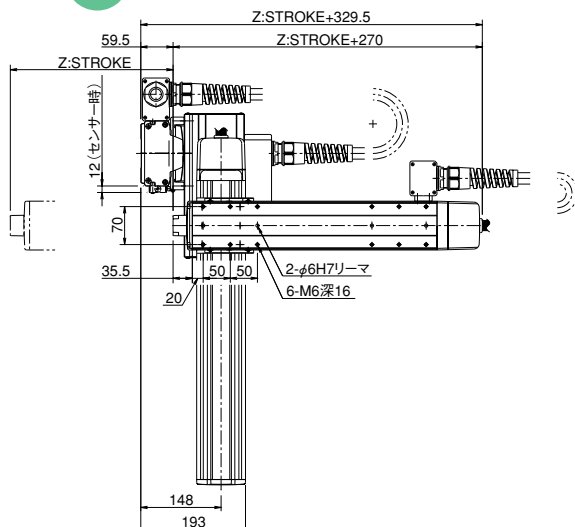
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸				500			480	380
Y軸		400			—	—	—	—
Z軸	400		—	—	—	—	—	—

■BA□MS1L

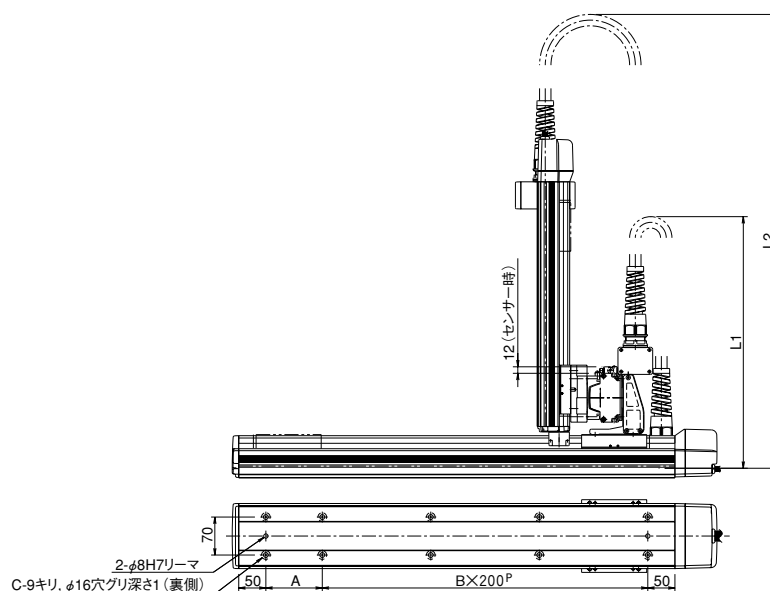
	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸				500			480	380
Y軸		400			—	—	—	—
Z軸	200		—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準
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) の指定をはずして下さい。又、納
品後原点位置を変える場合は返却調整が
必要です。ご注意ください。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

Z STROKE	Y STROKE			
	100	200	300	400
100	(630)	(680)	(730)	(780)
200	(730)	(780)	(830)	(880)
300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3-BC□HS1□

ICSPA3-BC□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストロークオプション

2軸ストロークオプション

3軸ストロークオプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

20:200mm

下記

10:100mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC自立ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

I:インクリメンタル

80:800mm

出機

50:500mm

出機

30:300mm

出機

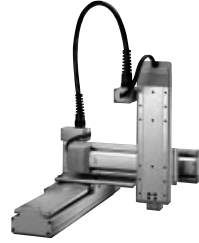
T2:SCON

9L:5m

SC自立ケーブル

□L:長さ指定

XSEL-P/Q



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3]-BC4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク(注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

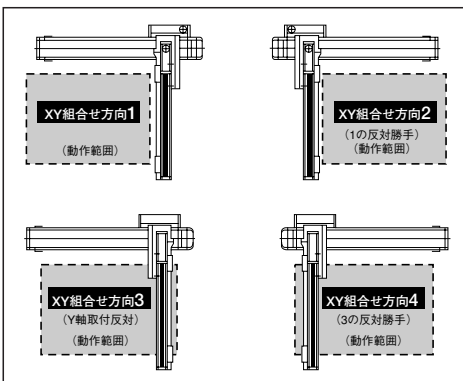
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISA]-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Y軸	ISA [ISA]-MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISA]-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BC□HS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□HS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	1000				—	—	—	—
Z軸	—	400	—	—	—	—	—	—	—

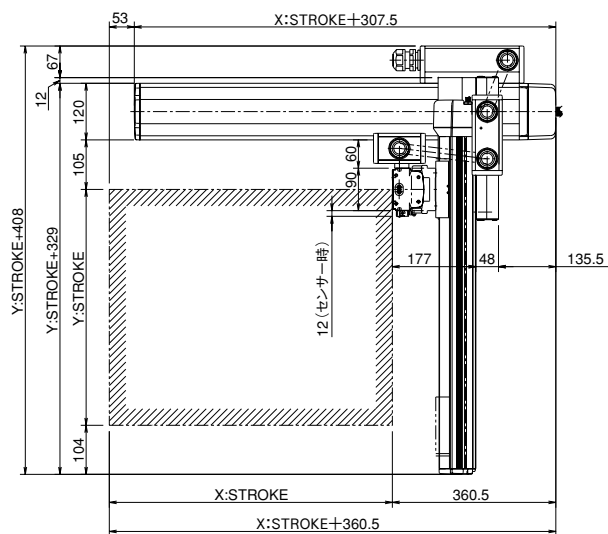
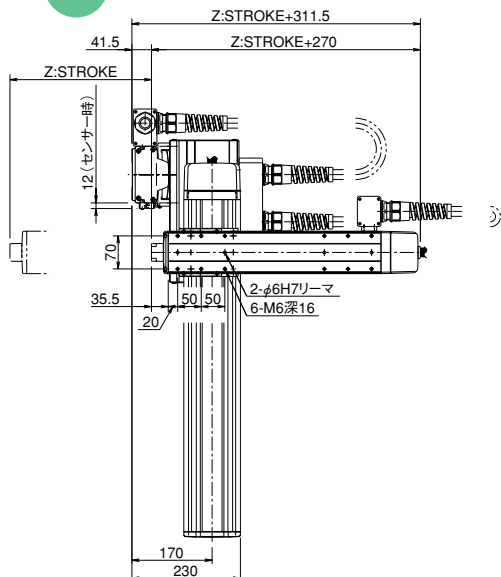
■BC□HS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000							795
Y軸	—	1000				—	—	—	—
Z軸	—	200	—	—	—	—	—	—	—

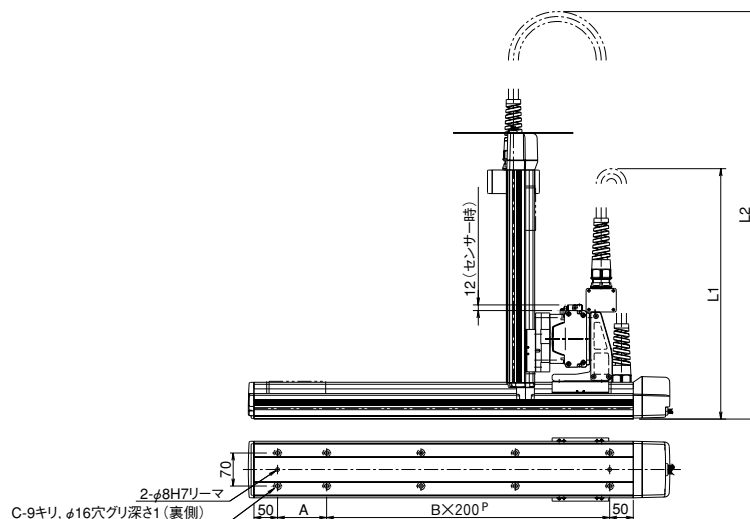
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□HS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

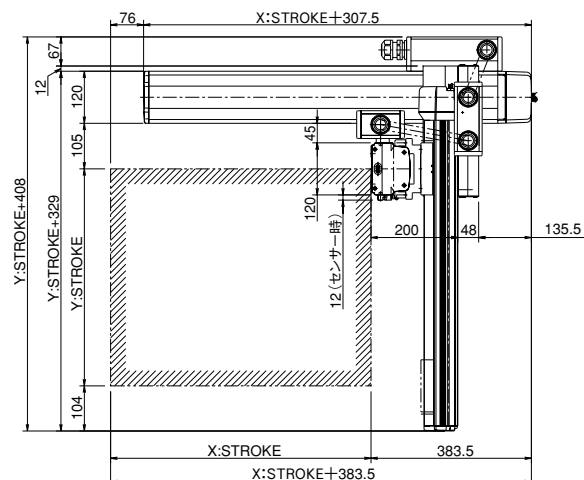
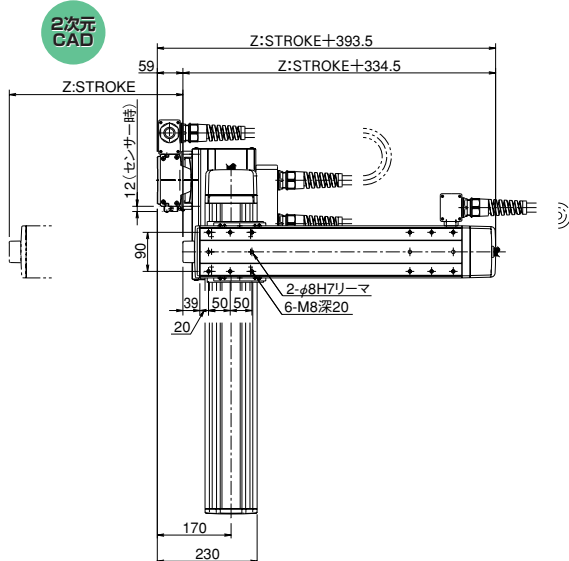
■BC□HS3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	1000						795	
Y軸		1000				—	—	—	
Z軸		500	—	—	—	—	—	—	

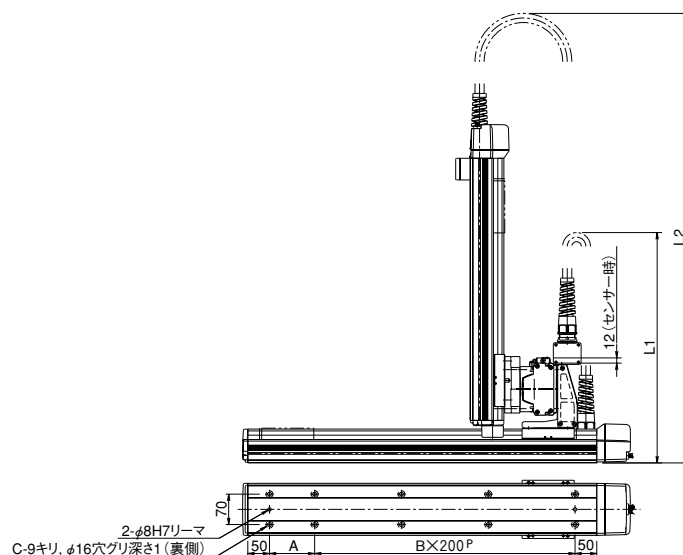
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BC□MS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BC□MS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BC□MS1M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500					—	—	—
Z軸	—	400	—	—	—	—	—	—	—

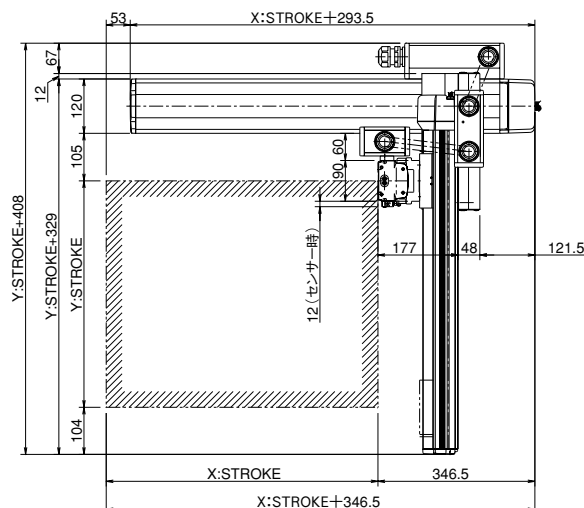
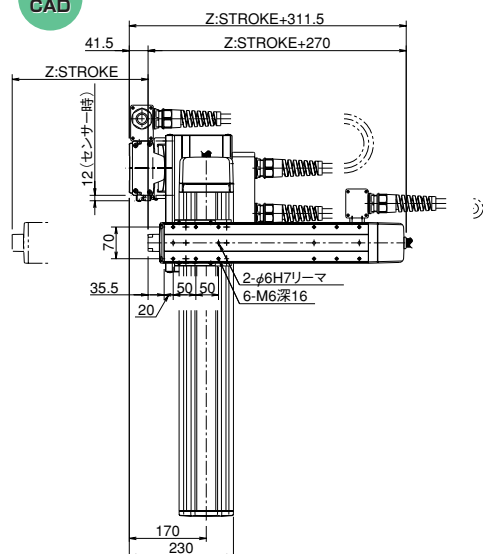
■BC□MS1L

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	—	500					—	—	—
Z軸	—	200	—	—	—	—	—	—	—

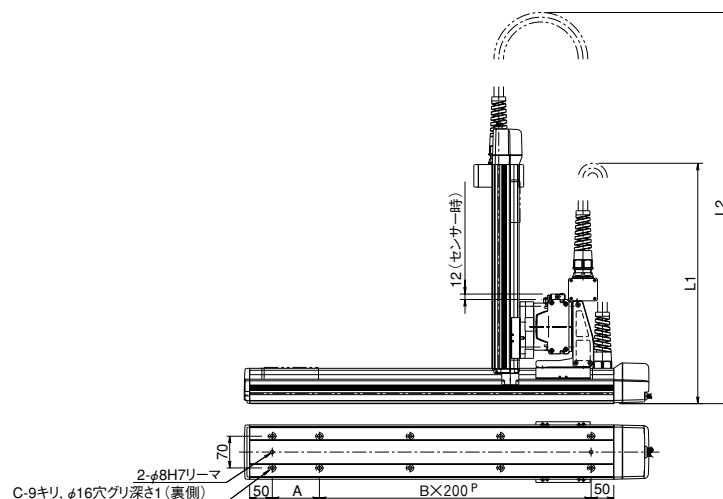
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、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下さい。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

(注1) ストロークは式式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントロール室までの長さです。
標準は3mから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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BC □ MS3M

可搬質量 (kg) (注3)

BC □ MS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	11.9			11.8	8.7
	200	10.9			10.8	7.7
	300	9.9			9.8	6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

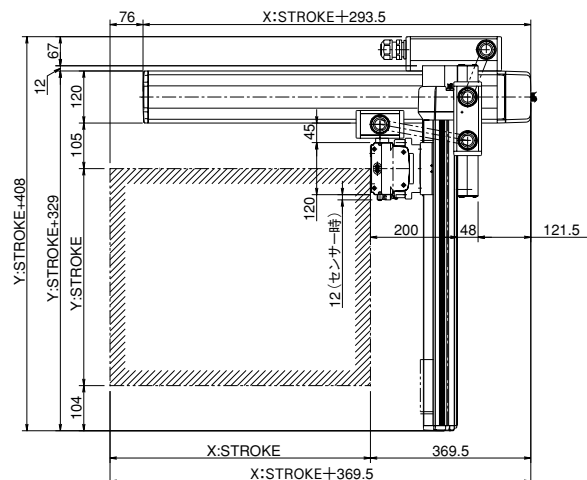
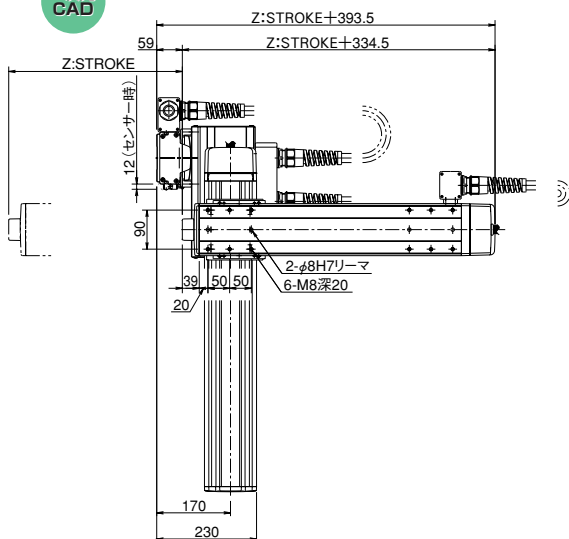
BC □ MS3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	—	500					480	380	
Y軸	500					—	—	—	
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	

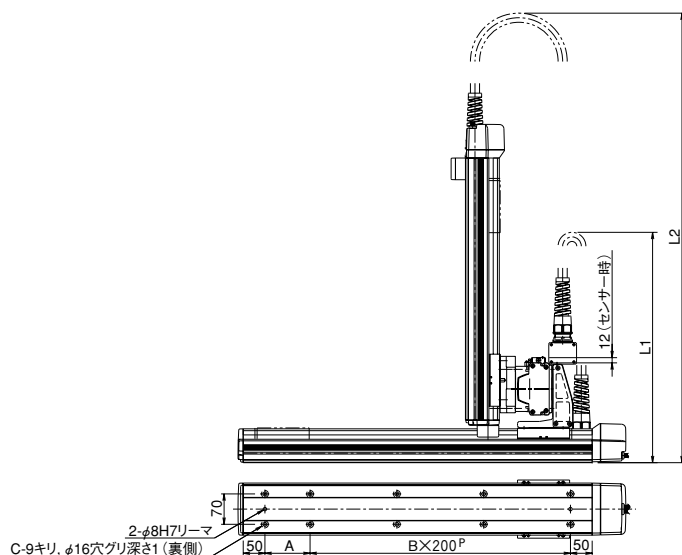
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



L2寸法

X STROKE	200	300	400	500	600	700	800
L1	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

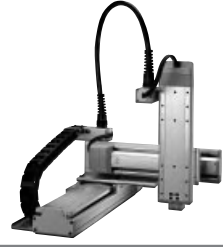
		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)

ICSA3-BD□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BD□HS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ 高精度仕様

■型式項目	□ - BD□HS1□ - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □
シリーズ	タイプ
ICSA3標準3軸仕様	下記型式内容表
ICSPA3高精度3軸仕様	参照
エンコーダ種類	1軸ストロークオプション
A:アブリュート	80:800mm 下記
I:インクリメンタル	200:2000mm オプション表
世出	100mm毎
2軸ストロークオプション	10:100mm 下記
50:500mm	オプション表
100mm毎	参照
3軸ストロークオプション	10:100mm 下記
30:300mm	オプション表
100mm毎	参照
基幹コントローラ	T1:XSEL-J/K
ケーブル長	3L:3m
Y軸ケーブル	CT:ケーブルベア(標準)
Z軸ケーブル	CTM:ケーブルベアMサイズ
	CTL:ケーブルベアLサイズ
	CTXL:ケーブルベアXLサイズ

