

ICSA4-BB□HZRS 直交ロボット X-Y-Z・回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

ICSPA4-BB□HZRS 直交ロボット X-Y-Z・回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット 高精度仕様

■型式項目	□	-	BB□HZRS	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	B	-	□	B□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	ICSA4標準4軸仕様				ICSPA4高精度4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				1:インクリメンタル仕																		
1軸ストローク・オプション	20:200mm				80:800mm (100mm毎)																		
2軸ストローク・オプション	10:100mm				40:400mm (100mm毎)																		
3軸ストローク・オプション	15:150mm																						
4軸動作範囲・オプション	36:360度																						
基コントローラ	T2:XSEL-P/Q																						
ケーブル長	3L:3m				5L:5m																		
Y軸・Z軸	下記型式内記号説明参照																						
2軸・Z軸																							
2軸・Z軸																							



※型式項目の内容は293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 軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB1HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	2	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB2HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	3	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB3HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	4	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB4HZRS-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
インクリ	1	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB1HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	2	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB2HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	3	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB3HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	4	H	ICSA4 [ICSPA4] -BB4HZRS-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧

※1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブソリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式:JG-ZRS)

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)	15 : 150mm
④	R 軸 動作範囲	36 : 360度
⑤	適応 コントローラ	T2 : XSEL-P/Q
⑥	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑦	Y 軸 ケーブル配線	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
⑧	Z 軸 ケーブル配線	CT : ケーブルベア 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①～⑧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**になてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

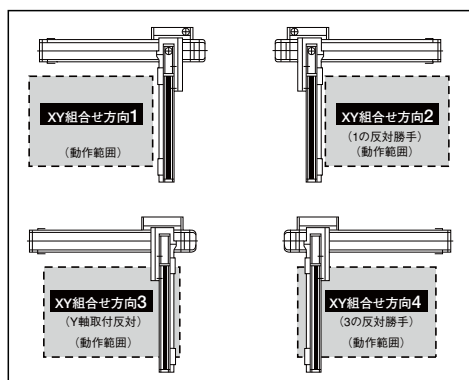
駆動方式	ボールネジ 転造C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	60W/16mm
Z 軸モータ出力/リード	100W/16mm
回転軸モータ出力	100W
回転軸許容慣性モーメント(注3)	0.015kg・m ²
回転軸許容トルク	1.9N・m

適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

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)	→ P40
Y 軸	ISA [ISPA] -SYM- □ -60-16- (ストローク)	→ P38
Z 軸・回転軸	ZR-S- □ -100-16-150-T2- * -B- △	→ P98

※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。

※Z 軸・回転軸のエンコーダ種類が I (インクリ) の場合は、△に L 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) 使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(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。
(注5) 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。
また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

578

ICSA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z・回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

ICSPA4-BE□HZRM 直交ロボット X-Y-Z・回転4軸組合せ XY2軸+ZRユニット

高精度仕様

■型式項目	□	-BE□HZRM-	□	-	□	□	-	□	□	-	□	□	B	-	□	B□	-	T2	-	□	-	□	□
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		4軸動作範囲・オプション		基コントローラ		ケーブル長		Y軸ケーブル長		Z軸ケーブル長		2軸ケーブル長	
ICSA4標準4軸仕様		下記型式内容表参照		A:アブソリュート仕様		30:300mm		下記オプション表参照		20:200mm		下記オプション表参照		20:200mm		36:360度		下記T2XSEL-P/Qオプション表参照		3L:3m		5L:5m	
ICSPA4高精度4軸仕様		下記型式内容表参照		I:インクリメント仕様		100:1000mm (100mm毎)		下記オプション表参照		70:700mm (100mm毎)													下記型式内記号説明参照



※型式項目の内容は293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 軸速度タイプ	型式
アブソ	1	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE1HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	2	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE2HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	3	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE3HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
	4	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE4HZRM-A-①-②-③B-④B-⑤-⑥-⑦-⑧
インクリ	1	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE1HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	2	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE2HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	3	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE3HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧
	4	H	ICSA4 [ICSPA4] -BE4HZRM-I-①-②-③B-④BL-⑤-⑥-⑦-⑧