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。



型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。
 ※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	X軸ストローク(注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク(注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線(※1)	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

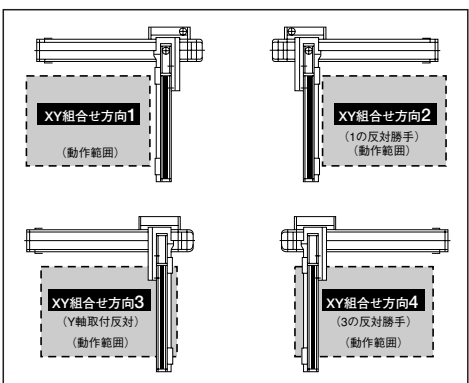
※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。
 ※1 BD□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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下さい。
 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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-100-20-(ストローク)	→P21
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BD□HS1M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

■BD□HS1L

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸 ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BD□HS1M

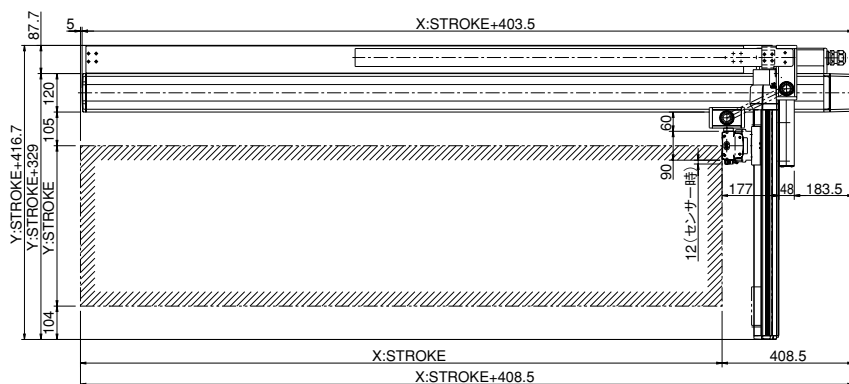
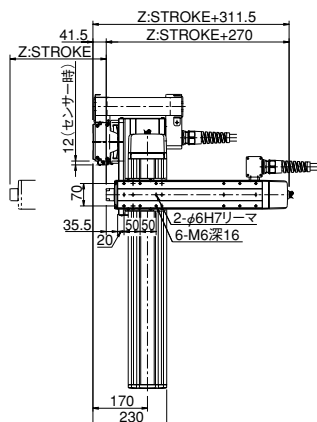
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■BF□HS1L

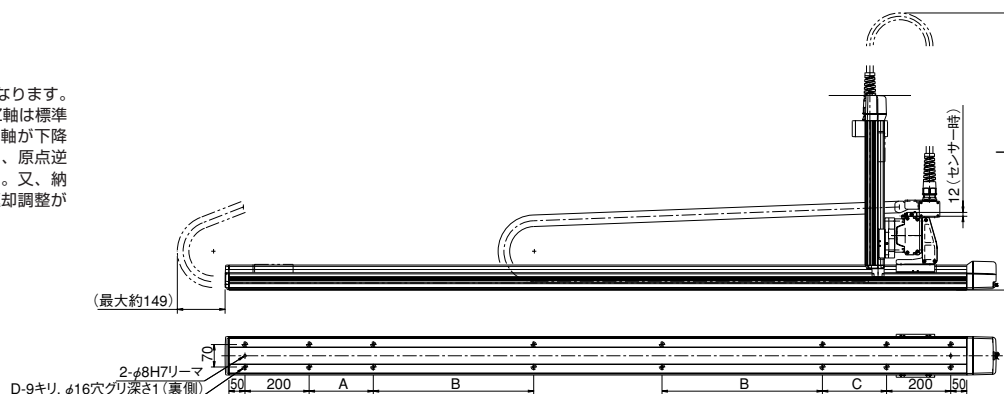
	ストローク									
	100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000		—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準
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) の指定を必ずして下さい。又、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下さい。



X st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

L2寸法

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトアップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3 [ICSPA3] -BD HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

BD HS3M

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
Z軸ストローク	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

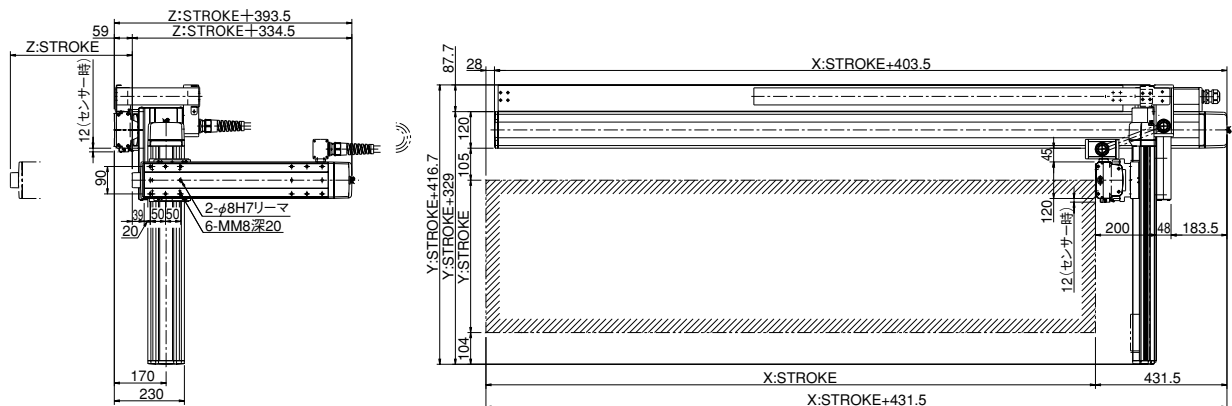
BD HS3M

		ストローク									
		100~300	400~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	—	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

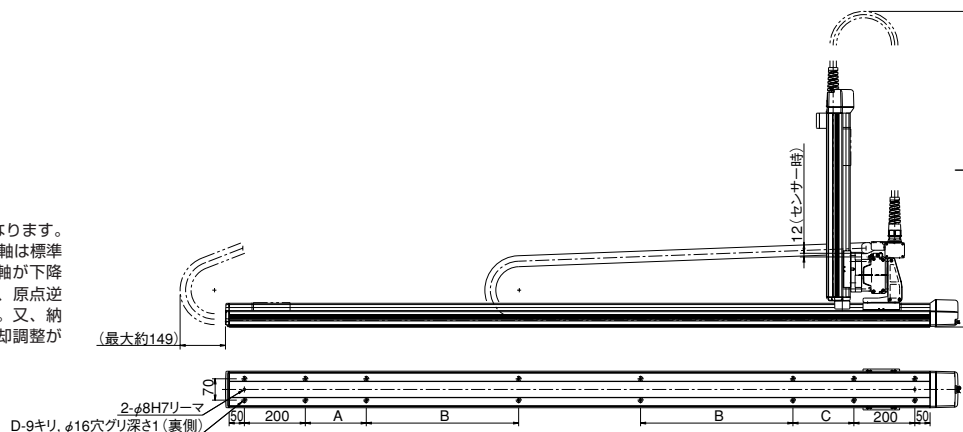
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、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下さい。



X st	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

L2寸法

		Y STROKE				
		100	200	300	400	500
Z STROKE	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3-BE□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BE□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BE□HS1□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストロークオプション

2軸ストロークオプション

3軸ストロークオプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表

参照

A:アクリリット

30:300mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC自立ケーブル

ICSA3高精度3軸仕様

参照

I:インクリメンタル

100:1000mm

下記

70:700mm

参照

40:400mm

参照

T2:SCON

5L:5m

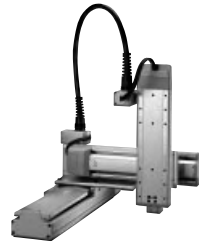
SC自立ケーブル

参照

SSEL

□L:長さ指定

XSEL-P/Q



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3【ICSPA3】-BE4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

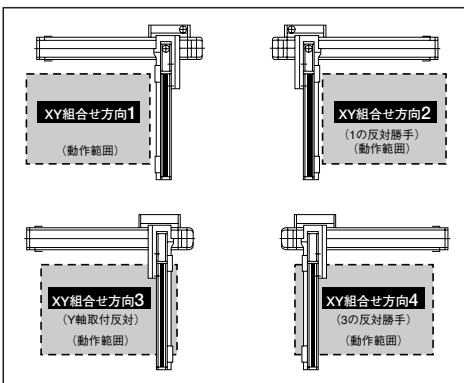
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BE□HS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□HS1M

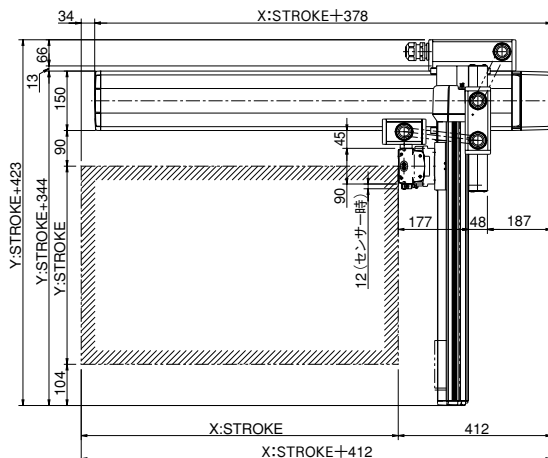
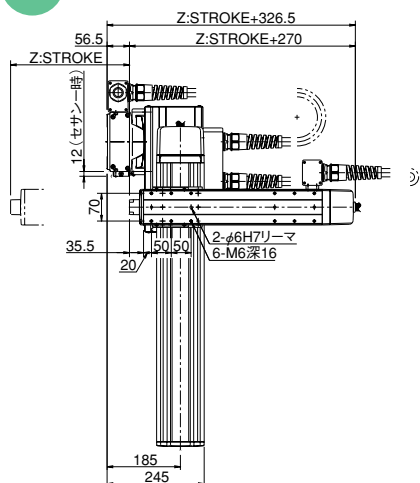
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	400			—	—	—	—	—	—	—	—

■BE□HS1L

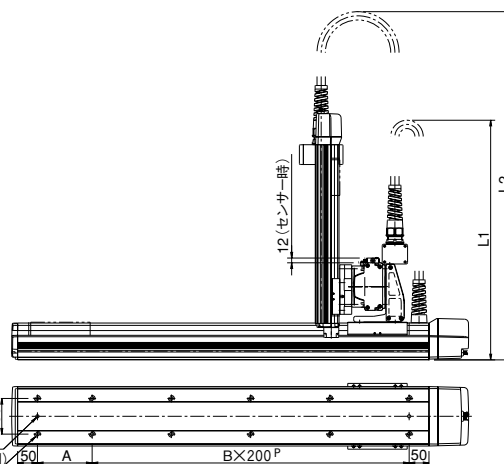
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	200			—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準
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) の指定をはずして下さい。又、納
品後原点位置を変える場合は返却調整が
必要です。ご注意ください。



X STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BE□HS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BE□HS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BE□HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基幹コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表

参照

A:アブリュート

30:300mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC自立ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様

参照

I:インクリメンタル

100:1000mm

出機

100(100mm毎)

オプション表

参照

70:700mm

参照

40:400mm

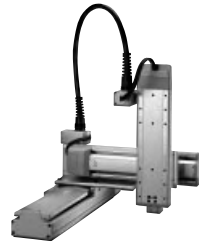
参照

T2:SCON

5L:5m

□L:長さ指定

XSEL-P/Q



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

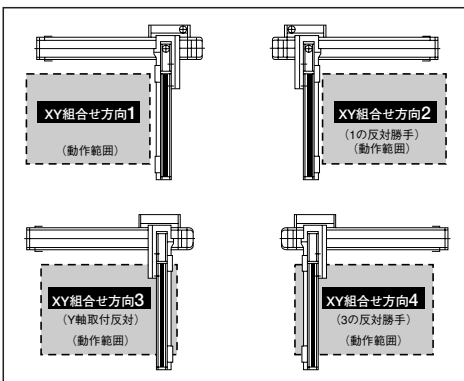
※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm[±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下[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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-400-20-(ストローク)	→P26
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

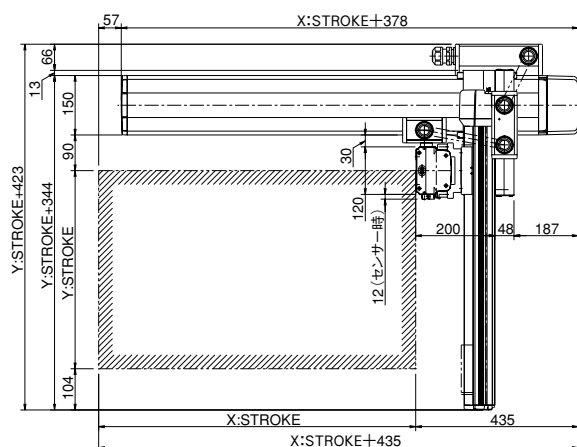
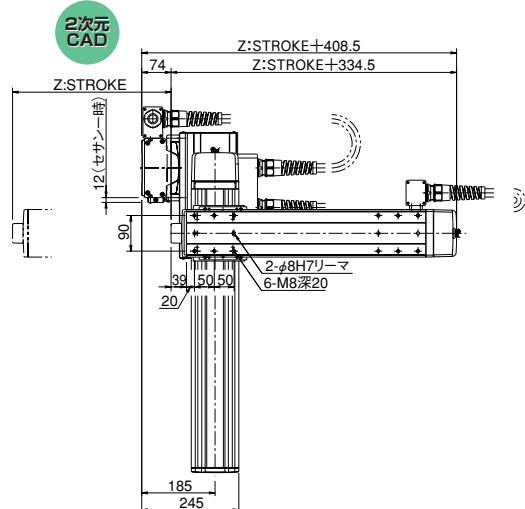
■BE□HS3M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000							830	690
Y軸	—	1000							—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—

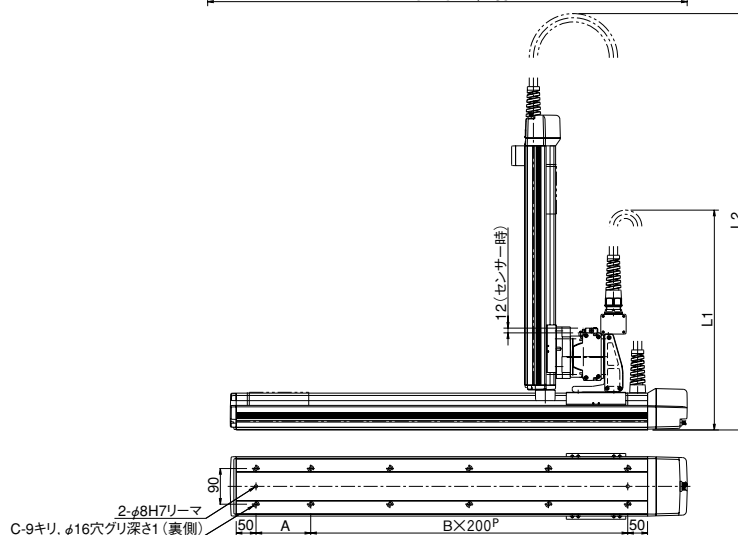
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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下さい。



X STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

L2寸法

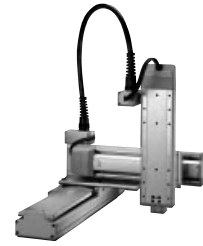
Z STROKE		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BE□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BE□MS1□ 直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目													□	-	BE	□	MS1	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	
-------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	---	---	----	---	-----	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	--



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク(注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

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下さい。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

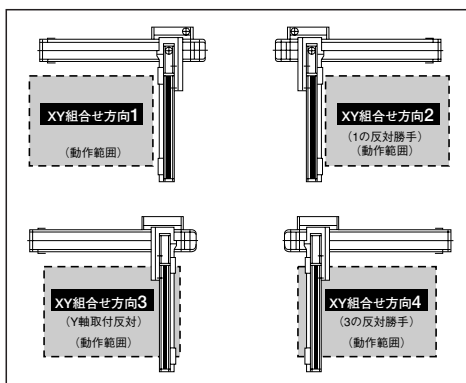
(注1) ストロークは型式中ではcm (センチメートル) 表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

(注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。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-200-10 (ストローク)	→P25
Y軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-10 (ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4 (ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) か I (インクリ) が入ります。

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□MS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BE□MS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BE□MS1M

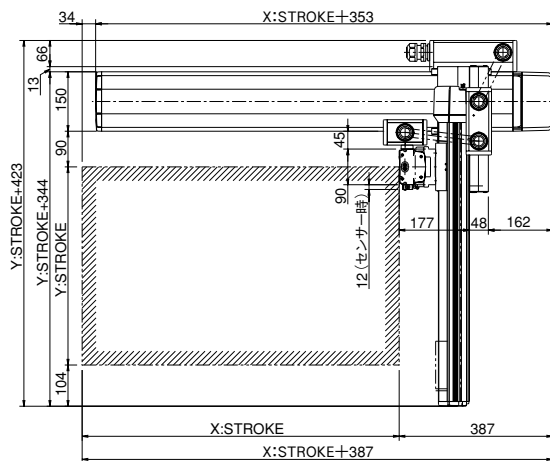
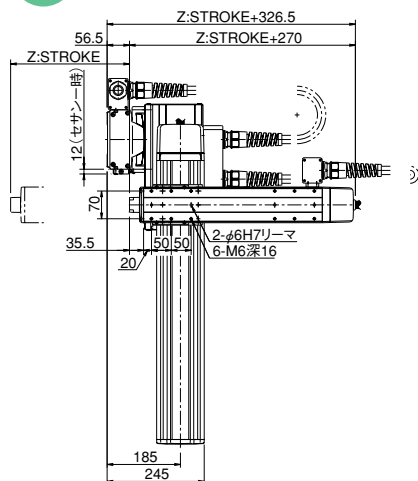
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	—
Z軸	400				—	—	—	—	—	—

■BE□MS1L

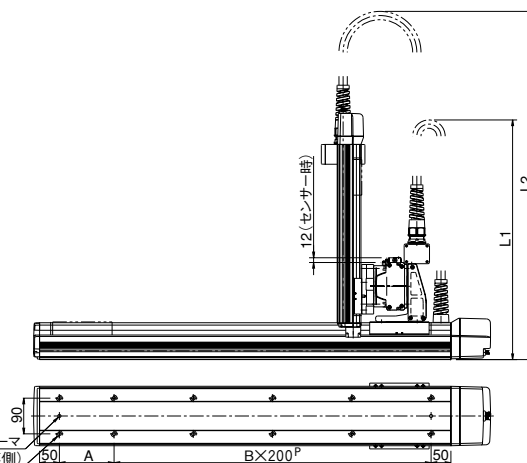
	ストローク									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320
Y軸	—	500					480	—	—	—
Z軸	200				—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準
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) の指定を必ずして下さい。又、納
品後原点位置を変える場合は返却調整が
必要です。必ず注意下さい。



X STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■BE□MS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

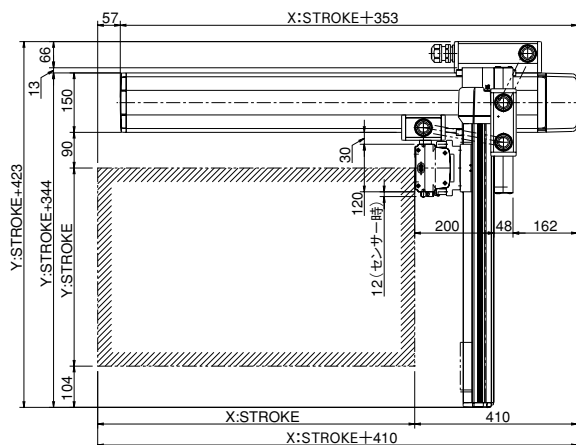
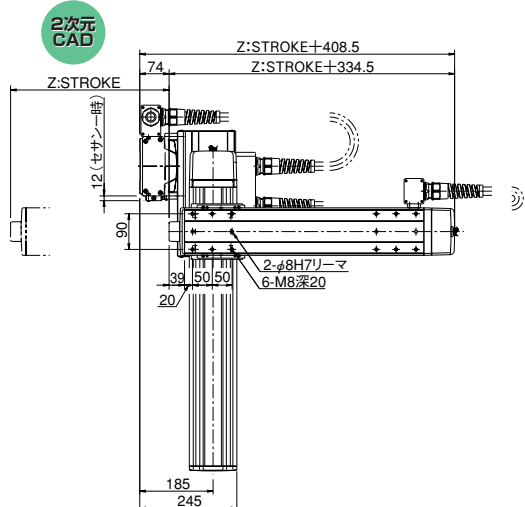
■BE□MS3M

		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	500					470	385	320	
Y軸	—	500					480	—	—	—	
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	

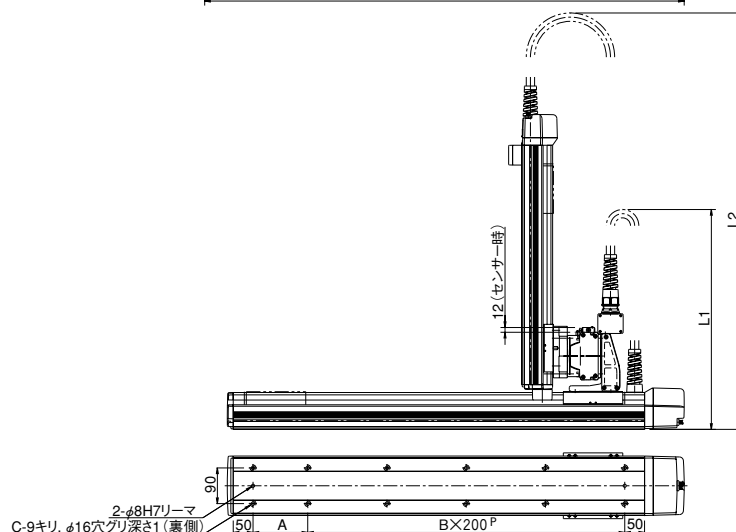
寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



X STROKE	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BF□HS1□

ICSPA3-BF□HS1□

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BF□HS1□ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸ストローク・オプション

2軸ストローク・オプション

3軸ストローク・オプション

基コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アクリリット

I:インクリメンタル

100:1000mm

250:2500mm

下記

オプション表参照

100:1000mm

250:2500mm

下記

オプション表参照

20:200mm

70:700mm

下記

オプション表参照

10:100mm

40:400mm

下記

オプション表参照

T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL

XSEL-P/Q

3L:3m

5L:5m

□L:長さ指定

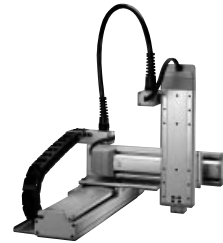
SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm └ 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

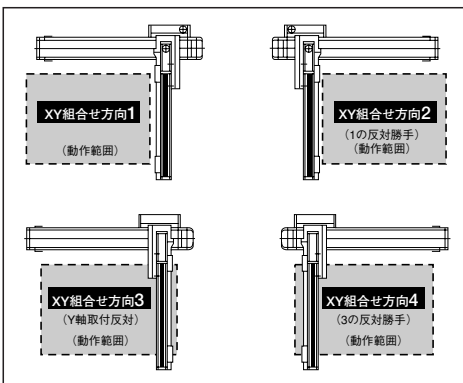
※1 BF□HS1□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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下さい。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM□-□400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA [ISPA] -MYM□-□200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -SZM□-□60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10[転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスーベ型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HS1□

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HS1M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

■BF□HS1L

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HS1M

		ストローク																
		100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸		—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸		400			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

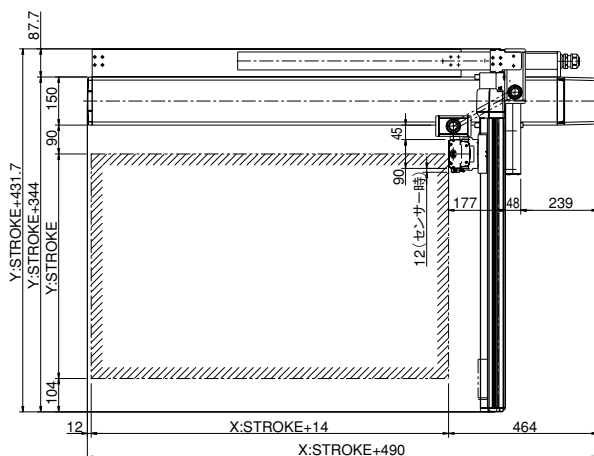
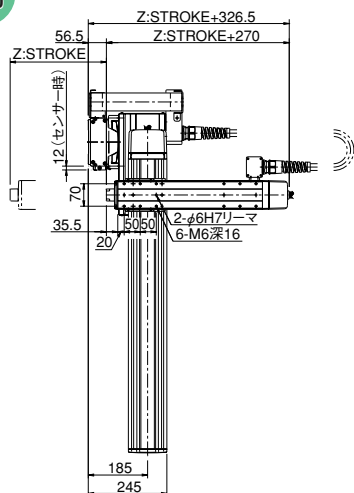
■BF□HS1L

		ストローク																
		100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸		—	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸		—	1000					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸		200			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

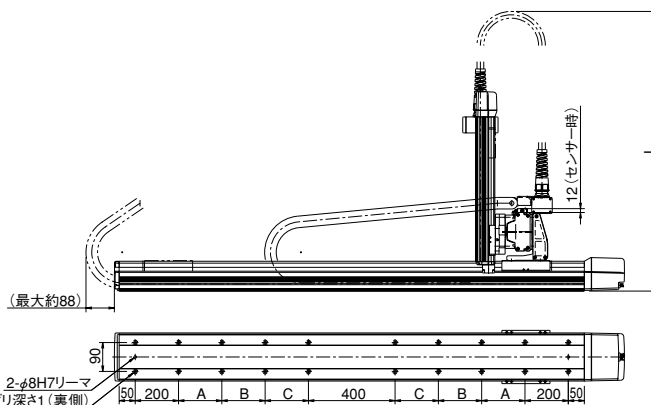
2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)



ICSA3-BF□HS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-BF□HS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - BF□HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸目ストローク・オプション

2軸目ストローク・オプション

3軸目ストローク・オプション

基盤コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル

Z軸ケーブル

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表

参照

A:アブリュート

100:1000mm

下記

20:200mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

SC:自立ケーブル

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

I:インクリメンタル

250:2500mm

参照

70:700mm

参照

40:400mm

参照

T2:SCON

9L:5m

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ

出

I:インクリメンタル

250:2500mm

参照

70:700mm

参照

40:400mm

参照

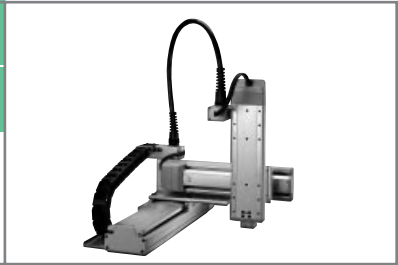
T2:SCON

9L:5m

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※1)	Z軸タイプ(※2)	型式
アブソ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 XY組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

※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	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線 (※1)	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア(標準) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

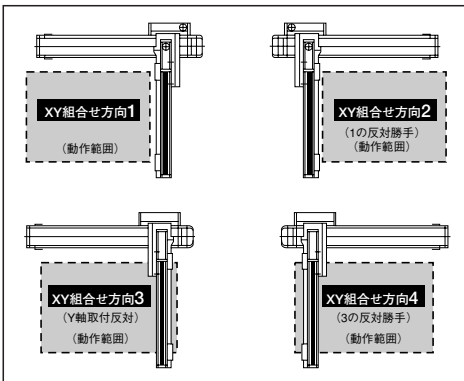
※1 BF□HS3□のY軸ケーブル配線はケーブルベアだけの設定、Z軸ケーブル配線は自立ケーブルだけの設定となります。

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下さい。
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
つけてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリップセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM□-□400-20-(ストローク)	→P28
Y軸	ISA [ISPA] -MYM□-□200-20-(ストローク)	→P22
Z軸	ISA [ISPA] -MZM□-□200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

⚠

ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■BF□HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸 ストローク	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

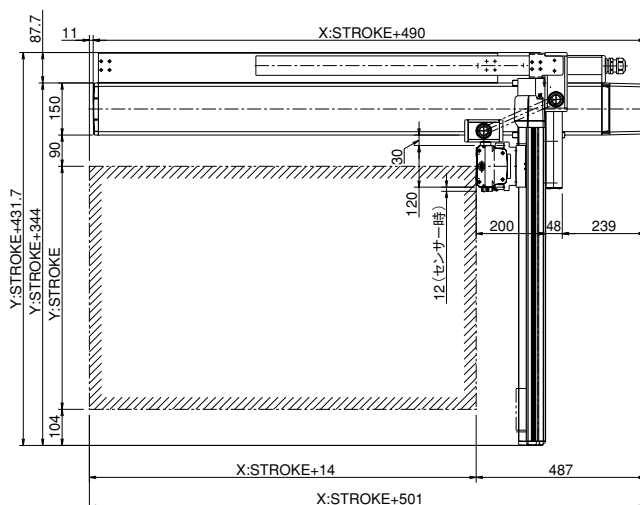
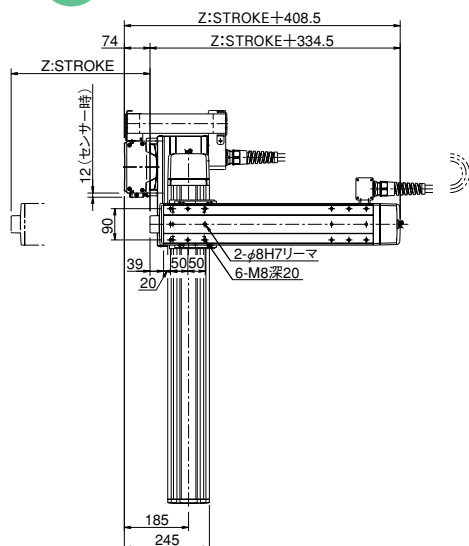
ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■BF□HS3M

		ストローク														
		100	200~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

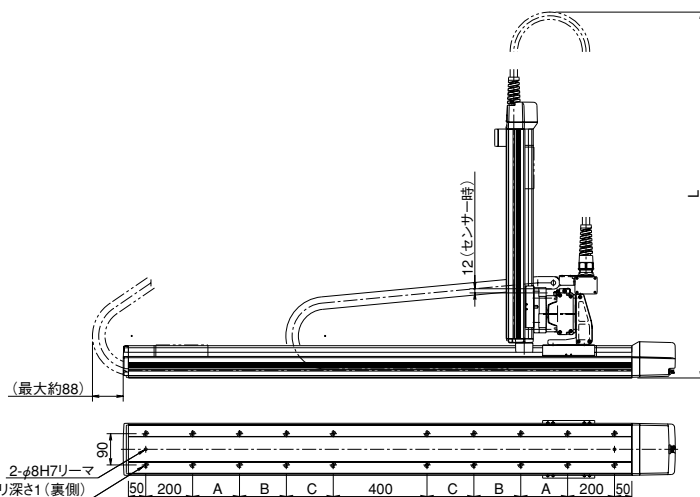
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準
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) の指定をはずして下さい。又、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下さい。

X st	A	B	C	D
1000	225	0	0	12
1100	275	0	0	12
1200	325	0	0	12
1300	375	0	0	12
1400	425	0	0	12
1500	475	0	0	12
1600	525	0	0	12
1700	575	0	0	12
1800	200	425	0	16
1900	200	475	0	16
2000	200	525	0	16
2100	200	575	0	16
2200	200	200	425	20
2300	200	200	475	20
2400	200	200	525	20
2500	200	200	575	20

L2寸法

		Y STROKE					
		200	300	400	500	600	700
Z STROKE	100	(680)	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	200	(780)	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)
	300	(880)	(930)	(980)	(1030)	(1080)	(1130)
	400	(980)	(1030)	(1080)	(1130)	(1180)	(1230)

IAA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA3-B1N□HS3M

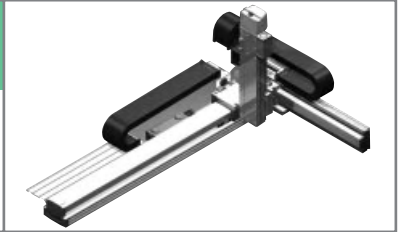
直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ
X軸高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ

■型式項目 ICSPA3- B1N□HS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 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 - 駆動コントローラ・ケーブル長 - Y軸・Z軸ケーブル - Z軸ケーブル

ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表 参照 A:アクリレート 50:500mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)

I:インクリメンタル 220:2200mm 参照 70:700mm 参照 40:400mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA3-B1N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B1N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

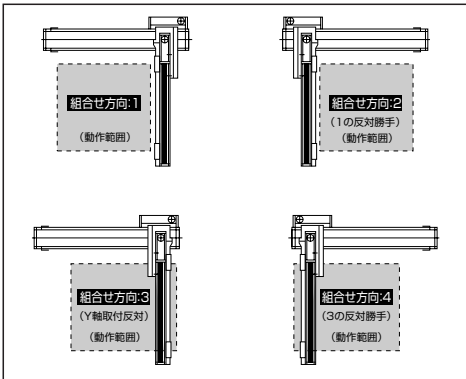
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアス一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMS-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アブソ)が I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注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。

ICSPA3-B1N□HS3M

可搬質量 (kg)

■B1N□HS3M

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.5	10.5	9.5	8.4	7.5	6.5
	~200	10.5	9.5	8.5	7.4	6.5	5.5
	~300	9.5	8.5	7.5	6.4	5.5	4.5
	~400	8.4	7.4	6.5	5.4	4.4	3.4

ストローク別最高速度(mm/s)

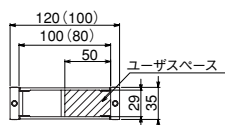
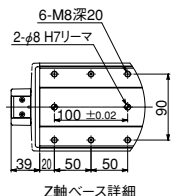
■B1N□HS3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	—	—	—	—	—	—	—	—	2400
Y軸	—	—	—	—	—	—	—	—	1200
Z軸	—	—	—	—	—	—	—	—	600

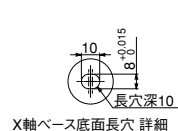
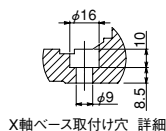
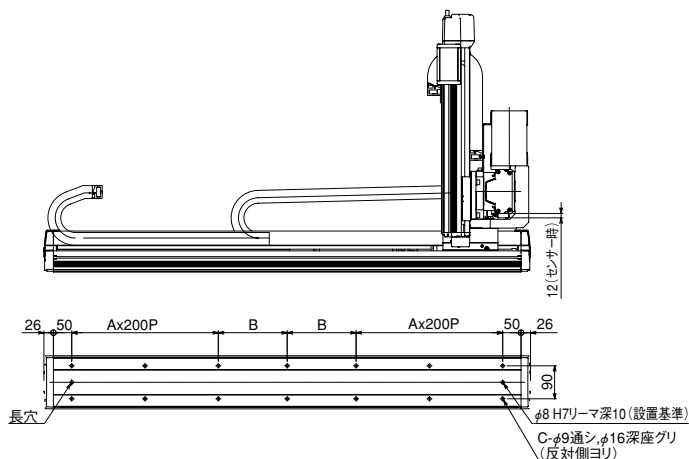
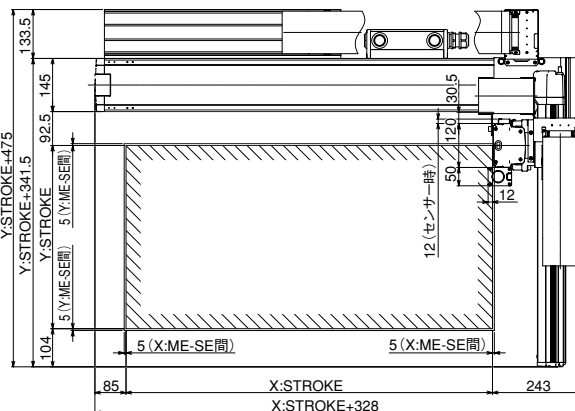
寸法図

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



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

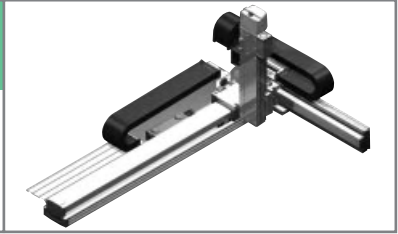
Xストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
A	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26

ICSPA3-B1N□MS3M

直交ロボット ナット回転型+ISA3軸組合せ
X軸中速タイプ Z軸スライダ固定タイプ

■型式項目	ICSPA3-B1N□MS3M	- □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ - □
シリーズ	タイプ	- エンコーダ種類 - 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 - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル配線 - 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: アクリレート 50:500mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準)
		I:イングリメンタル 220:2200mm 参照 70:700mm 参照 40:400mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定
		仕様 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アプソ	1	M	ICSPA3-B1N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA3-B1N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1N2MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1N3MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1N4MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

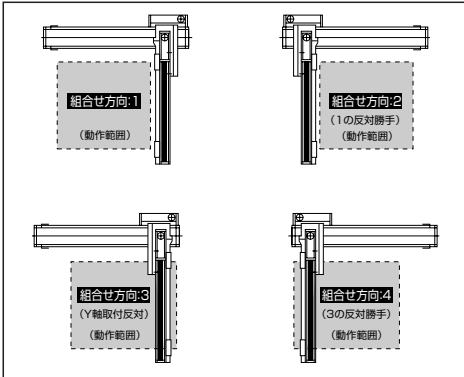
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	50 : 500mm } 220 : 2200mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。
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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアス一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMS-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-②-RT
Y軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には A(アプソ)が I(インクリ)が入ります。

※上記型式の②には NT1かNT2が入ります。

NT1 : 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2 : 直交組合せ方向2と4の場合に記入

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注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。