※1 XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

※上記型式の①～⑧の内容は右上表をご参照下さい。

※アブソリュート仕様の場合は下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式:JG-ZRM)

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)	20 : 200mm
④	R 軸動作範囲	36 : 360 度
⑤	適応コントローラ	T2 : XSEL-P/Q
⑥	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : 長さ指定
⑦	Y 軸ケーブル配線	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
⑧	Z 軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア 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①～⑧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**になててご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P602
ブレーキ	B	→ P602
クリーブセンサ	C	→ P602
原点リミットスイッチ	L	→ P602
原点逆仕様	NM	→ P602
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

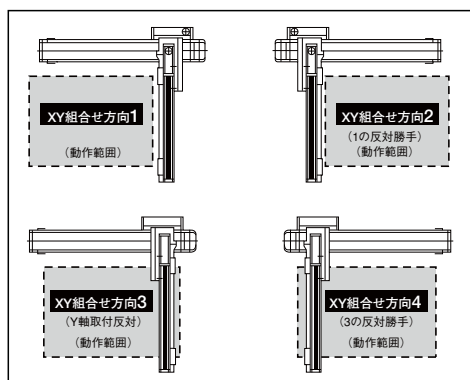
駆動方式	ボールネジ 転造C 10 [転造 C5 相当]
繰返し位置決め精度	± 0.02mm [± 0.01mm]
ロストモーション	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
ガイド	ベース一体型
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
X 軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y 軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z 軸モータ出力/リード	200W/20mm
回転軸モータ出力	200W
回転軸許容慣性モーメント(注3)	0.03kg・m ²
回転軸許容トルク	3.8N・m

適応コントローラ

P601のシステム構成をご参照下さい。

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

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)	→ P48
Y 軸	ISA [ISPA] -MYM-□-200-20- (ストローク)	→ P44
Z 軸/回転軸	ZR-M-□-200-20-200-T2- * -B-△	→ P99

※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。

※Z 軸/回転軸のエンコーダ種類が I (インクリ) の場合は、△に L 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) 使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬量は低下します。
(注5) 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。
また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてご使用下さい。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

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	—	—	1200						920	765	—
Y 軸	—	1200						—	—	—	—