ICSPA3-B1N□MS3M

可搬質量 (kg)

■B1N□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

ストローク別最高速度(mm/s)

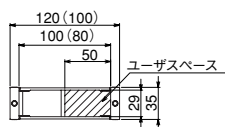
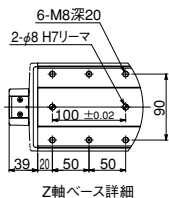
■B1N□MS3M

		ストローク							
		100	200	300	400	500	600	700	800~2200
X軸	—	—	—	—	1300				
Y軸	—	1200						—	
Z軸	600			—	—	—	—	—	—

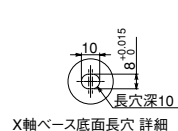
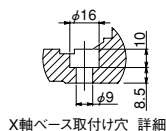
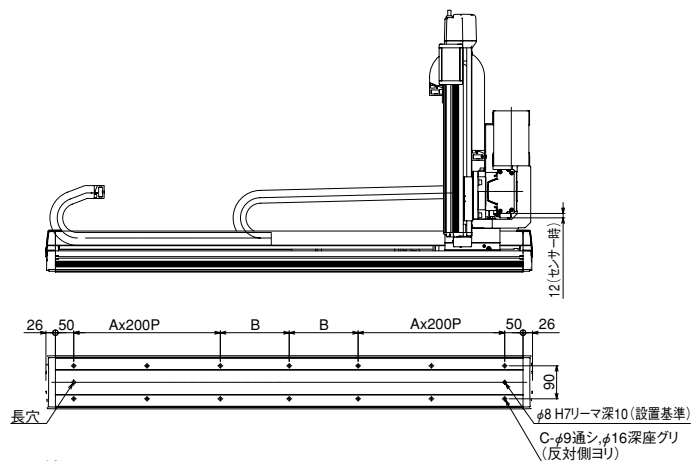
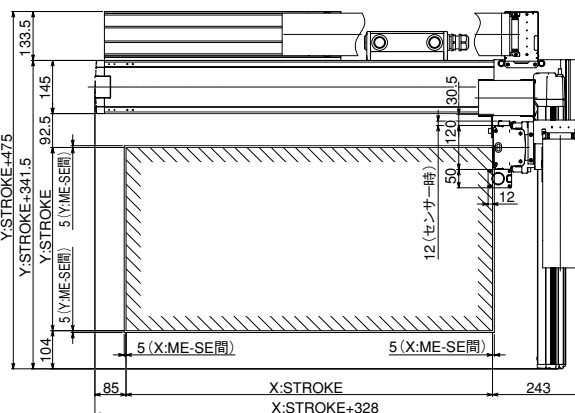
寸法図

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



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

Xストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18

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

ICSPA3-B2N□MS3M

可搬質量 (kg)

■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

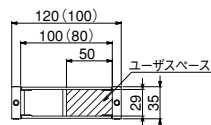
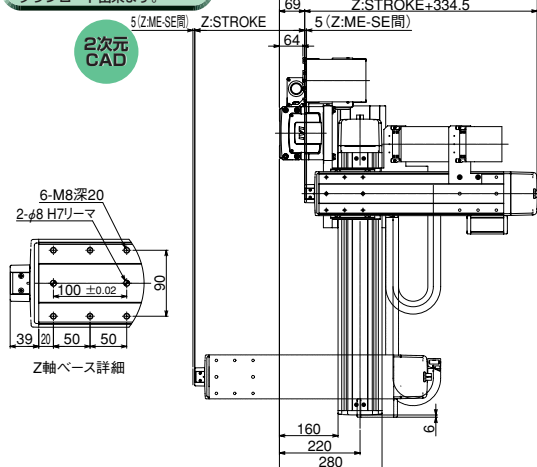
ストローク別最高速度(mm/s)

■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	—	—	—	—	—	—	—	—

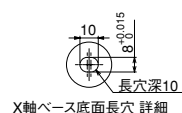
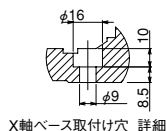
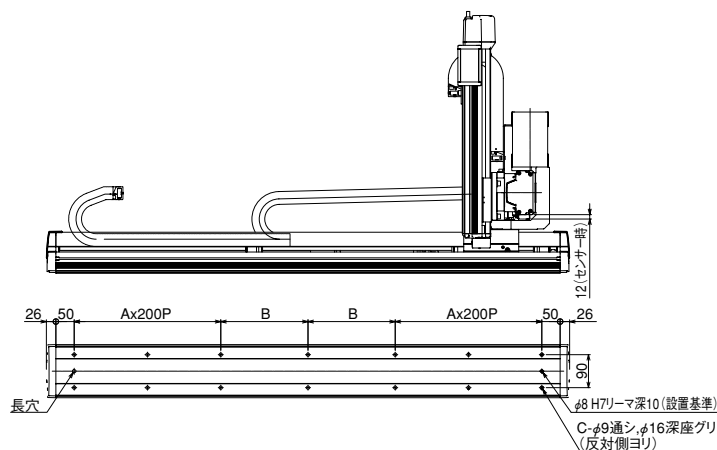
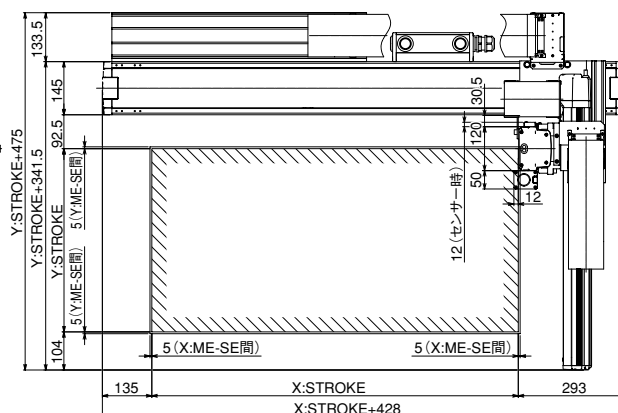
寸法図

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

※ () 寸法はYZ間のケーブルペア

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

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	7	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

1A単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトアップ型
ロボット1Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

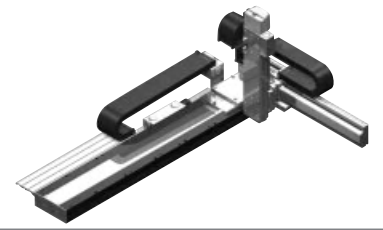
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA3-B1L□HS3M

直交ロボット 大型リニア+ISA3軸組合せ
X軸シングルスライダタイプ Z軸スライダ固定タイプ

■型式項目	ICSPA3-	B1L□	HS3M	-	□	-	□	□	-	□	□	-	T2	-	□	-	□	-	□
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	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	-	軌道コントローラケーブル長	-	Y軸ケーブル配線	-	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		I:インクリメンタル 仕様		105:1050mm 415:4155mm (135mm毎)		下記 オプション表		20:200mm 40:400mm (50mm毎)		下記 オプション表		10:100mm 30:300mm (50mm毎)		T2:SCON SSEL		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	
																		CT:ケーブルベア(標準)	



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
インクリ	1	M	ICSPA3-B1L1HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	2	M	ICSPA3-B1L2HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	3	M	ICSPA3-B1L3HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
	4	M	ICSPA3-B1L4HS3M-I-①L-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

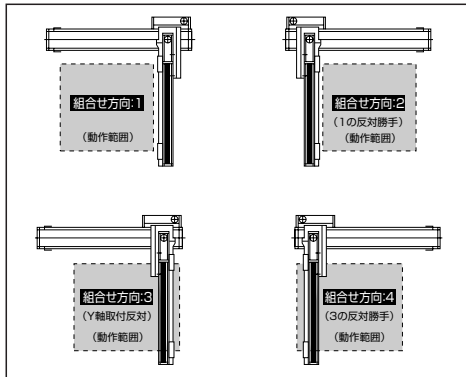
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	105: 1050mm 415: 4155mm
②	Y軸ストローク (注1)	20: 200mm 40: 400mm
③	Z軸ストローク (注1)	10: 100mm 30: 300mm
④	ケーブル長 (注2)	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT: ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y/Z軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	Y/Z軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)

共通仕様

駆動方式	X軸: リニアサーボモータ Y軸: ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸: ±0.005mm Y軸: ±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸: リニアガイド Y/Z軸: ベース一体型ガイド
ベース	X軸: 材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y/Z軸: 材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

※くゝ内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SS-I-400-(ストローク)-T2-L-①
Y軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※上記型式の①には NT1かNT2が入ります。

NT1: 直交組合せ方向1と3の場合に記入

NT2: 直交組合せ方向2と4の場合に記入

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、直交ロボットに組み込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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度はX軸が1G、Y軸/Z軸が0.3Gです。

Y軸は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。(加速度を上げた時の可搬質量はお問合せ下さい)

ICSPA3-B1L□HS3M

可搬質量 (kg)

■B1L□HS3M

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	11.5	10.2	7.6	5.3	
	~200	10.5	9.2	6.6	4.3	
	~300	9.5	8.2	5.5	3.3	

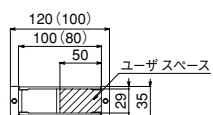
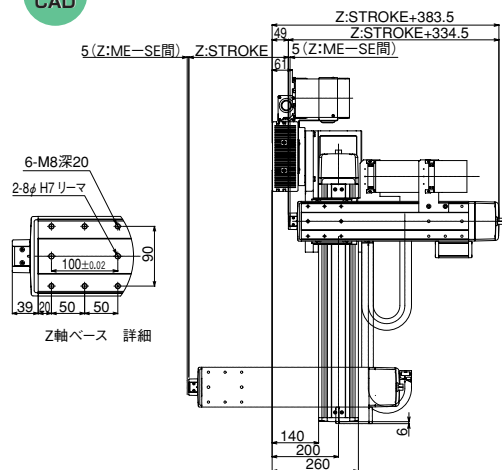
ストローク別最高速度(mm/s)

■B1L□HS3M

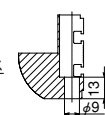
		ストローク				
		100	200	300	400	1050~4155
X軸	—	—	—	—	—	2500
Y軸	—	1200				—
Z軸	600			—	—	—

寸法図

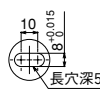
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド2次元
CAD

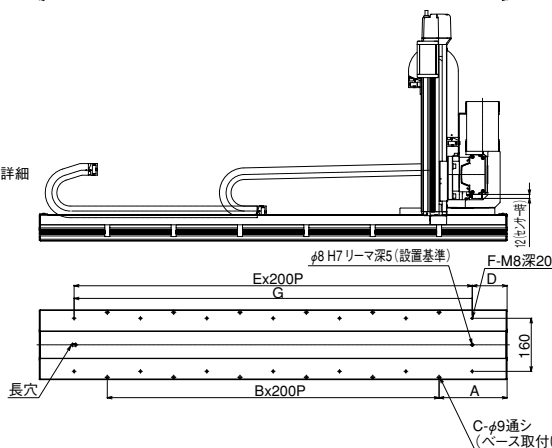
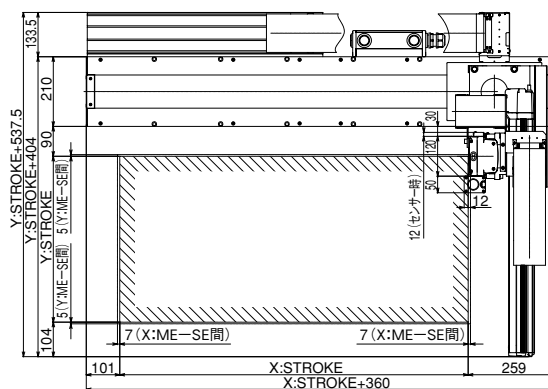
※ () 寸法はYZ間のケーブルベース



X軸ベース取付け穴 詳細



X軸ベース底面長穴 詳細



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xストローク	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

ICSA3-G1JHS1

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G1JHS1

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - G1JHS1 □ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸目ストローク・オプション

2軸目ストローク・オプション

3軸目ストローク・オプション

基幹コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

Z軸ケーブル配線

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表

参照

A:アナリニア

100:1000mm

下記

50:500mm

下記

10:100mm

下記

T1:XSEL-J/K

3L:3m

CT:ケーブルベア(標準)

ICSA3高精度3軸仕様

250:2500mm

出

オプション表

参照

70:700mm

参照

40:400mm

参照

T2:SCON

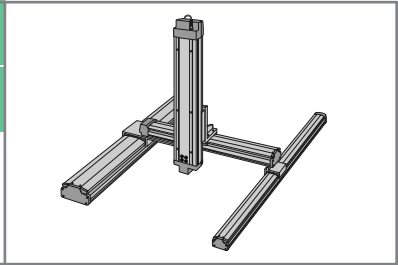
5L:5m

CTM:ケーブルベアMサイズ

□:長さ指定

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1 L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm └ 40 : 400mm
④	適応 コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんがケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm (M)、4mm (L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA] -MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)

(注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。

ICSA3 [ICSPA3]-G1JHS1

可搬質量(kg) (注3)

■G1JHS1M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	3.0		
	200	2.3		
	300	1.6		
	400	0.9		

■G1JHS1L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	11.0		
	200	10.3		
	300	9.6		
	400	8.9		

ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G1JHS1M

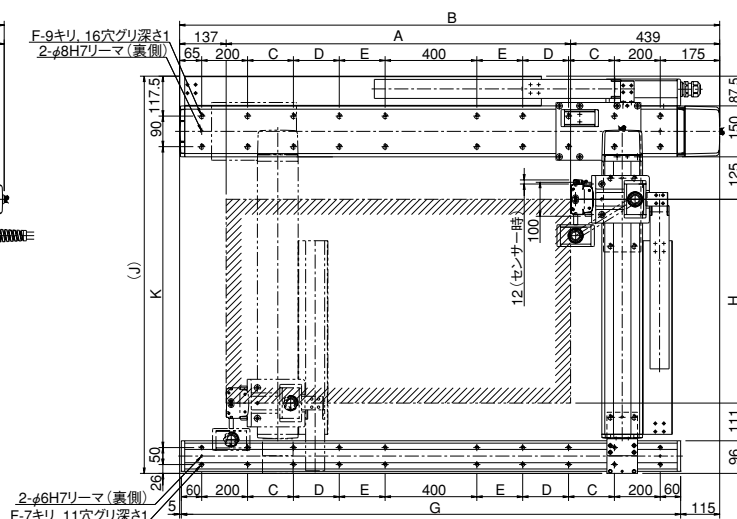
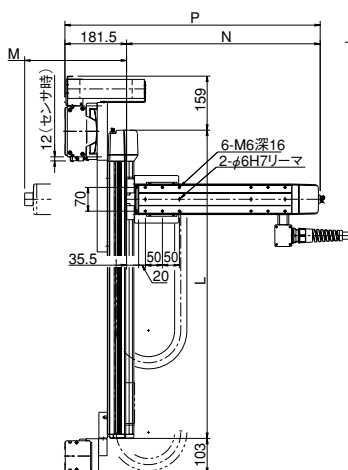
	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G1JHS1L

	ストローク															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、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下さい。

X軸寸法

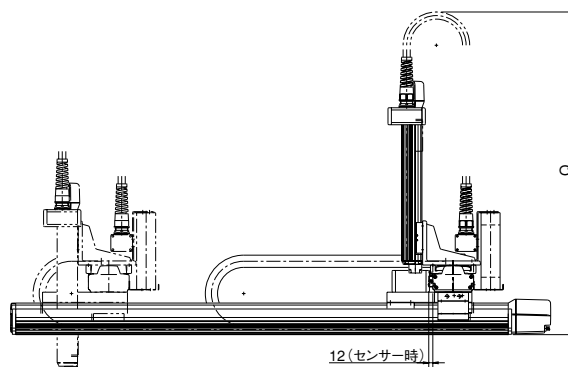
Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	0	16	20	2570
2200	2214	2790	875	0	16	20	2670
2300	2314	2890	925	0	16	20	2770
2400	2414	2990	975	0	16	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	16	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	370	551.5	(800)
200	200	470	651.5	(900)
300	300	570	751.5	(1000)
400	400	670	851.5	(1100)



ICSA3-G1JHS2L

ICSPA3-G1JHS2L

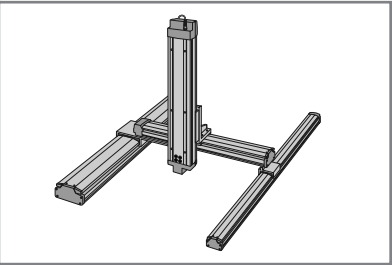
直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	G1JHS2L	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	3軸目ストローク・オプション	基幹コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線		
ICSA3標準3軸仕様		下記型式内容表	A:アナログ出力	100:1000mm	下記	50:500mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	CT : ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様		参照	I:インクリメンタル	250:2500mm	オプション表	70:700mm	オプション表	40:400mm	オプション表	T2:SCON	5L:5m	CTM: ケーブルベアMサイズ
				(100mm毎)	参照	(100mm毎)	参照	(100mm毎)	参照	SSEL		CTL: ケーブルベアLサイズ
										XSEL-P/Q		CTXL: ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS2L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	50 : 500mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS2LのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのみの設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM	→P23

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
- (注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G1 JHS2L

可搬質量 (kg) (注3)

■G1 JHS2L

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	13.1		
	200	12.1		
	300	11.1		
	400	10.1		

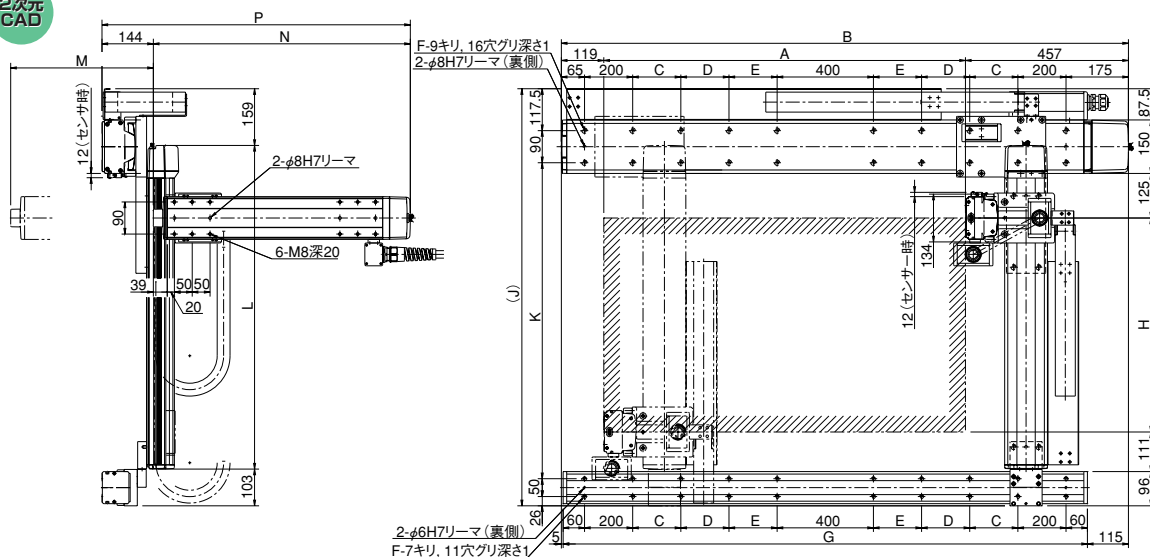
ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G1 JHS2L