ストローク 200mm	
Z 軸	1256mm/s
ストローク ±360 度	
回転軸	2200 度 /s

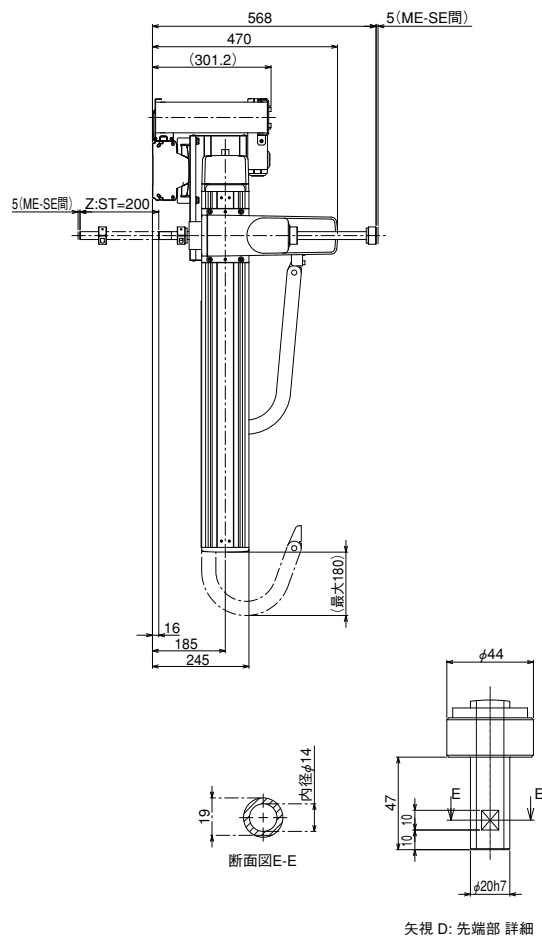
寸法図

※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

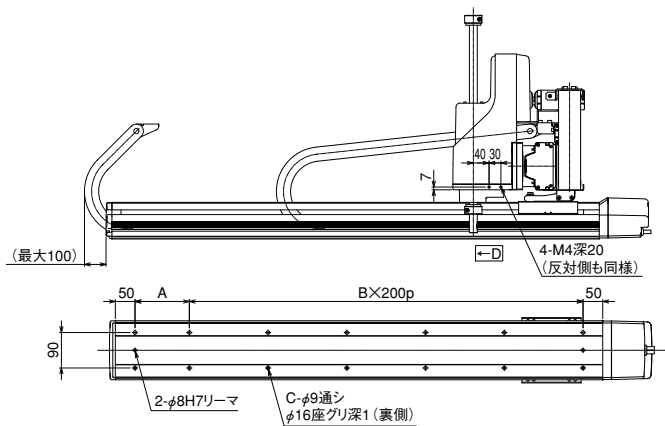
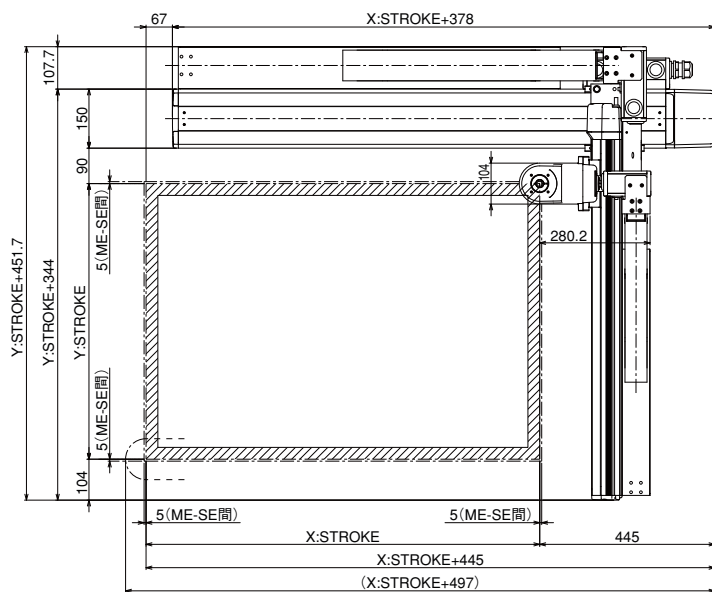
RoHS



※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。

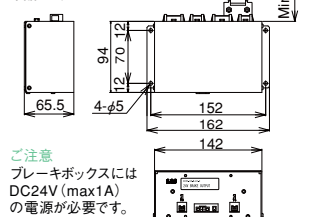
X ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

※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



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V (max1A)
の電源が必要です。

IA 単軸
ロボット
アクチュエータ
対応
クリーンルーム

防滴対応

直交
ロボット

デールトツフ型
ロボット

IA スキャラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インジェクション

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2

ICSA3
ICSPA3

ICSA4
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
ロボットテーブルトップ型
ロボットI-ASカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IK2

IK3

ICSA2
ICSPA2ICSA3
ICSPA3ICSA4
ICSPA4

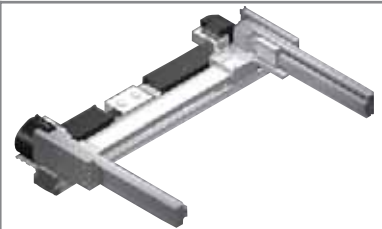
ICSPA6

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	タイプ	B3N1H	エンコーダ種類	—	X軸ストローク・オプション	—	Y1/Y2軸ストローク・オプション	—
ICSPA4 高精度4軸 (2軸+2軸)仕様		下記型式内容表 参照		A:アブリュート 仕様	25:250mm	オプション表	20:200mm	オプション表	T2:SCON XSEL-P/Q
				I:インクリメンタル 仕様	225:2250mm (50mm毎)		70:700mm (50mm毎)		3L:3m 5L:5m □L:長さ指定
									CT:ケーブルペア

※型式項目の内容は293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。

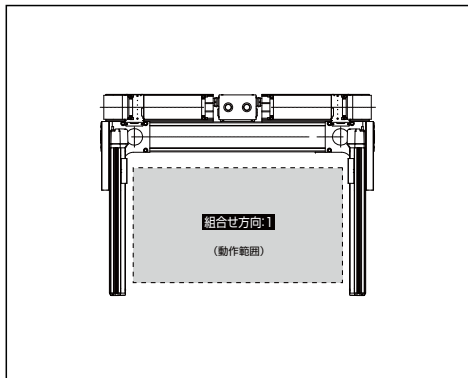
※上記型式の①～④の内容は右表をご参照下さい。

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	参照頁
X軸	NS-LXMM-①-400-40-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT	→P79
Y1軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P44
Y2軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→P44

※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)の仕様となります。

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	→P602	標準装備
ブレーキ	B	→P602	Y軸限定
クリーブセンサ	C	→P602	
原点リミットスイッチ	L	→P602	
原点逆仕様	NM	→P602	Y軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→P602	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

P601のシステム構成をご参照下さい。

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



(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。

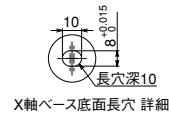
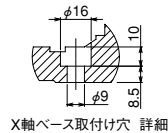
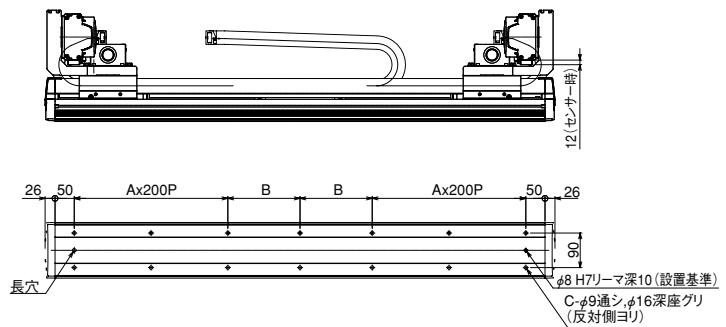
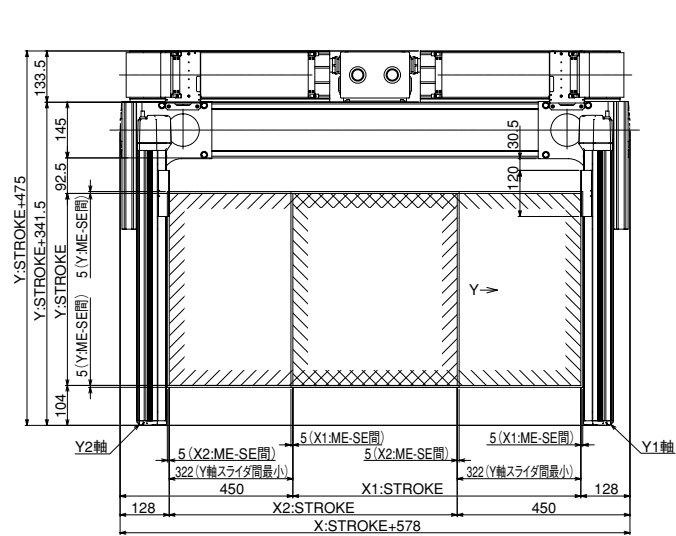
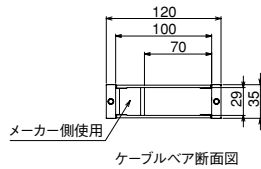
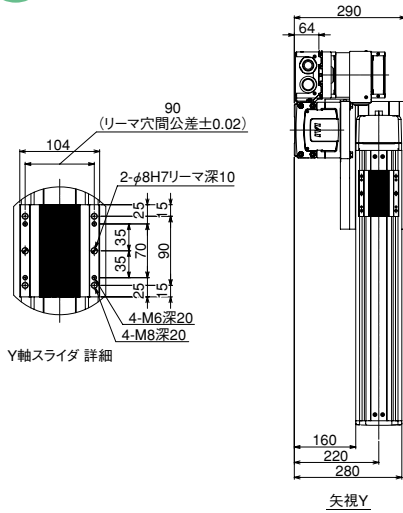
※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