	ストローク													
	100~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、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下さい。

X軸寸法

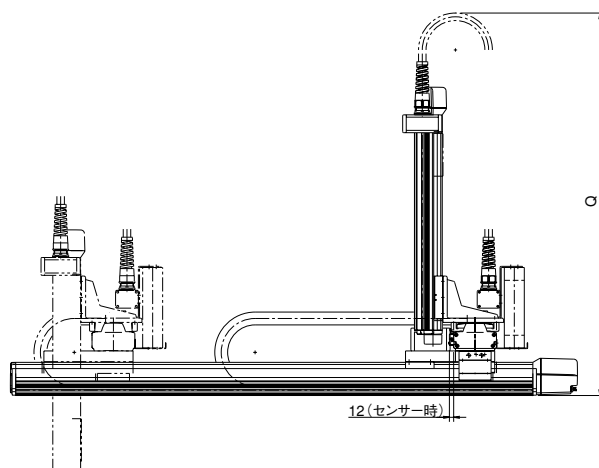
X軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	16	2170
1800	1814	2390	675	0	16	16	2270
1900	1914	2490	725	0	16	16	2370
2000	2014	2590	775	0	16	16	2470
2100	2114	2690	825	0	425	20	2570
2200	2214	2790	875	0	475	20	2670
2300	2314	2890	925	0	525	20	2770
2400	2414	2990	975	0	575	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	625	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	420.5	564.5	(800)
200	200	520.5	664.5	(900)
300	300	620.5	764.5	(1000)
400	400	720.5	864.5	(1100)
500	500	820.5	964.5	(1200)

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSA3-G1JHS3M

ICSPA3-G1JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

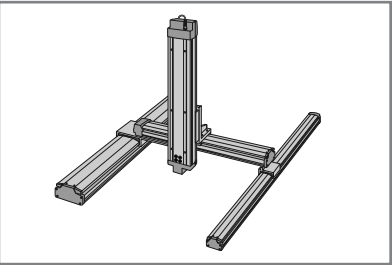
□ - **G1JHS3M** - □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □ □ - □

シリーズ タイプ エンコーダ種類 1軸目ストローク・オプション 2軸目ストローク・オプション 3軸目ストローク・オプション 基盤コントローラ ケーブル長 Y軸ケーブル配線 Z軸ケーブル配線

ICSA3標準3軸仕様 下記型式内容表 参照 A:アナログ出力 100:1000mm 下記 オプション表 50:500mm 下記 オプション表 10:100mm 下記 T1:XSEL-J/K 3L:3m CT :ケーブルベア(標準)

ICSPA3高精度3軸仕様 参照 I:インクリメンタル 250:2500mm 参照 70:700mm 参照 50:500mm 参照 T2:SCON 9L:5m CTM:ケーブルベアMサイズ

仕様 (100mm毎) 参照 (100mm毎) 参照 (100mm毎) SSEL □L:長さ指定 CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3【ICSPA3】-G1JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	50 : 500mm └ 70 : 700mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G1JHS3MのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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**に付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)	→P19
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
- (注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3[ICSPA3]-G1JHS3M

可搬質量 (kg) (注3)

■G1JHS3M

		Y軸ストローク		
		500	600	700
Z軸ストローク	100	11.9		
	200	10.9		
	300	9.9		
	400	8.9		
	500	7.8		

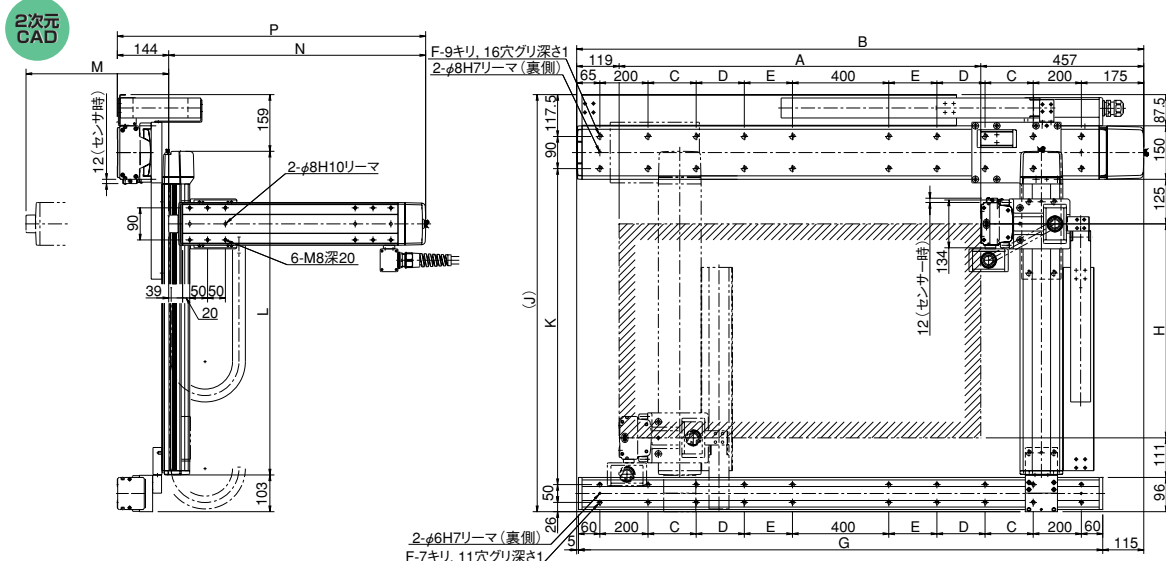
ストローク別最高速度(mm/s) (注4)

■G1JHS3M

	ストローク																
	100~400	500	600	700	1000~1400		1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、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下さい。

X軸寸法

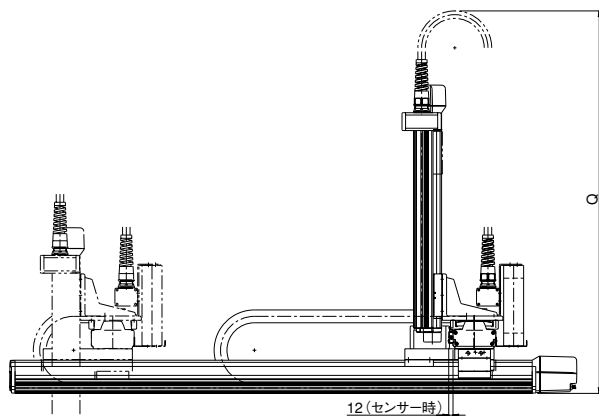
Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	0	16	2170
1800	1814	2390	675	0	0	16	2270
1900	1914	2490	725	0	0	16	2370
2000	2014	2590	775	0	0	16	2470
2100	2114	2690	825	0	0	20	2570
2200	2214	2790	875	0	0	20	2670
2300	2314	2890	925	0	0	20	2770
2400	2414	2990	975	0	0	20	2870
2500	2514	3090	1025	0	0	20	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
500	500	1069.5	786	807.5
600	600	1169.5	886	907.5
700	700	1269.5	986	1007.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	434.5	578.5	(800)
200	200	534.5	678.5	(900)
300	300	634.5	778.5	(1000)
400	400	734.5	878.5	(1100)
500	500	834.5	978.5	(1200)



ICSA3-G2JHS1

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

ICSPA3-G2JHS1

直交ロボット X-Y-Z軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

高精度仕様

■型式項目

□ - G2JHS1 □ - □ - □ □ - □ □ □ - □ □ □ - □ □ - □ □ - □ □

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

1軸目ストローク・オプション

2軸目ストローク・オプション

3軸目ストローク・オプション

基幹コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

Z軸ケーブル配線

ICSA3標準3軸仕様

ICSPA3高精度3軸仕様

下記型式内容表参照

A:アナリニアリ

I:インクリメンタル

100:1000mm

250:2500mm

下記

オプション表参照

80:800mm

120:1200mm

下記

オプション表参照

10:100mm

40:400mm

下記

オプション表参照

T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL

XSEL-P/Q

3L:3m

5L:5m

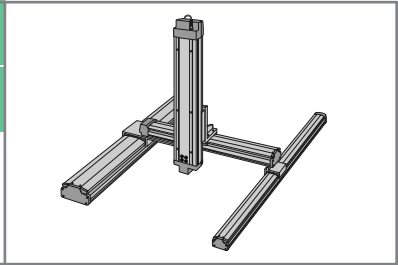
□L:長さ指定

CT:ケーブルベア(標準)

CTM:ケーブルベアMサイズ

CTL:ケーブルベアLサイズ

CTXL:ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1 M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1 L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1 M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1 L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100:1000mm 250:2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	80:800mm 120:1200mm
③	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 40:400mm
④	適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア(標準)(※2) CTM:ケーブルベアMサイズ CTL:ケーブルベアLサイズ CTXL:ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS1□のY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんがケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	60W/8mm(M)、4mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8/4-(ストローク)-B-NM	→P17

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
- (注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3[ICSPA3]-G2JHS1

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHS1M

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				
	400	0.9				

■G2JHS1L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				
	400	8.9				

ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHS1M

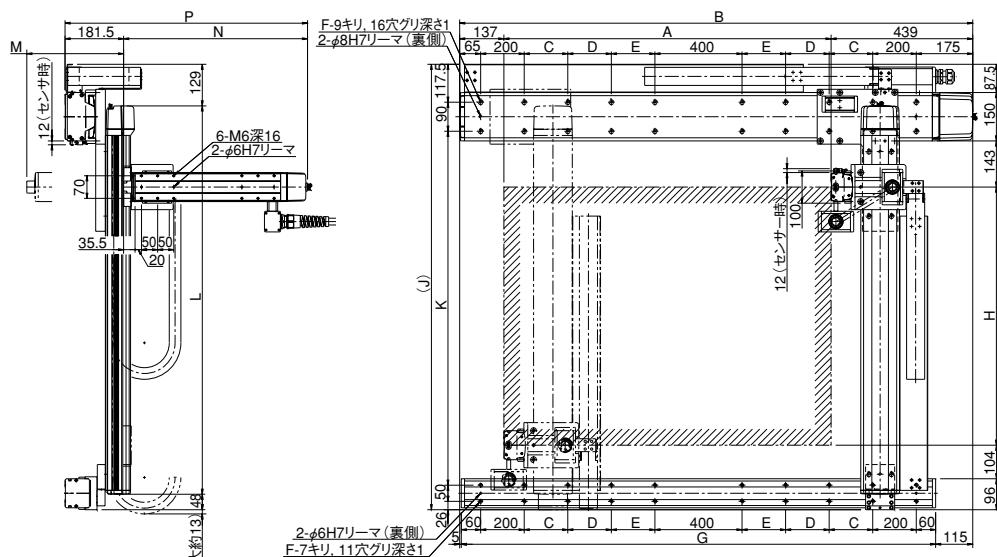
	ストローク														
	100~400	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000	—	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	400	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■G2JHS1L

	ストローク														
	100~400	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X軸	—	—	1000	—	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y軸	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Z軸	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

寸法図

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライド固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。

X軸寸法

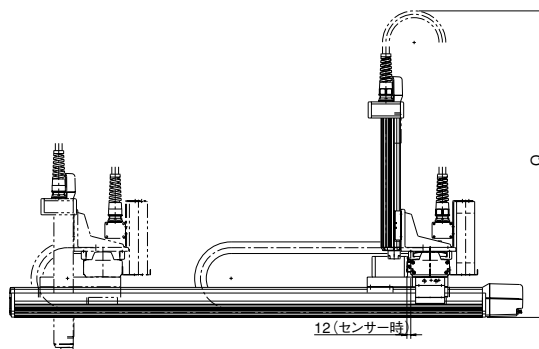
Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	2170
1800	1814	2390	675	0	16	2270	2270
1900	1914	2490	725	0	16	2370	2370
2000	2014	2590	775	0	16	2470	2470
2100	2114	2690	825	0	20	2570	2570
2200	2214	2790	875	0	20	2670	2670
2300	2314	2890	925	0	20	2770	2770
2400	2414	2990	975	0	20	2870	2870
2500	2514	3090	1025	0	20	2970	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	370	551.5	(800)
200	200	470	651.5	(900)
300	300	570	751.5	(1000)
400	400	670	851.5	(1100)



ICSA3-G2JHS2L

ICSPA3-G2JHS2L

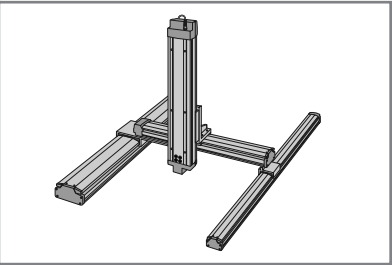
高精度仕様

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

■型式項目

シリーズ	G2JHS2L	タイプ	エンコーダ種類	1軸目ストローク・オプション	2軸目ストローク・オプション	3軸目ストローク・オプション	基幹コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線		
ICSA3標準3軸仕様		下記型式内容表	A:アナログ出力	100:1000mm	下記	80:800mm	下記	10:100mm	下記	T1:XSEL-J/K	3L:3m	CT : ケーブルベア(標準)
ICSPA3高精度3軸仕様		参照	I:インクリメンタル	250:2500mm	参照	120:1200mm	参照	40:400mm	参照	T2:SCON	5L:5m	CTM: ケーブルベアMサイズ
				(100mm毎)		(100mm毎)		(100mm毎)		SSEL		CTL: ケーブルベアLサイズ
										XSEL-P/Q		CTXL: ケーブルベアXLサイズ



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容				※【 】内は高精度仕様となります。
エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式	
アブソ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥	
インクリ	—	L	ICSA3【ICSPA3】-G2JHS2L-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥	

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	80 : 800mm 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS2LのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm(L)

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

■軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸(駆動軸)	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
X軸(従動軸)	ISA-SXM-O-O-(ストローク)	—
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-B-NM	→P23

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
- (注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS2L

可搬質量 (kg) (注3)

■G2JHS2L

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
Z軸ストローク	100	13.1				
	200	12.1				
	300	11.1				
	400	10.1				

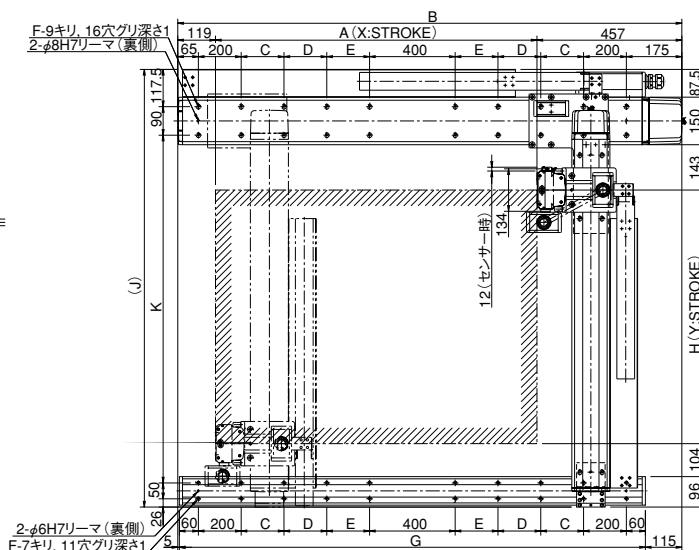
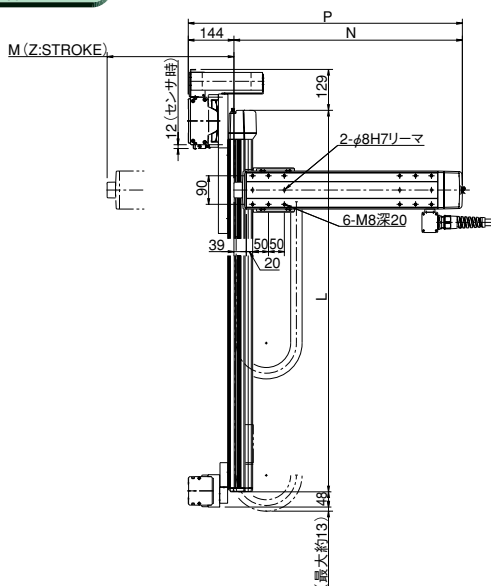
ストローク別最高速度 (mm/s) (注4)

■G2JHS2L

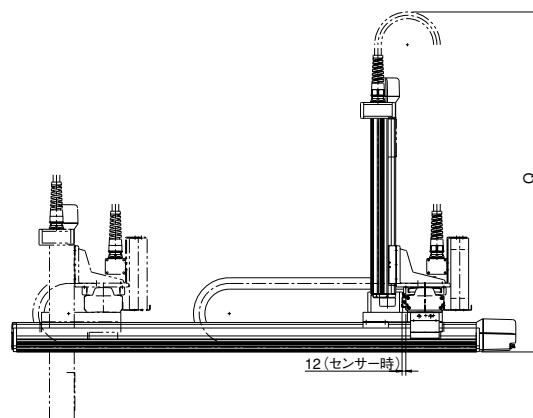
	ストローク															
	100～400	800～900	1000～1200	1300～1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X軸	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y軸	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z軸	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

寸法図

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

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆 (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) の指定をはずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



X軸寸法

Y軸ストローク	A	B	C	D	E	F	G
1000	1014	1590	275	0	0	12	1470
1100	1114	1690	325	0	0	12	1570
1200	1214	1790	375	0	0	12	1670
1300	1314	1890	425	0	0	12	1770
1400	1414	1990	475	0	0	12	1870
1500	1514	2090	525	0	0	12	1970
1600	1614	2190	575	0	0	12	2070
1700	1714	2290	625	0	16	2170	2170
1800	1814	2390	675	0	16	2270	2270
1900	1914	2490	725	0	16	2370	2370
2000	2014	2590	775	0	16	2470	2470
2100	2114	2690	825	0	20	2570	2570
2200	2214	2790	875	0	20	2670	2670
2300	2314	2890	925	0	20	2770	2770
2400	2414	2990	975	0	20	2870	2870
2500	2514	3090	1025	0	20	2970	2970

Y軸寸法

Y軸ストローク	H	J	K	L
800	800	1380.5	1097	1203.5
900	900	1480.5	1197	1303.5
1000	1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1200	1780.5	1497	1603.5

Z軸寸法

Z軸ストローク	M	N	P	Q
100	100	420.5	564.5	(800)
200	200	520.5	664.5	(900)
300	300	620.5	764.5	(1000)
400	400	720.5	864.5	(1100)
500	500	820.5	964.5	(1200)

ICSA3-G2JHS3M

ICSPA3-G2JHS3M

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

直交ロボット X-Y-Z3軸組合せ Z軸スライダ固定タイプ

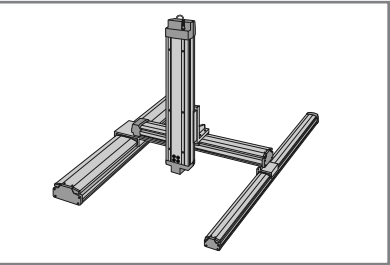
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	G2JHS3M	-		-		-		-		-		-		-	
タイプ															

ICSA3標準3軸仕様 ICSPA3高精度3軸仕様 下記型式内容表参照

A: アナリユット I: インクリメンタル	100: 1000mm 250: 2500mm	下記 オプション表	80: 800mm 120: 1200mm	下記 オプション表	10: 100mm 50: 500mm	下記 オプション表	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定	CT: ケーブルベア(標準) CTM: ケーブルベアMサイズ CTL: ケーブルベアLサイズ CTXL: ケーブルベアXLサイズ
--	--	--	--	--	--	--	--	---	---



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容 ※【 】内は高精度仕様となります。

エンコーダ種類	XY組合せ方向	Z軸タイプ(※1)	型式
アブソ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-A-①-②-③BNM-④-⑤-⑥
インクリ	—	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-I-①-②-③BNM-④-⑤-⑥

※1 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。

※上記型式の①～⑥の内容は右上表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	100 : 1000mm └ 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク(注1)	80 : 800mm └ 120 : 1200mm
③	Z軸ストローク(注1)	10 : 100mm └ 50 : 500mm
④	適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q
⑤	ケーブル長(注2)	3L : 3m 5L : 5m
⑥	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア(標準)(※2) CTM : ケーブルベアMサイズ CTL : ケーブルベアLサイズ CTXL : ケーブルベアXLサイズ

※上記は左記型式内の①～⑥の内容を表しています。

※2 G2JHS3MのY軸ケーブル配線は、ケーブルベアのための設定となります。Z軸ケーブル配線は、ケーブルベアと自立ケーブルの組合せとなりますが自立ケーブルは変更出来ませんのでケーブルベアのサイズ変更のみ指定可能です。

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下さい。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付けてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P552
ブレーキ	B	→P552
クリーブセンサ	C	→P552
原点リミットスイッチ	L	→P552
原点逆仕様	NM	→P552
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【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軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXUWX-□-400-20-(ストローク)	→P30
Y軸	ISA [ISPA] -MXMX-□-200-20-(ストローク)	→P20
Z軸	ISA [ISPA] -MZM-□-200-10-(ストローク)-B-NM	→P24

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
- (注3) 定格加速度は0.3Gです。(加速度の上限は0.3Gとなります)
- (注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。

ICSA4【ICSPA4】-BB□HZRS

可搬質量 (kg) (注4)

BB HZRS

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
Z軸ストローク	150	定格1.0kg（加減速0.3G時） 最大3.0kg（加減速0.1G時）			
	300	定格1.0kg（加減速0.3G時） 最大3.0kg（加減速0.1G時）			

ストローク別最高速度(mm/s) (注5)

■BB□HZRS

	ストローク							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X軸	-	1000						795
Y軸	800				-	-	-	-

	ストローク 150mm
Z軸	1005mm/s

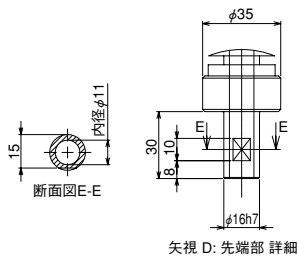
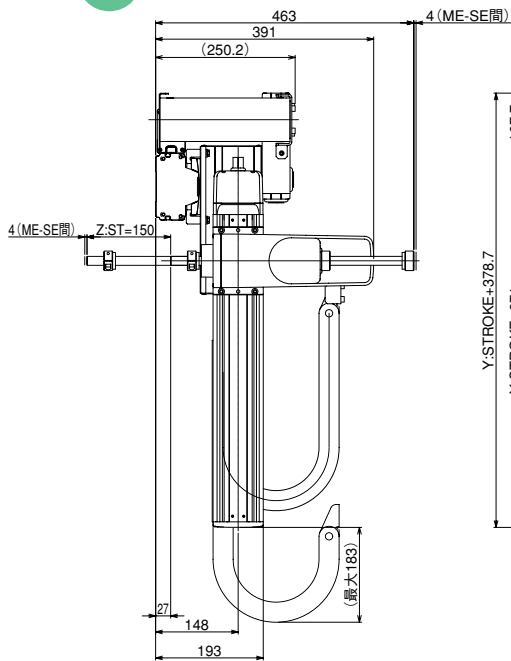
	ストローク ±360度
回転軸	2200度/s

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

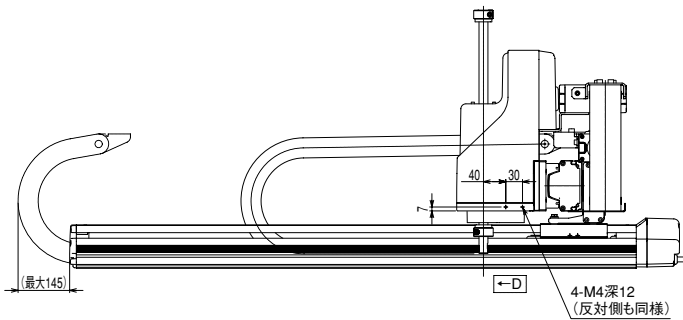
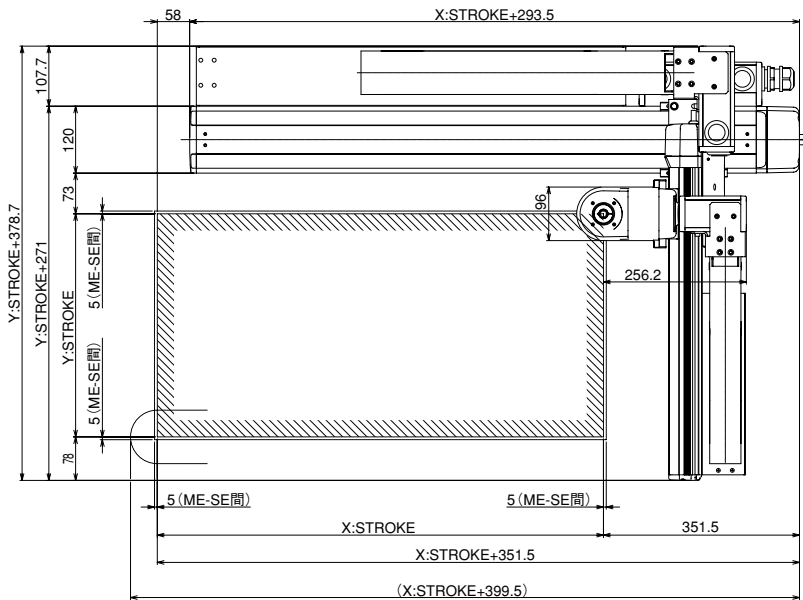
2次元
CAD



※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をご指定下さい。又、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下さい。

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

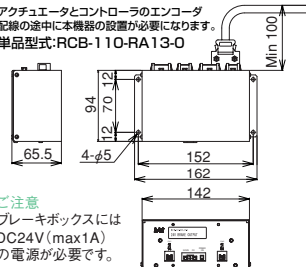
※下図ケーブルベア寸法はY軸用がCTM、ZR軸用がCTの場合です。
(Y軸用にはCTは使用出来ません)



■ブレーキボックス(付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ
配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0

单品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V(max1A)
の電源が必要です。

ICSA4 [ICSPA4] -BE□HZRM

可搬質量 (kg) (注4)

■BE□HZRM

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	200	定格2.0kg (加減速0.3G時) 最大6.0kg (加減速0.1G時)					

ストローク別最高速度(mm/s) (注5)

■BE□HZRM

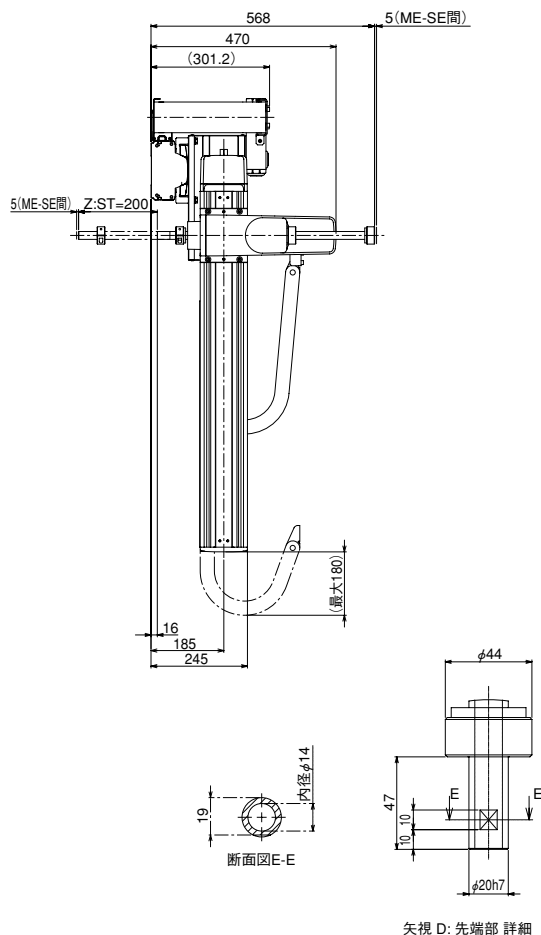
		ストローク									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X軸	—	—	1000						830	690	
Y軸	—	1000						—	—	—	

		ストローク 200mm
Z軸		1256mm/s
		ストローク ±360度
回転軸		2200度/s

寸法図

※下図はXY組合せ方向1の図面です。

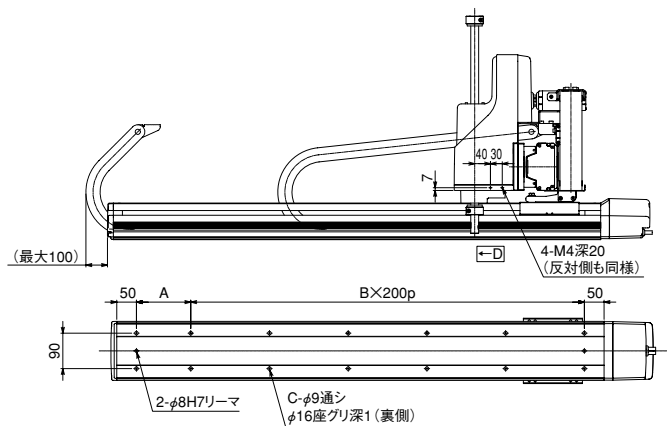
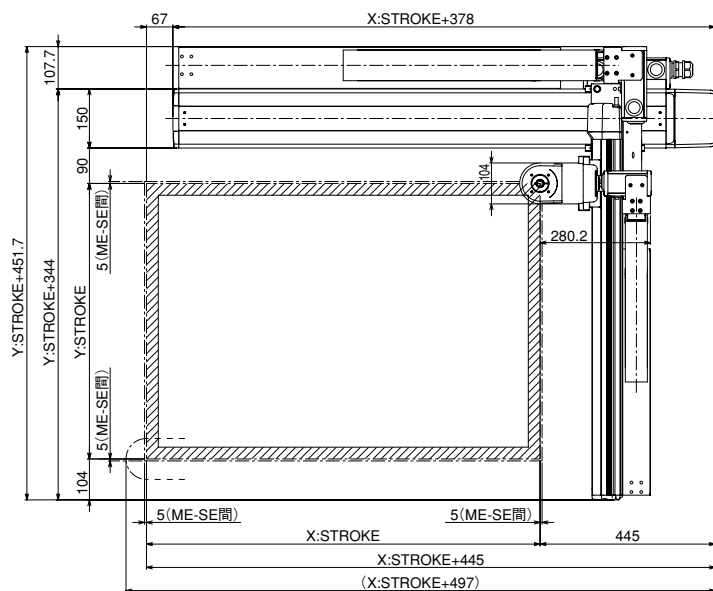
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

※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をご指定下さい。又、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下さい。

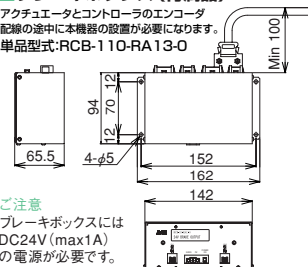
Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

※下図ケーブルバース寸法はY軸用がCTM、ZR軸用がCTの場合です。
(Y軸用にはCTは使用出来ません)



■ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V (max1A)
の電源が必要です。

IAA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
インフォメーション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

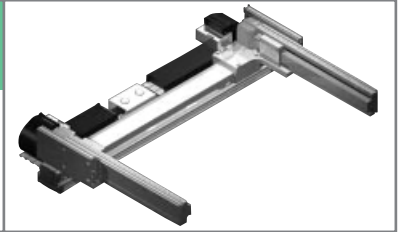
ICSA3
ICSPA3

ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA4-B3N1H

直交ロボット ナット回転型+ISA4軸(2軸×2)組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸マルチスライダ高速タイプ



型式項目	ICSPA4	B3N1H						T2		
シリーズ	ICSPA4高精度4軸 (2軸+2軸)仕様	タイプ 下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブリュート 仕様 I:インクリメンタル 仕様	X軸ストローク・オプション 25:250mm 225:2250mm (50mm毎)	Y1/Y2軸ストローク・オプション 20:200mm 70:700mm (50mm毎)	選定コントローラ	ケーブル長	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	Y軸ケーブル配線 CT:ケーブルペア

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA4-B3N1H-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA4-B3N1H-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

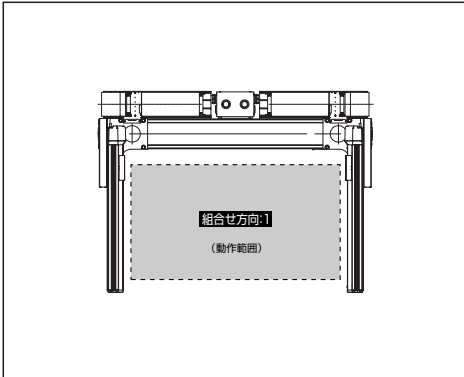
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※ 上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ

※ 上記型式の ①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

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またはNT2)の仕様となります。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

		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。

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**につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	—	2400						
Y1軸、Y2軸	1200						—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



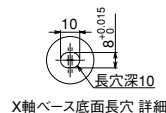
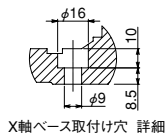
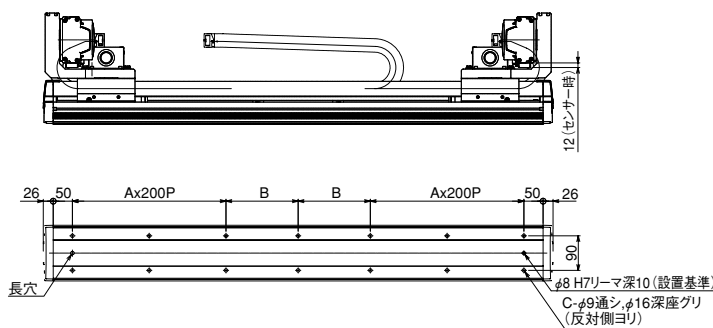
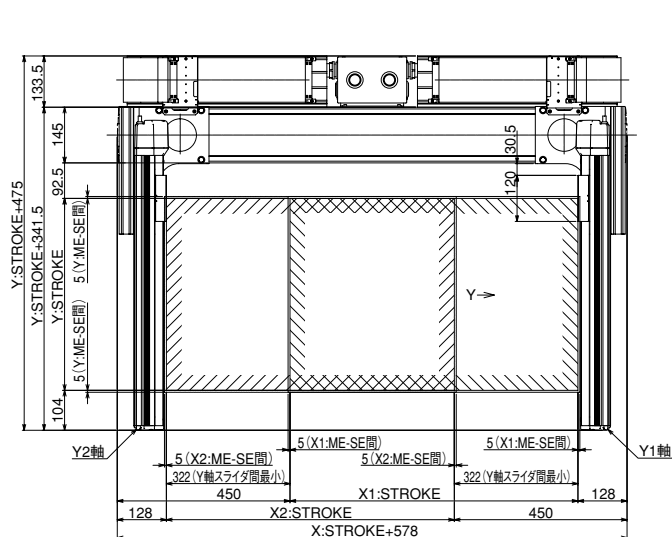
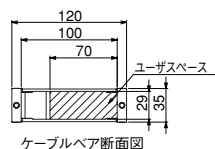
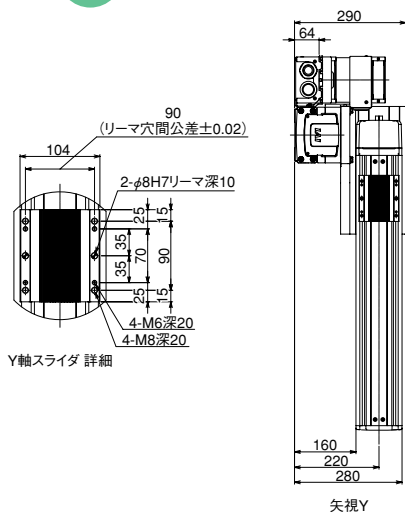
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注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。

ICSPA4-B3N1H

寸法図

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

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

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

デフルトアップ型
ロボット

I-Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

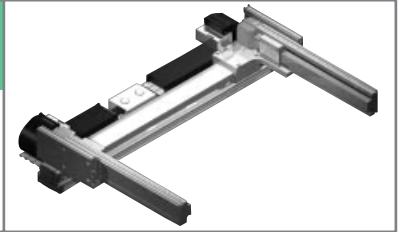
IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA4-B3N1M

直交ロボット ナット回転型+ISA4軸(2軸×2)組合せ
XYB(Y軸ベース固定) X軸マルチスライダ中速タイプ



型式項目	ICSPA4	B3N1M						T2		
シリーズ	ICSPA4高精度4軸 (2軸+2軸)仕様	タイプ 下記型式内容表 参照	エンコーダ種類	A:アブリュート 仕様 I:インクリメンタル 仕様	X軸ストローク 25:250mm Y軸ストローク 20:200mm オプション表 参照	Y1/Y2軸ストローク 20:200mm オプション表 参照	選定	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長 3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※)	型式
アブソ	1	ICSPA4-B3N1M-A-①AQRT-②AQ-T2-③-④
インクリ	1	ICSPA4-B3N1M-I-①AQRT-②AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

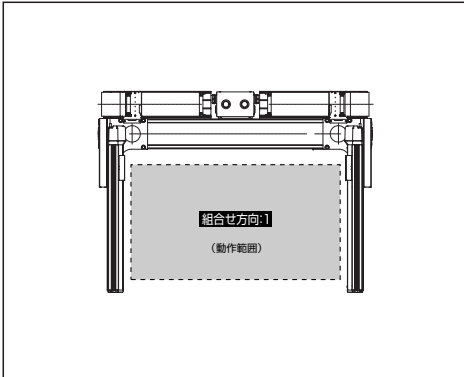
※ 上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm └ 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm └ 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ

※ 上記型式の①には A(アブソ)が I(インクリ)が入ります。

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。

加速度別可搬質量(kg) (注3)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加 速 度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3
	0.5	21.6	21.6	21.6	21.6	21.6	19.3
	0.6	18.0	18.0	18.0	18.0	17.5	16.6
	0.7	15.3	14.9	14.0	13.0	12.1	11.2
	0.8	12.2	11.3	10.4	9.4	8.5	7.6
	0.9	9.5	8.6	7.7	6.7	5.8	4.9
	1.0	6.8	5.9	5.0	—	—	—

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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	—	1300						
Y1軸、Y2軸	1200						—	—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。



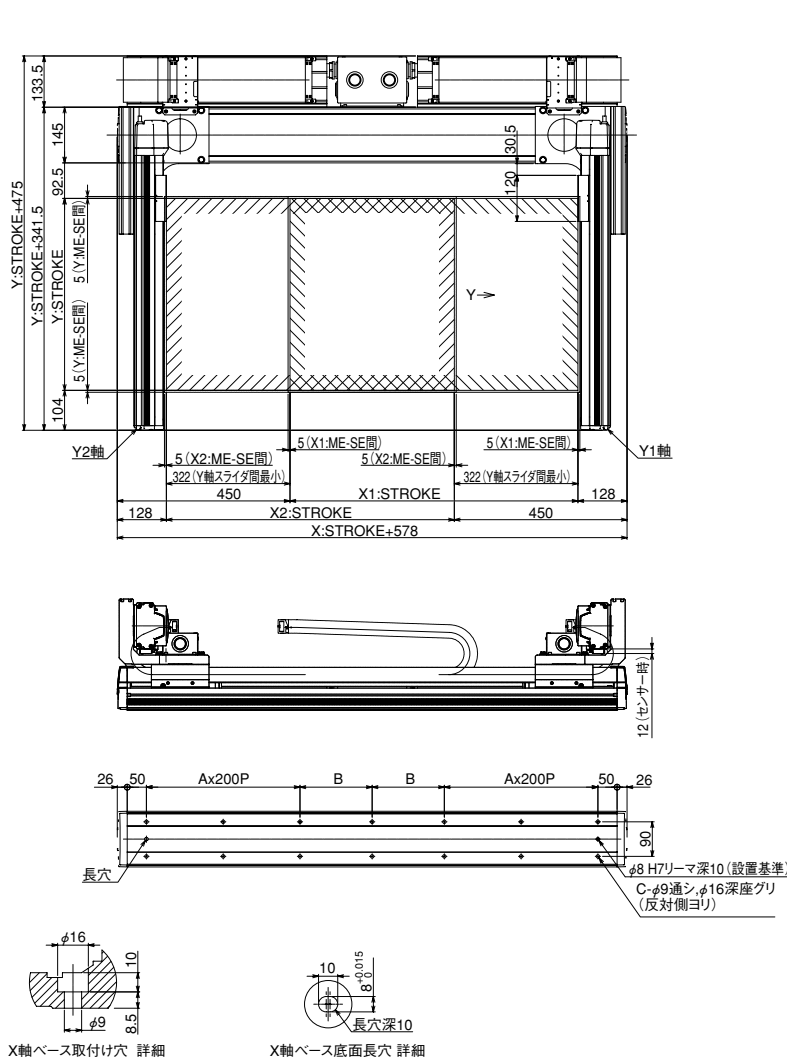
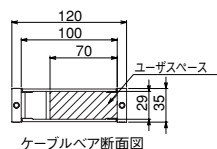
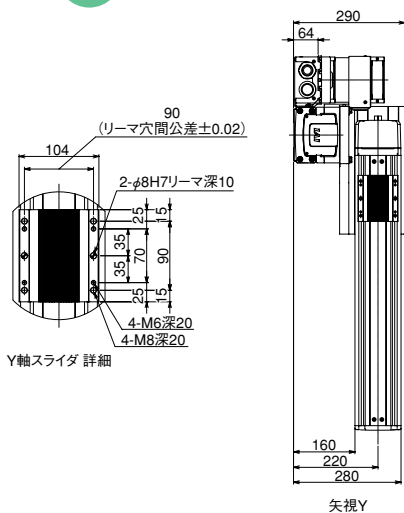
ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注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。

ICSPA4-B3N1M

寸法図

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

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

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデフルトアップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

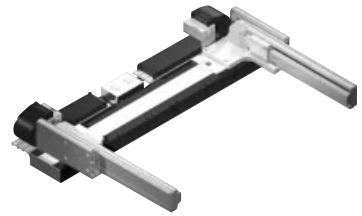
ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

ICSPA6

ICSPA4-B2L1H

直交ロボット 大型リニア+ISA4軸 (2軸×2) 組合せ
XYB (Y軸ベース固定) X軸マルチスライダタイプ

■型式項目	ICSPA2	B2L1H	—	—	—	—	T2	—	—
シリーズ	—	タイプ	—	—	—	—	—	—	—
ICSPA4高精度4軸 (2軸+2軸)仕様	下記型式内容表 参照	インクリメンタル 仕様	73:730mm 383:3835mm (135mm毎)	Y軸 20:200mm 40:400mm (50mm毎)	Y軸 20:200mm 40:400mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルベア	



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向 (※)	型式
インクリ	1	ICSPA4-B2L1H-I-①-L-②-AQ-T2-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

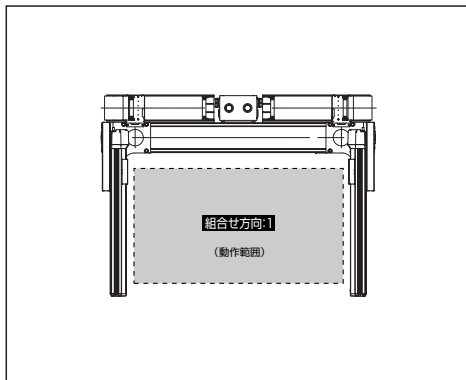
※ 上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	73 : 730mm 383 : 3835mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の ①～④の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y軸限定
クリーブセンサ	C	→P552	Y軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y軸限定

共通仕様

駆動方式	X軸：リニアサーボモータ Y軸：ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸：±0.005mm Y軸：±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸：リニアガイド Y軸：ベアス一体型ガイド
ベース	X軸：材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y軸：材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s)

	200	300	400	730～3835
X軸	—	—	—	2500
Y軸	1200			—

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SM-I-400-(ストローク)-T2-L-NT1
Y1軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ

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。

加速度別可搬質量 (kg) (注3)

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
加速度	X軸1.0G Y軸0.3G	21.2	20.0	20.0	17.4	15.2



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注3) 定格加速度はX軸が1G、Y軸が0.3Gです。

Y軸は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。

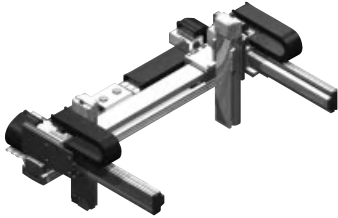
ICSPA6-B3N1HB3

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ
X軸マルチスライダ高速タイプ Z軸ベース固定タイプ

■型式項目 ICSPA6- B3N1HB3 - - - - - T2 - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 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 - Z軸Z軸ストローク・オプション - 駆動コントローラケーブル長 - Y軸ケーブル配線 - Z軸ケーブル配線

ICSPA6高精度6軸 (3軸+3軸)仕様 下記型式内容表 参照 A:アクリリウム 25:250mm 下記 20:200mm 下記 10:100mm 下記 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア(標準) 仕様 5: オプション表 SSEL 5L:5m 仕様 I:インクリメンタル 225:2250mm 参照 70:700mm 参照 50:500mm 参照 XSEL:P/Q □L:長さ指定 (50mm毎) (50mm毎) (50mm毎)



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA6-B3N1HB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1HB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA6-B3N1HB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1HB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

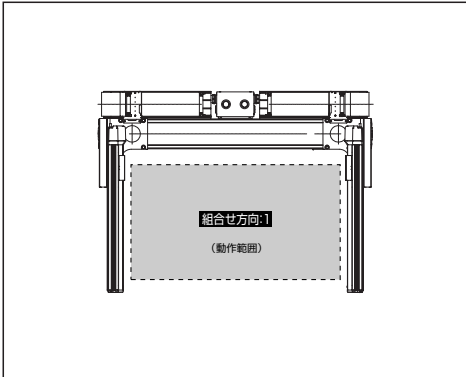
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリーブセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※< >内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B
Z2軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※< >内はZ軸中速仕様の場合です。

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注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。

ICSPA6-B3N1HB3

可搬質量 (kg)

■B3N1HB3H

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	9.0			8.2	7.2	6.2
	~200	9.0			8.3	7.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

ストローク別最高速度(mm/s)

■B3N1HB3H

		ストローク								
		100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	—	—	2400							
Y軸	—	1200								—
Z軸	1200				—	—	—	—	—	—

■B3N1HB3M

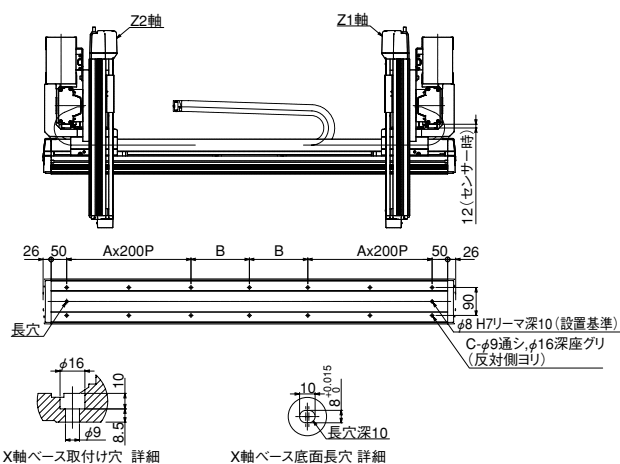
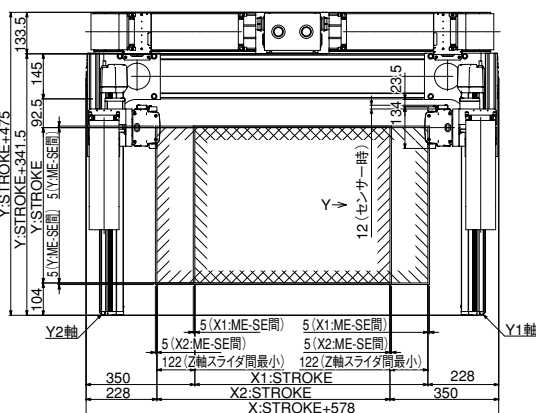
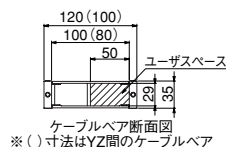
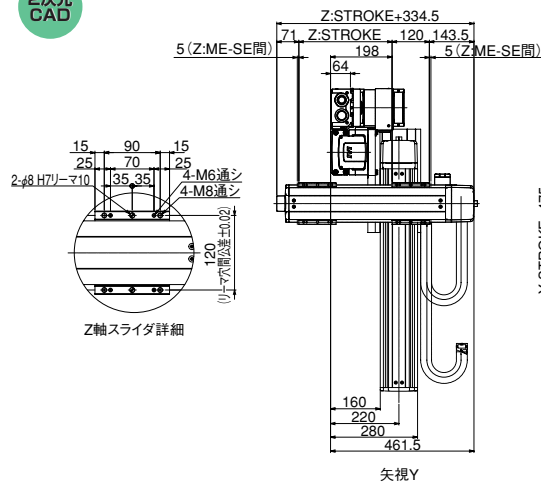
		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
Z軸ストローク	100	11.2	10.2	9.2	8.2	7.2	6.2
	~200	10.2	9.3	8.3	7.2	6.2	5.2
	~300	9.0	8.3	7.3	6.2	5.2	4.2
	~400	8.2	7.3	6.3	5.2	4.2	3.2
	~500	7.1	6.2	5.2	4.1	3.1	2.1

■B3N1HB3M

		ストローク								
		100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	—	—	2400							
Y軸	—	1200								—
Z軸	600				—	—	—	—	—	—

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

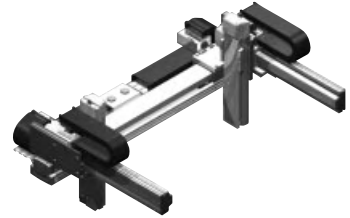
ME:メカエンド
SE:ストロークエンド2次元
CAD

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

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

ICSPA6-B3N1MB3

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ
X軸マルチスライダ中速タイプ Z軸ベース固定タイプ



型式項目	ICSPA6-	B3N1MB3	-		-		-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	Z軸Z軸ストローク・オプション	駆動コントローラケーブル長	Y軸ケーブル配線	Z軸ケーブル配線						
ICSPA6高精度6軸(3軸+3軸)仕様	下記型式内容表参照	A:アナログ出力 25:250mm 下配 仕様	20:200mm 下配 オプション表	10:100mm 下配 オプション表	T2:SCON 3L:3m 5L:5m	CT:ケーブルベア(標準)								
		I:インクリメンタル 225:2250mm 仕様 (50mm毎)	70:700mm 参照 (50mm毎)	50:500mm 参照 (50mm毎)	SSSEL XSLE-P/Q									

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSPA6-B3N1MB3H-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1MB3M-A-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
インクリ	1	H	ICSPA6-B3N1MB3H-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤
		M	ICSPA6-B3N1MB3M-I-①AQRT-②AQ-③AQB-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

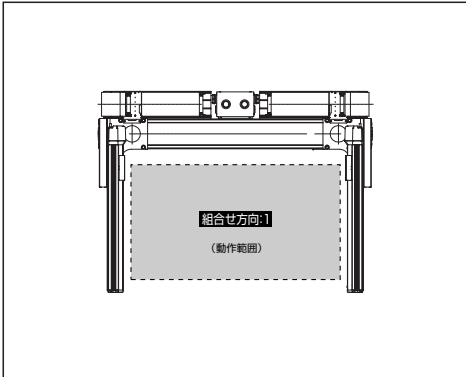
※上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアス一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/20mm<10mm>	

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B
Z2軸	ISPA-MXM-①-200-20<10>-(ストローク)-T2-AQ-B

※上記型式の①には A (アブソ) が (インクリ) が入ります。

※<>内はZ軸中速仕様の場合です。

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注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。

ICSPA6-B2L 1HB3 ☐

可搬質量(kg)

■B2L 1 HB3H

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z軸ストローク	100	9.0			7.2	5.0
	~200	9.0	8.9		6.3	4.0
	~300	9.0	7.9		5.3	3.0
	~400	8.2	6.9		4.3	2.0

ストローク別最高速度(mm/s)

■B2L1HB3H

	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X軸	—	—	—	—	2500
Y軸	—	1200			—
Z軸	1200				—

■B2L 1 HB3M

		Y軸ストローク				
		200	250	300	350	400
Z 軸 ストローク	100	11.2	9.0		7.2	5.0
	~200	10.2	8.9		6.3	4.0
	~300	9.2	7.9		5.3	3.0
	~400	8.2	6.9		4.3	2.0

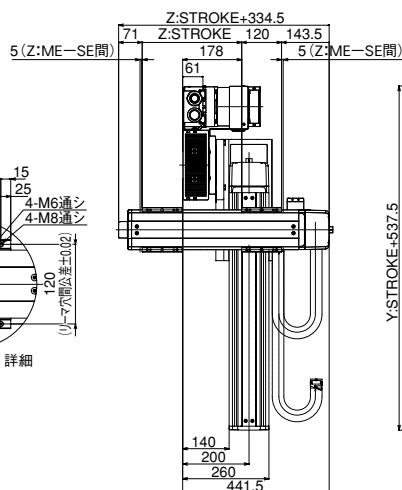
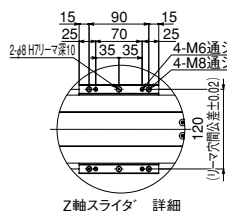
■B2L1HB3M

	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X軸	—	—	—	—	2500
Y軸	—	1200			—
Z軸	600				—

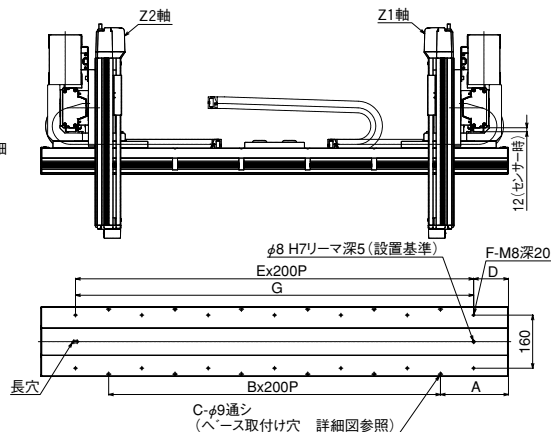
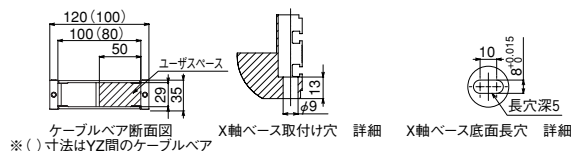
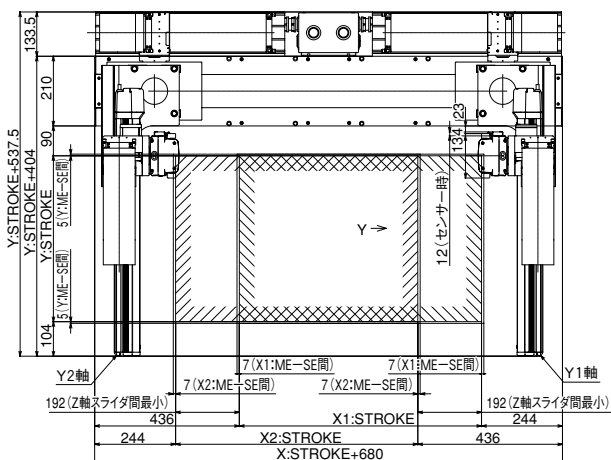
寸法図

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



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



Xスロットーク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800

Xs トローク	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
A	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400

ロボット

IK2

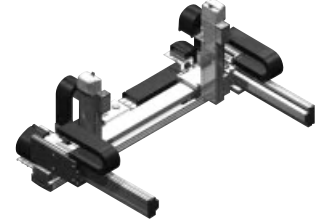
IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSPA6

ICSPA6-B3N1HS3M

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ
X軸マルチスライダ高速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目	ICSPA6-	B3N1HS3M	-		-		-		-		-	T2	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	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	-	Z1軸Z2軸ストローク・オプション	-	駆動コントローラケーブル長	-	ケーブル配線	-	Z軸ケーブル配線	-	
ICSPA6高精度6軸 (3軸+3軸)仕様		下記型式内容表 参照		A:アナログ出力 仕様		25:250mm 下配 50mm毎		20:200mm 下配 50mm毎		10:100mm 下配 50mm毎		T2-SCON オプション表		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定		CT:ケーブルベア(標準)		
				I:インクリメンタル 仕様		225:2250mm (50mm毎)		70:700mm (50mm毎)		40:400mm (50mm毎)		XSSEL-P/Q						