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

RoHS



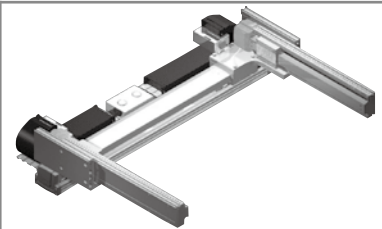
Xストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

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

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	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	適応コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線			
ICSPA4 高精度 4 軸 (2 軸+2 軸)仕様	下記型式内容表 参照	A:アブリュート 仕様	25:250mm オプション あり	T2: 20:200mm オプション あり	T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア			
		I:インクリメンタル 仕様	225:2250mm (50mm 毎)	70:700mm (50mm 毎)						



※型式項目の内容は 293 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。

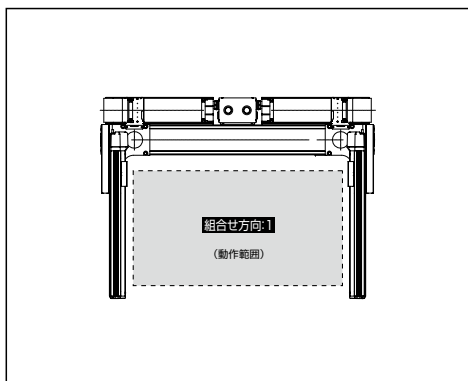
※上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

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



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	→ P602	標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリーブセンサ	C	→ P602	
原点リミットスイッチ	L	→ P602	
原点逆仕様	NM	→ P602	Y 軸限定
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P602	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

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。



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。

※その他注意事項は、287～288ページをご参照下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	NS-LXMM-①-400-20-(ストローク)-T2-AQ-NT1-RT	→ P79
Y1 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44
Y2 軸	ISPA-MYM-①-200-20-(ストローク)-T2-AQ	→ P44

※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) 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	—	—	—

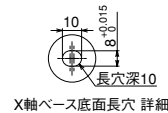
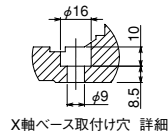
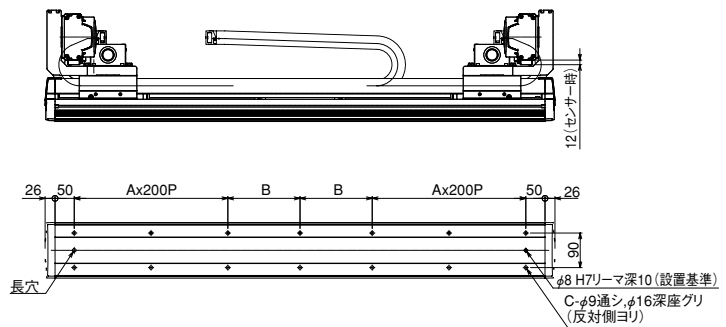
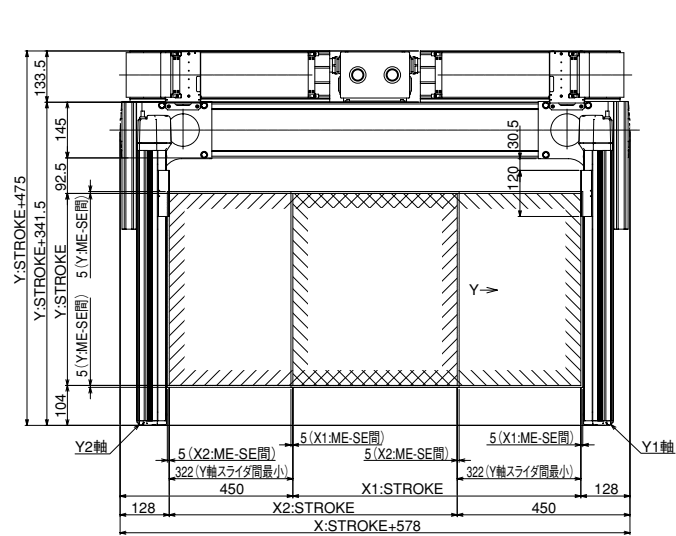
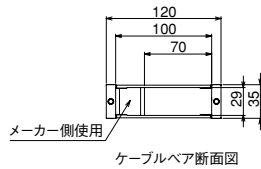
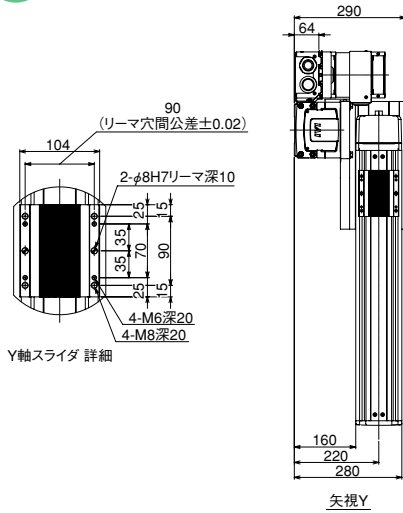
ICSPA4-B3N1M

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

RoHS



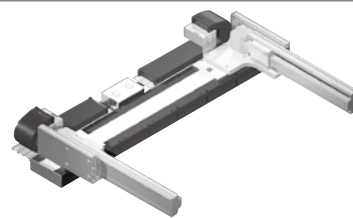
Xストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18

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

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	ICSPA4	B2L1H						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	選定コントローラ	ケーブル長	Y 軸ケーブル配線			
ICSPA4 高精密 4 軸 (2 軸+2 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 オプション 383:3835mm (135mm 毎)	T2 オプション 20:200mm 40:400mm (50mm 毎)	T2:SCON XSEL-P/Q	3L:3m 5L:5m □L:長さ指定	CT:ケーブルペア			



※型式項目の内容は 293 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-①L-②AQ-T2-③-④

※ XY 組合せ方向は下図を参照下さい。

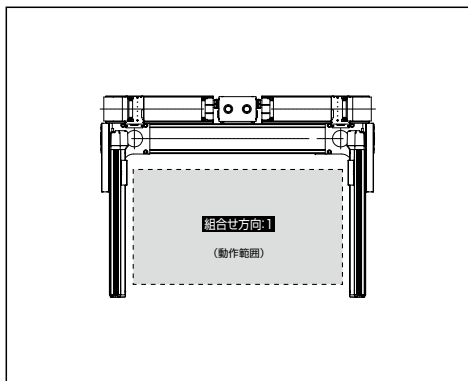
※上記型式の ①～④の内容は右表をご参照下さい。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X 軸ストローク (注 1)	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



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	→ P602	Y 軸標準装備
ブレーキ	B	→ P602	Y 軸限定
クリープセンサ	C	→ P602	Y 軸限定
原点リミットスイッチ	L	→ P602	X 軸標準装備
原点逆仕様	NM	→ P602	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

P601 のシステム構成をご参照下さい。

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	LSA-W21SM-I-400- (ストローク) -T2-L-NT1	→ P182
Y1 軸	ISPA-MYM-I-200-20- (ストローク) -T2-AQ	→ P44
Y2 軸	ISPA-MYM-I-200-20- (ストローク) -T2-AQ	→ P44

注) ナット回転型/大型リニアは単軸でもケーブルペアが装着されますが、直交ロボットに組む場合は別のケーブルペアを使用するため、単軸はケーブルペアなし (NT1) の仕様となります。

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。

※その他注意事項は、287～288 ページをご参照下さい。