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※)	Z軸速度 タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA6-B3N1HS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA6-B3N1HS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

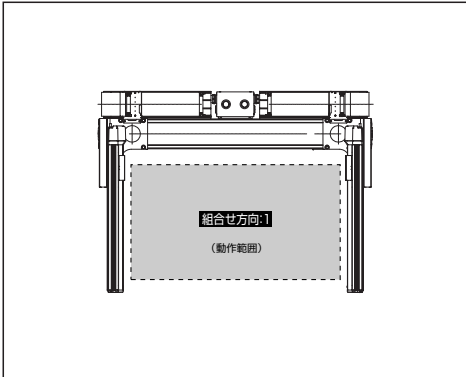
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm } 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。
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**につなげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアス一体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/40mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※ 上記型式の①には A(アブソ)か I(インクリ)が入ります。

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。

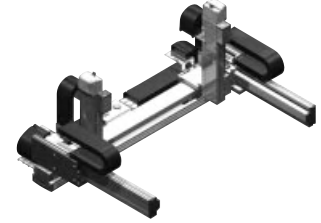


ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注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。

ICSPA6-B3N1MS3M

直交ロボット ナット回転型6軸(3軸+3軸)組合せ
X軸マルチスライダ中速タイプ Z軸スライダ固定タイプ



■型式項目 ICSPA6- B3N1MS3M - □ - □ □ - □ □ - □ □ - T2 - □ - □ □ - □ □											
シリーズ -		タイプ		- エンコーダ種類 -		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		Z軸Z軸ストローク・オプション	
ICSPA6高精度6軸 (3軸+3軸)仕様		下記型式内容表 参照		A: アブリュート 仕様		25: 250mm 下配		20: 200mm 下配		10: 100mm 下配	
				I: インクリメンタル 仕様		225: 2250mm (50mm毎)		70: 700mm (50mm毎)		40: 400mm (50mm毎)	
										T2: SCON 3L: 3m CT: ケーブルベア(標準)	
										SSSEL 5L: 5m XSSEL-P/Q □L: 長さ指定	

※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ 種類	XY組合せ 方向(※)	Z軸速度 タイプ	型式
アブソ	1	M	ICSPA6-B3N1MS3M-A-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤
インクリ	1	M	ICSPA6-B3N1MS3M-I-①AQRT-②AQ-③AQBNM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

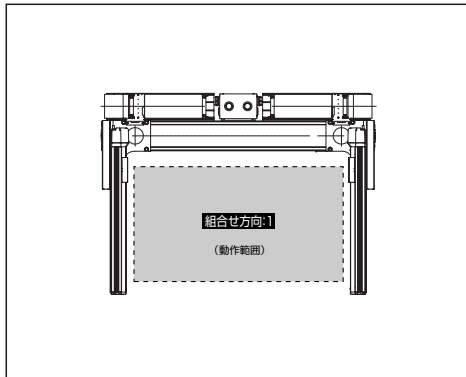
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	25 : 250mm } 225 : 2250mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm } 70 : 700mm
③	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm } 40 : 400mm
④	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
⑤	Y軸・Z軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	
原点リミットスイッチ	L	→P552	
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
ボール保持機構付ガイド	RT	→P552	X軸標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ	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	ベアス一体型	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	400W/20mm	
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm	
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm	

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-①-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

※ 上記型式の①には A(アブソ)が(インクリ)が入ります。

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。



ご注意

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。

(注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。

ICSPA6-B3N1MS3M

可搬質量 (kg)

■B3N1MS3M

		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

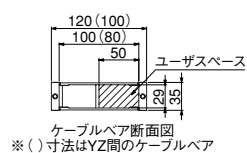
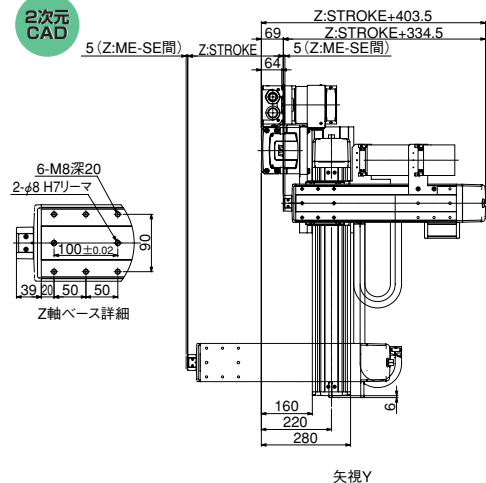
ストローク別最高速度(mm/s)

■B3N1MS3M

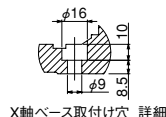
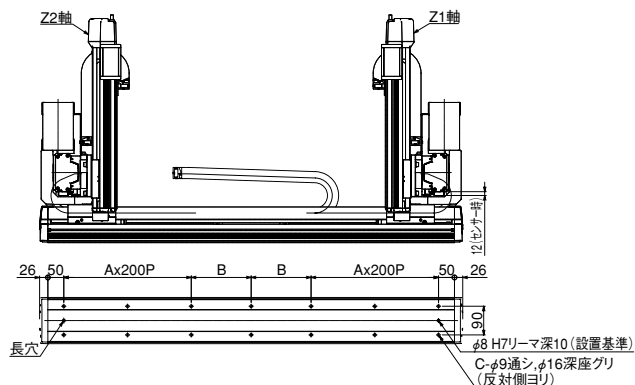
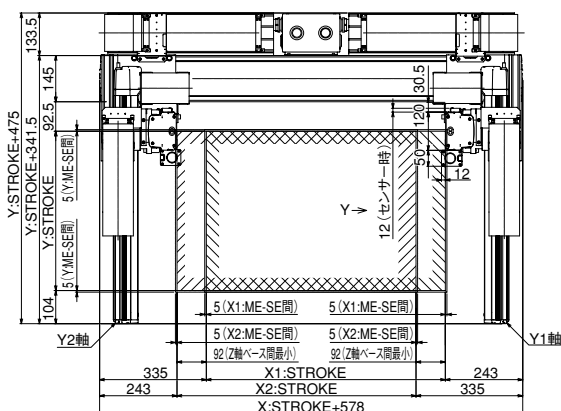
		ストローク								
		100	200	250	300	400	500	600	700	800~2250
X軸	—	—	1300							
Y軸	—	1200								—
Z軸	600				—	—	—	—	—	—

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド2次元
CAD

※図面の組合せ位置が原点位置となります。
Z軸がスライダ固定の場合は、Z軸は標準で原点逆(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)の指定を必ずして下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要です。ご注意ください。



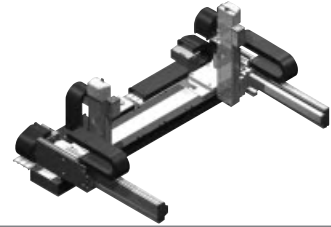
ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

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

ICSPA6-B2L1HS3M

直交ロボット 大型リニア+ISA6軸(3軸×2) 組合せ
X軸マルチスライダタイプ Z軸スライダ固定タイプ

■型式項目		ICSPA6-		B2L1HS3M		-		-		-		-		-		-		-		-	T2	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-エンコーダ種類-		Y軸ストローク・オプション	-	Z軸ストローク・オプション	-	高コントローラーケーブル長	-	Y軸ケーブル配線	-	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		I:インクリメンタル仕様	73:730mm	下記	20:200mm	下記	10:100mm	下記	T2:SCON	3L:3m	CT:ケーブルベア(標準)															
				383:3835mm	オプション表参照	40:400mm	オプション表参照	30:300mm	オプション表参照	SSSEL	5L:5m																
				(135mm毎)		(50mm毎)		(50mm毎)		XSEL:P/Q	□L:長さ指定																



※型式項目の内容は241ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	Z軸速度タイプ	型式
インクリ	1	M	ICSPA6-B2L1HS3M-I-①L-②AQ-③AQB-NM-T2-④-⑤

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。

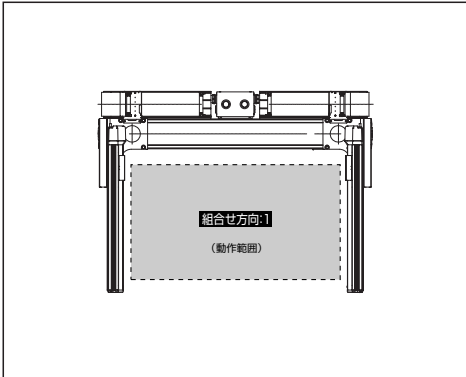
※ 上記型式の①～⑤の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク(注1)	73:730mm 383:3835mm
②	Y軸ストローク(注1)	20:200mm 40:400mm
③	Z軸ストローク(注1)	10:100mm 30:300mm
④	ケーブル長(注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
⑤	Y軸・Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルベア

※ 上記は左記型式内の①～⑤の内容を表しています。

XY組合せ方向



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。

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下さい。

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P552	Y/Z軸標準装備
ブレーキ	B	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)
クリープセンサ	C	→P552	Y/Z軸限定
原点リミットスイッチ	L	→P552	X軸標準装備
原点逆仕様	NM	→P552	Y/Z軸限定(Z軸標準)

共通仕様

駆動方式	X軸:リニアサーボモータ Y軸:ボールネジ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X軸:±0.005mm Y軸:±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
ガイド	X軸:リニアガイド Y/Z軸:ベース一体型ガイド
ベース	X軸:材質アルミ 黒色アルマイト処理 Y/Z軸:材質アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W相当/(なし)
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

※〈 〉内はZ軸中速仕様の場合です。

適応コントローラ

P551のシステム構成をご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式
X軸	LSA-W21SM-I-400-(ストローク)-T2-L-NT1
Y1軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Y2軸	ISPA-MYM-I-200-20-(ストローク)-T2-AQ
Z1軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM
Z2軸	ISPA-MZM-I-200-10-(ストローク)-T2-AQ-B-NM

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。



ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mが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。
- (注3) 定格加速度はX軸が1G、Y軸/Z軸が0.3Gです。Y軸は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。

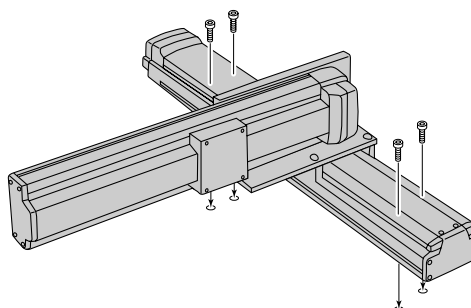
本体取付方法 ICSPA2/ICSPA2/ICSPA3/ICSPA3/ICSPA4/ICSPA4/ICSPA6

2軸組合せ

XYBタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

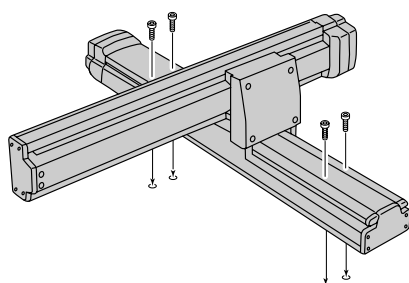
- BA□H、BA□M : $\phi 7$
- BB□H、BB□M : $\phi 9$
- BC□H、BC□M : $\phi 9$
- BD□H : $\phi 9$
- BE□H、BE□M : $\phi 9$
- BF□H : $\phi 9$
- BK□H、BK□M : $\phi 9$
- BL□H、BL□M : $\phi 9$
- BP□H、BP□M : $\phi 9$
- BQ□H、BQ□M : $\phi 9$
- B1N□H、B1N□M : $\phi 9$
- B2N□H、B2N□M : $\phi 9$
- B1L□H : $\phi 9$ またはM8深さ20



XYSTタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

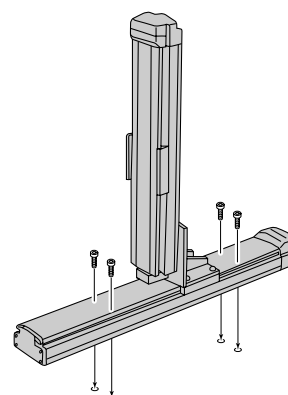
- SA□H、SA□M : $\phi 7$
- S1C□H、S1C□M : $\phi 9$
- S2C□H : $\phi 9$



XZタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

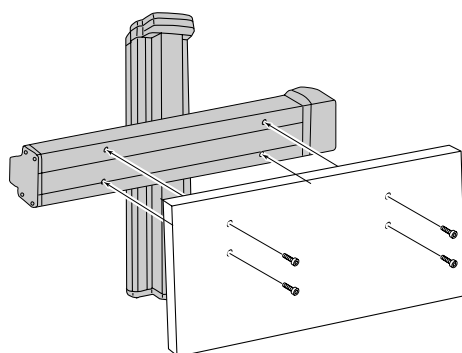
- ZAH、ZAM : $\phi 7$
- Z1CH、Z1CM : $\phi 9$
- Z2CH : $\phi 9$
- ZDH : $\phi 9$
- ZGH : $\phi 9$
- ZHH : $\phi 9$



YZタイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

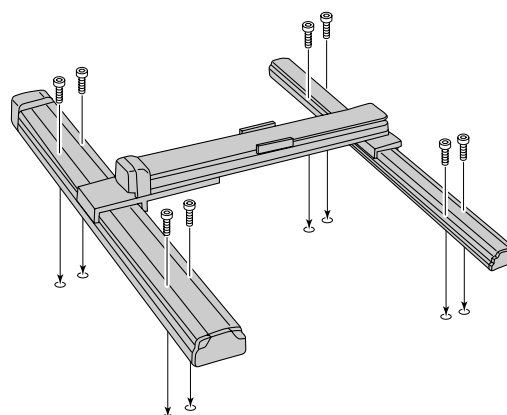
- YAH、YAM : M6
- YCH、YCM : M8
- YGH : M8



XYGタイプ

■X軸（駆動軸／従動軸）底面の通し穴を使用して固定

- G1JH（駆動軸）： $\phi 9$
（従動軸）： $\phi 7$
- G2JH（駆動軸）： $\phi 9$
（従動軸）： $\phi 7$

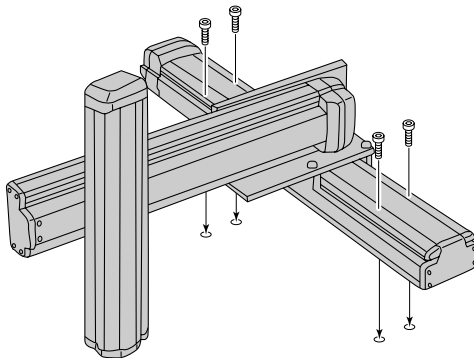


3軸組合せ

XYB+Z軸タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

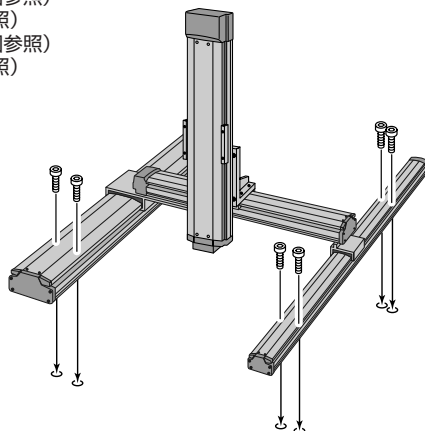
- BA□MS□□ : $\phi 7$
- BB□□□□□ : $\phi 9$
- BC□□□□□ : $\phi 9$
- BD□□□□□ : $\phi 9$
- BE□□□□□ : $\phi 9$
- BF□□□□□ : $\phi 9$
- B1N□□□□□ : $\phi 9$
- B2N□□□□□ : $\phi 9$
- B1L□□□□□ : $\phi 9$ またはM8深さ10



XYG+Z軸タイプ

■X軸（駆動軸／従動軸）底面の通し穴を使用して固定

- G1JH□□□□ (駆動軸) : $\phi 9$ (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : $\phi 7$ (P167 ISA-SXM底面図参照)
- G1JH□□□□ (駆動軸) : $\phi 9$ (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : $\phi 7$ (P167 ISA-SXM底面図参照)



4軸組合せ

XY+ZRユニット

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- BB□HZRS : $\phi 9$
- BE□HZRM : $\phi 9$

X軸マルチスライダ+Y軸2軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N1□ : $\phi 9$
- B2L1H : $\phi 9$ またはM8深さ20

6軸組合せ

X軸マルチスライダ+Y軸2軸+Z軸2軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N□□□□□ : $\phi 9$
- B2L□□□□□ : $\phi 9$ またはM8深さ20

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

直交ロボットシリーズ システム構成

アクチュエータ

IK2-P□□シリーズ
IK3-P□□シリーズIK2-S□□シリーズ
IK3-S□□シリーズ
ICSA2シリーズ
ICSPA2シリーズ
ICSA3シリーズ
ICSPA3シリーズモータケーブル
エンコーダケーブルICSA4シリーズ
ICSPA4シリーズ
ICSPA6シリーズ

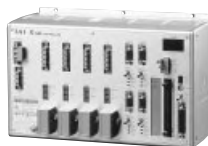
コントローラ

PSEL



(P637参照)

X-SEL



(P659参照)

SSEL



(P647参照)

※SSELは2軸組合せまで
動作可能です。

SCON



(P625参照)

※SCONで動作させる場合は
動作させる軸数分のSCON
が必要です。

X-SEL-P/Q



(P659参照)

オプション

ティーチングボックス
<SEL-T/TD-J>
<IA-T-X/XD-J>パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>

(P655参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD>
<IA-T-X/XD>

(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P672参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD-J>
<IA-T-X/XD-J>パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>

(P655参照)

ティーチングボックス
<CON-T>
<RCM-E/P>パソコン対応ソフト
<RCM-101-MW>
<RCM-101-USB>

(P633参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD>
<IA-T-X/XD>

(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P672参照)

直交ロボットシリーズ 本体オプション

AQシール

型 式 AQ

説 明

AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。
多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。
AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

ブレーキ

型 式 B

説 明

電源OFF又はサーボOFF時に、Z軸スライダが落下して取付物を破損しないためのオプションです、
2軸組合せのXZ、YZタイプ、3軸組合せのZ軸には標準で装着されています。

クリープセンサ

型 式 C

説 明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。
通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は10～20mm/sに抑えられています。
その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、
原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。
センサの取付位置は、X軸の組合せ方向によって変化します。

原点リミットスイッチ

型 式 L

説 明

ICSA/ICSPAシリーズの標準の原点復帰方式は、スライダをメカエンド部のストップに押し当てて反転後Z相を感知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。
この原点復帰動作を押し当てでなく、近接スイッチで感知して反転させるためのオプションがL（原点リミットスイッチ）です。
原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用下さい。

原点逆仕様

型 式 NM

説 明

原点方向（標準はモータ側）を反対側に変更するオプションです。
原点方向の変更にはエンコーダの調整が必要となりますので、納入後の変更の場合は製品の返却が必要です。ご注意ください。

ボール保持機構付ガイド

型 式 RT

説 明

ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現するオプションです。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

IA 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード