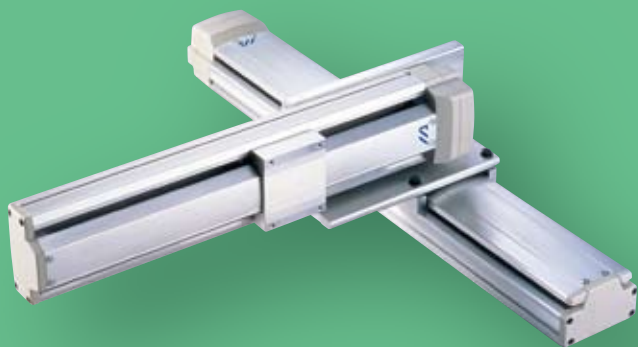


直交ロボット

ワークの搬送・塗布作業等に



IK2/IK3

ロボシリンダ2軸組合せ/3軸組合せ

ICSA2/ICSPA2

単軸ロボット2軸組合せ

ICSA3/ICSPA3

単軸ロボット3軸組合せ

ICSA4/ICSPA4









単軸ロボット4軸組合せ

ICSPA6

単軸ロボット6軸組合せ

CONTENTS

特長	▶P.267
製品体系	▶P.269
バリエーション・選定表	▶P.271
注意事項	▶P.287
ケーブル配線方法	▶P.289
型式項目	▶P.291
製品仕様・寸法図	▶P.295
取付方法	▶P.599
システム構成	▶P.601
本体オプション	▶P.602

IK2	ロボシリンダ 2軸組合せ	パルスモータタイプ	XYB[Y軸固定]タイプ		IK2-PXBD1□□S	▶P. 295			
					IK2-PXBD1□□D	▶P. 297			
					IK2-PXBD2□□S	▶P. 299			
					IK2-PXBD2□□D	▶P. 301			
					IK2-PXBC1□□S	▶P. 303			
					IK2-PXBC1□□D	▶P. 305			
					IK2-PXBC2□□S	▶P. 307			
					IK2-PXBC2□□D	▶P. 309			
					IK2-PXBB1□□S	▶P. 311			
					IK2-PXBB1□□D	▶P. 313			
					IK2-PXBB2□□S	▶P. 315			
					IK2-PXBB2□□D	▶P. 317			
	XZ[Z軸直立]タイプ		IK2-PXZB1□□S	▶P. 319					
			IK2-PXZB1□□D	▶P. 321					
			YZB[十字ベース固定]タイプ		IK2-PYBB1□□S	▶P. 323			
					サーボモータタイプ	XYB[Y軸固定]タイプ		IK2-SXBD1□□S	▶P. 325
			IK2-SXBD1□□D	▶P. 327					
			IK2-SXBD2□□S	▶P. 329					
	IK2-SXBD2□□D	▶P. 331							
	IK2-SXBC1□□S	▶P. 333							
	IK2-SXBC1□□D	▶P. 335							
	IK2-SXBC2□□S	▶P. 337							
	IK2-SXBC2□□D	▶P. 339							
	IK2-SXBB1□□S	▶P. 341							
IK2-SXBB1□□D	▶P. 343								
IK2-SXBB2□□S	▶P. 345								
IK2-SXBB2□□D	▶P. 347								
XZ[Z軸直立]タイプ		IK2-SXBA1□□S	▶P. 349						
		IK2-SXBA1□□D	▶P. 351						
		IK2-SXBA2□□S	▶P. 353						
		IK2-SXBA2□□D	▶P. 355						
YZB[十字ベース固定]タイプ		IK2-SXZB1□□S	▶P. 357						
		IK2-SXZB1□□D	▶P. 359						
IK3	ロボシリンダ 3軸組合せ	パルスモータタイプ	XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定		IK3-PBBG1□□S	▶P. 363			
					IK3-PBBG1□□D	▶P. 365			
					サーボモータタイプ	XYB[Y軸固定]+Z軸ベース固定		IK3-SBBG1□□S	▶P. 367
								IK3-SBBG1□□D	▶P. 370

IA車軸
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
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション

- 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
- 1スパスカマ
ロボット
- コントローラ
- 技術資料
ダウンロード

ICSA2 ICSPA2

単軸ロボット
2軸組合せ

X-Y2軸組合せ

XYB[Y軸ベース固定]タイプ



ICSA2(ICSPA2)-BA□H	▶P. 373
ICSA2(ICSPA2)-BA□M	▶P. 375
ICSA2(ICSPA2)-BB□H	▶P. 377
ICSA2(ICSPA2)-BB□M	▶P. 379
ICSA2(ICSPA2)-BC□H	▶P. 381
ICSA2(ICSPA2)-BC□M	▶P. 383
ICSA2(ICSPA2)-BD□H	▶P. 385
ICSA2(ICSPA2)-BE□H	▶P. 387
ICSA2(ICSPA2)-BE□M	▶P. 389
ICSA2(ICSPA2)-BF□H	▶P. 391
ICSA2(ICSPA2)-BK□H	▶P. 393
ICSA2(ICSPA2)-BK□M	▶P. 395
ICSA2(ICSPA2)-BL□H	▶P. 397
ICSA2(ICSPA2)-BL□M	▶P. 399
ICSA2(ICSPA2)-BP□H	▶P. 401
ICSA2(ICSPA2)-BP□M	▶P. 403
ICSA2(ICSPA2)-BQ□H	▶P. 405
ICSA2(ICSPA2)-BQ□M	▶P. 407
ICSPA2-B1N□H	▶P. 451
ICSPA2-B1N□M	▶P. 453
ICSPA2-B2N□H	▶P. 455
ICSPA2-B2N□M	▶P. 457
ICSPA2-B1L□H	▶P. 459

XYB[Y軸ベース固定]タイプ



ICSA2(ICSPA2)-SA□H	▶P. 409
ICSA2(ICSPA2)-SA□M	▶P. 411
ICSA2(ICSPA2)-S1C□H	▶P. 413
ICSA2(ICSPA2)-S1C□M	▶P. 415
ICSA2(ICSPA2)-S2C□H	▶P. 417
ICSA2(ICSPA2)-SG□H	▶P. 419

X-Z2軸組合せ

XZ[Z軸ベース固定]タイプ



ICSA2(ICSPA2)-ZAH	▶P. 421
ICSA2(ICSPA2)-ZAM	▶P. 423
ICSA2(ICSPA2)-Z1CH	▶P. 425
ICSA2(ICSPA2)-Z1CM	▶P. 427
ICSA2(ICSPA2)-Z2CH	▶P. 429
ICSA2(ICSPA2)-ZDH	▶P. 431
ICSA2(ICSPA2)-ZGH	▶P. 433
ICSA2(ICSPA2)-ZHH	▶P. 435

Y-Z2軸組合せ

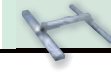
YZ[Y軸スライダ固定]タイプ



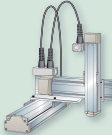
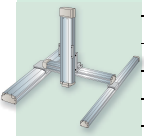

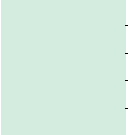
ICSA2(ICSPA2)-YAH	▶P. 437
ICSA2(ICSPA2)-YAM	▶P. 439
ICSA2(ICSPA2)-YCH	▶P. 441
ICSA2(ICSPA2)-YCM	▶P. 443
ICSA2(ICSPA2)-YGH	▶P. 445

X-Y2ガントリ組合せ

XYG[ガントリ]タイプ



ICSA2(ICSPA2)-G1JH	▶P. 447
ICSA2(ICSPA2)-G2JH	▶P. 449

ICSA3 ICSPA3	単軸ロボット 3軸組合せ	Z軸ベース固定タイプ [Z軸スライダ可動]	X-Yベース固定 (XYB)+Z軸		ICSA3(ICSPA3)-BA□MB1□ ▶P. 461		
					ICSA3(ICSPA3)-BB□HB1□ ▶P. 463		
					ICSA3(ICSPA3)-BB□MB1□ ▶P. 465		
					ICSA3(ICSPA3)-BB□MB2□ ▶P. 467		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□HB1□ ▶P. 469		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□HB2□ ▶P. 471		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□HB3□ ▶P. 473		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□MB1□ ▶P. 475		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□MB2□ ▶P. 477		
					ICSA3(ICSPA3)-BC□MB3□ ▶P. 479		
					ICSA3(ICSPA3)-BD□HB1□ ▶P. 481		
					ICSA3(ICSPA3)-BD□HB2□ ▶P. 483		
					ICSA3(ICSPA3)-BD□HB3□ ▶P. 485		
					ICSA3(ICSPA3)-BE□HB1□ ▶P. 487		
					ICSA3(ICSPA3)-BE□HB2□ ▶P. 489		
					ICSA3(ICSPA3)-BE□HB3□ ▶P. 491		
					ICSA3(ICSPA3)-BE□MB2□ ▶P. 493		
					ICSA3(ICSPA3)-BE□MB3□ ▶P. 495		
					ICSA3(ICSPA3)-BF□HB1□ ▶P. 497		
					ICSA3(ICSPA3)-BF□HB2□ ▶P. 499		
					ICSA3(ICSPA3)-BF□HB3□ ▶P. 501		
					ICSPA3-B1N□HB3□ ▶P. 503		
					ICSPA3-B1N□MB3□ ▶P. 505		
					ICSPA3-B2N□HB3□ ▶P. 507		
					ICSPA3-B2N□MB3□ ▶P. 509		
					ICSPA3-B1L□HB3□ ▶P. 511		
					X-Yガントリー組合せ (XYG)+Z軸		ICSA3(ICSPA3)-G1JHB1□ ▶P. 513
							ICSA3(ICSPA3)-G1JHB2□ ▶P. 515
ICSA3(ICSPA3)-G1JHB3□ ▶P. 517							
ICSA3(ICSPA3)-G2JHB1□ ▶P. 519							
ICSA3(ICSPA3)-G2JHB2□ ▶P. 521							
ICSA3(ICSPA3)-G2JHB3□ ▶P. 523							
Z軸スライダ固定タイプ [Z軸本体可動]	X-Yベース固定 (XYB)+Z軸		ICSA3(ICSPA3)-BA□MS1□ ▶P. 525				
			ICSA3(ICSPA3)-BB□HS1□ ▶P. 527				
			ICSA3(ICSPA3)-BB□MS1□ ▶P. 529				
			ICSA3(ICSPA3)-BC□HS1□ ▶P. 531				
			ICSA3(ICSPA3)-BC□HS3M ▶P. 533				
			ICSA3(ICSPA3)-BC□MS1□ ▶P. 535				
			ICSA3(ICSPA3)-BC□MS3M ▶P. 537				
			ICSA3(ICSPA3)-BD□HS1□ ▶P. 539				
			ICSA3(ICSPA3)-BD□HS3M ▶P. 541				
			ICSA3(ICSPA3)-BE□HS1□ ▶P. 543				
			ICSA3(ICSPA3)-BE□HS3M ▶P. 545				
			ICSA3(ICSPA3)-BE□MS1□ ▶P. 547				
			ICSA3(ICSPA3)-BE□MS3M ▶P. 549				
			ICSA3(ICSPA3)-BF□HS1□ ▶P. 551				
			ICSA3(ICSPA3)-BF□HS3M ▶P. 553				
			ICSPA3-B1N□HS3M ▶P. 555				
			ICSPA3-B1N□MS3M ▶P. 557				
			ICSPA3-B2N□HS3M ▶P. 559				
			ICSPA3-B2N□MS3M ▶P. 561				
			ICSPA3-B1L□HS3M ▶P. 563				
			X-Yガントリー組合せ (XYG)+Z軸		ICSA3(ICSPA3)-G1JHS1□ ▶P. 565		
					ICSA3(ICSPA3)-G1JHS2L ▶P. 567		
					ICSA3(ICSPA3)-G1JHS3M ▶P. 569		
					ICSA3(ICSPA3)-G2JHS1□ ▶P. 571		
					ICSA3(ICSPA3)-G2JHS2L ▶P. 573		
					ICSA3(ICSPA3)-G2JHS3M ▶P. 575		
					ICSA4(ICSPA4)-BB□HZRS ▶P. 577		
					ICSA4(ICSPA4)-BE□HZRM ▶P. 579		
XY2軸組合せ (XYB)+ZRユニット	XYB[Y軸固定]タイプ	ICSPA4-B3N1H ▶P. 581					
		ICSPA4-B3N1M ▶P. 583					
		ICSPA4-B2L1H ▶P. 585					
単軸ロボット 4軸組合せ	X軸マルチスライダ +Y軸ベース固定 (2軸+2軸)	X軸ナット回転型タイプ	ICSPA4-B3N1H ▶P. 581				
			ICSPA4-B3N1M ▶P. 583				
			ICSPA4-B2L1H ▶P. 585				
	X軸マルチスライダ+	Y軸ベース固定+	Z軸ベース固定(3軸+3軸)	X軸リニアサーボモータタイプ	ICSPA6-B3N1HB3□ ▶P. 587		
					ICSPA6-B3N1MB3□ ▶P. 589		
					ICSPA6-B2L1HB3□ ▶P. 591		
X軸マルチスライダ+	Y軸ベース固定+	Z軸スライダ固定(3軸+3軸)	X軸リニアサーボモータタイプ	ICSPA6-B3N1HS3M ▶P. 593			
				ICSPA6-B3N1MS3M ▶P. 595			
				ICSPA6-B2L1HS3M ▶P. 597			

IA単軸
ロボット
アクチエータ
対応
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テフルトツ型
ロボット
I-Xスカラ
コンローリ
技術資料

直交ロボット

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

直交ロボット (IK/ICSA/ICSPAシリーズ) は、使用頻度の高い組合せパターンを抽出しブラケット、配線処理を施すことで、納品後すぐに装置に設置して使用出来るようにした即戦力の組合せユニットです。

1 多彩な組合せバリエーション

5種類の2軸組合せをベースに、垂直軸を追加した3軸、垂直と回転軸を追加した4軸、2台のY軸・Z軸の組合せをマルチスライダのX軸に搭載した6軸組合せと、多彩なバリエーションをご用意しました。

2軸組合せ



XYB (Y軸ベース固定) タイプ



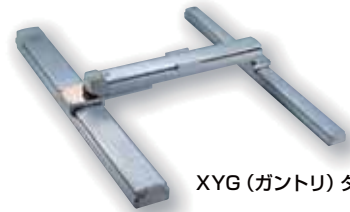
XZ (Z軸ベース固定) タイプ



YZ (Y軸スライダ固定) タイプ

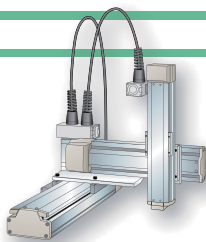
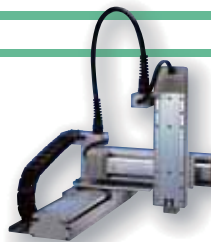
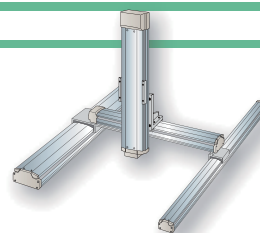
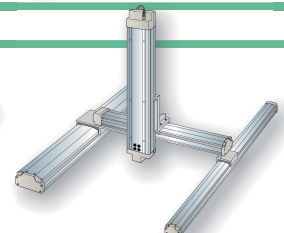


XYS (Y軸スライダ固定) タイプ



XYG (ガントリー) タイプ

3軸組合せ

Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)

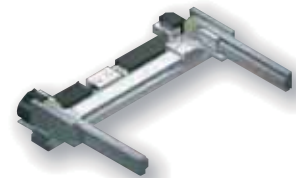
4軸組合せ



Z軸+回転軸一体型タイプ

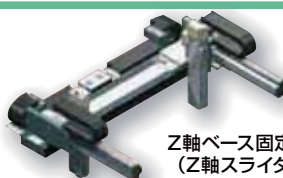
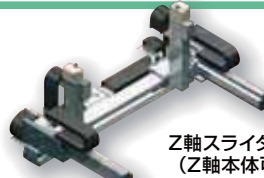


Z軸スライダ固定+回転軸タイプ (特注対応)



XYB (Y軸ベース固定) タイプ

6軸組合せ

Z軸ベース固定タイプ
(Z軸スライダ可動)Z軸スライダ固定タイプ
(Z軸本体可動)

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

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

1メートル
ロボット

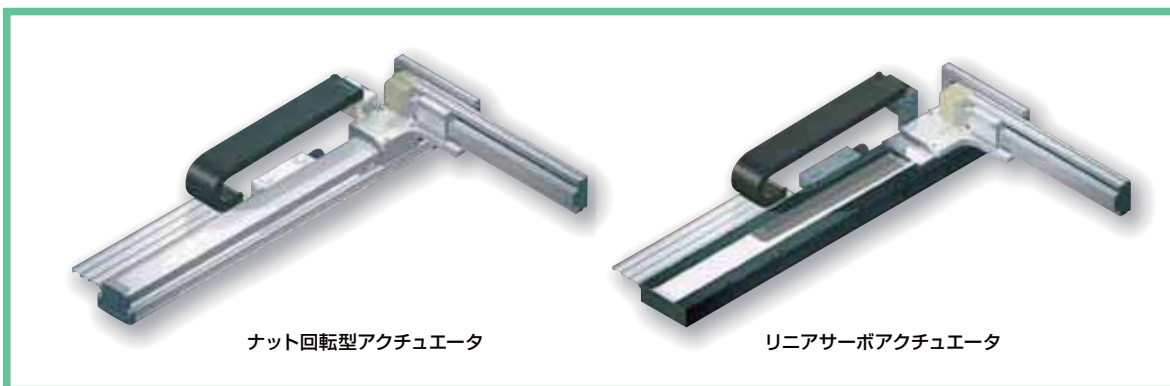
コントローラ

技術資料
ダウンロード

2

広い動作範囲と高速性能

直交ロボットの動作範囲は、最大で4155mm×400mm（または3000mm×700mm）と、従来機種に比べ範囲を大幅に拡張しました。またX軸にナット回転型アクチュエータ及びリニアサーボアクチュエータを使用することでロングストロークでも最高2500mm/sの高速性能により、サイクルタイムの短縮が可能になりました。



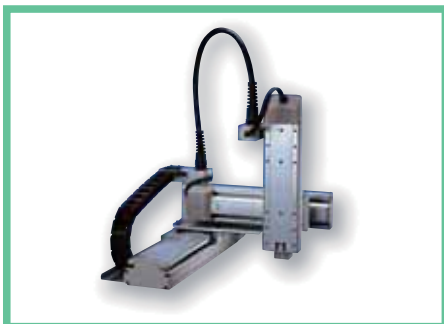
ナット回転型アクチュエータ

リニアサーボアクチュエータ

3

低価格・短納期なIAキットがラインナップ追加

豊富な種類と低価格で好評を頂いているロボシリンダを、簡単に直交ロボットとして組み立てられるIAキット「IKシリーズ」が追加になりました。IAキットは組立て用の部品単体での納品も可能ですし、2軸／3軸に組み立てた状態で納品も可能です。単軸ロボットを組み合わせた直交ロボットに比べ、低価格・短納期を実現しました。



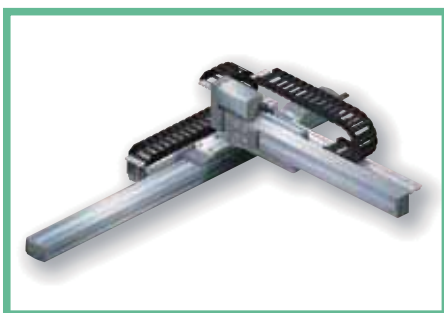
直交ロボット

特長

- ・ 広い動作範囲
- ・ 高剛性
- ・ 重量物の搬送が可能



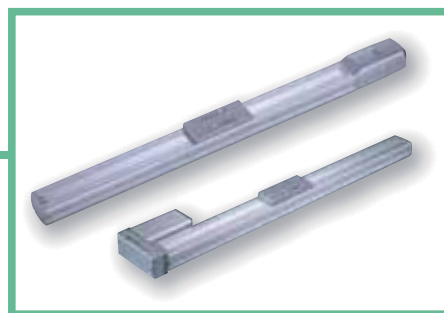
単軸ロボット組合せ



IAキット

特長

- ・ 低価格
- ・ 短納期
- ・ 省スペース



ロボシリンダ組合せ

直交ロボット

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

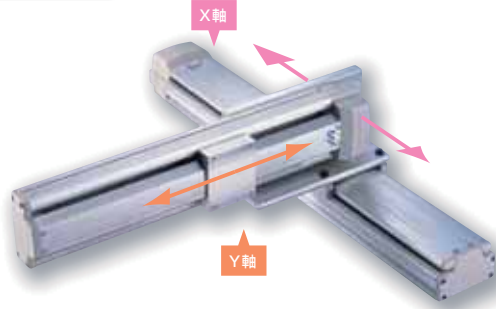
4軸組合せ

2軸組合せ

X-Y2軸組合せ

Y軸ベース固定

P.295 P.325 P.373

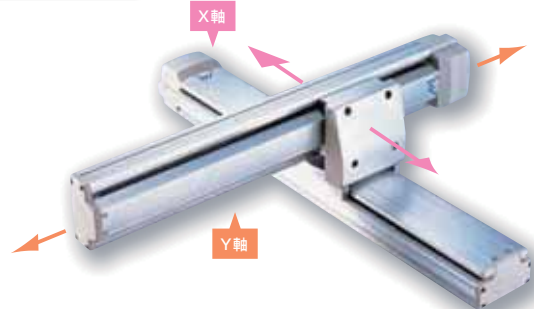


XYBタイプ

Y軸の 슬라이ダが水平に移動します。

Y軸スライダ固定

P.409

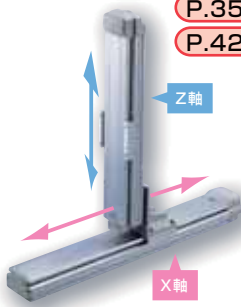


XYSタイプ

Y軸全体が水平に移動します。

Z軸ベース固定

P.319
P.357
P.421

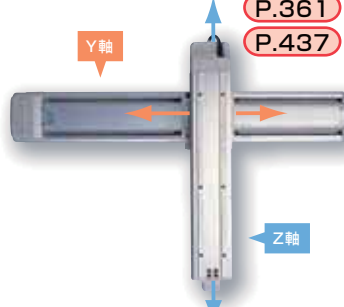


XZタイプ

X軸にZ軸を直立させて固定。
Z軸の 슬라이ダが上下に移動します。

Y軸スライダ固定

P.323
P.361
P.437

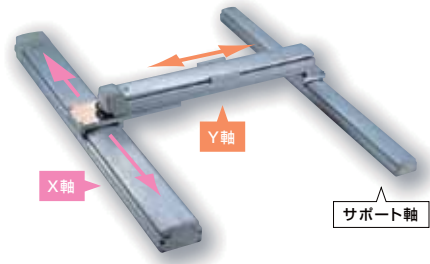


YZタイプ

横置ききのY軸にZ軸の 슬라이ダを固定。
Z軸全体が上下に移動します。

ガントリー

P.447



XYGタイプ

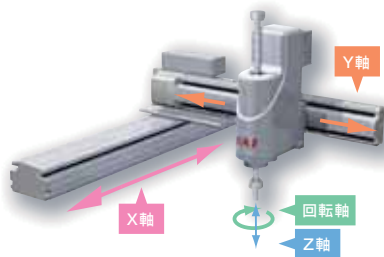
X軸に平行なサポート軸を加え、その両軸の 슬라이ダ上にY軸のベースを固定。Y軸の 슬라이ダが平行に移動します。

4軸組合せ

X-Yベース固定+Z軸+回転軸 / X-Yベース固定×2

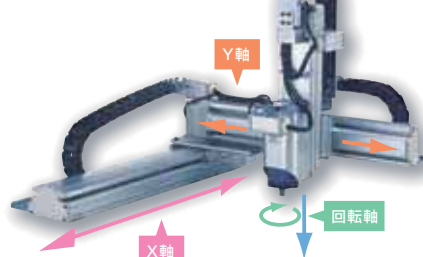
Y軸ベース固定

P.577



ICSA2/ICSPA2のXYBタイプに、垂直/回転動作が可能なZRユニットを追加した4軸組合せタイプです。

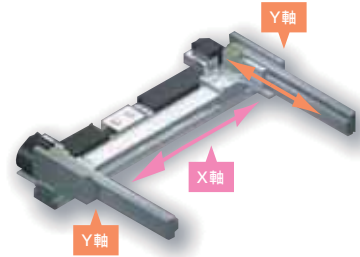
Z軸スライダ固定



Z軸スライダ固定3軸組合せユニットに回転軸を追加した4軸組合せユニットです。(特注対応)

Y軸ベース固定

P.581



ナット回転型とリニアサーボアクチュエータマルチスライダタイプの各スライダにY軸を追加した4軸組合せタイプです。

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

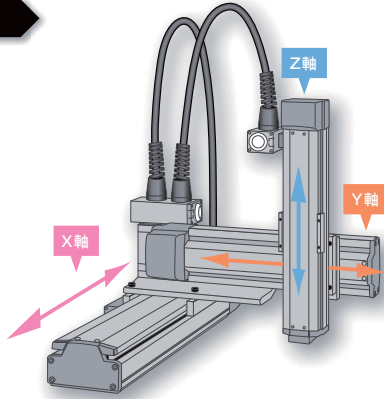
型式項目説明

3軸 組合せ

X-Yベース固定+Z軸

Z軸ベース固定

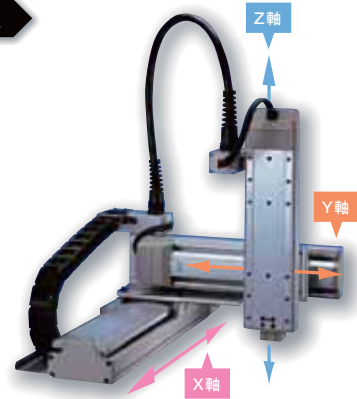
P.363
P.461



水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

Z軸スライダ固定

P.525

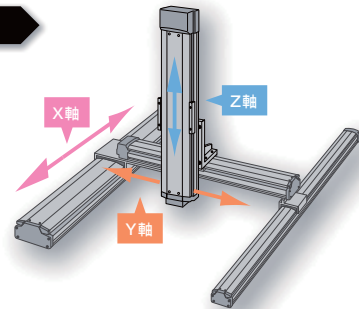


水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

X-Yガントリ+Z軸

Z軸ベース固定

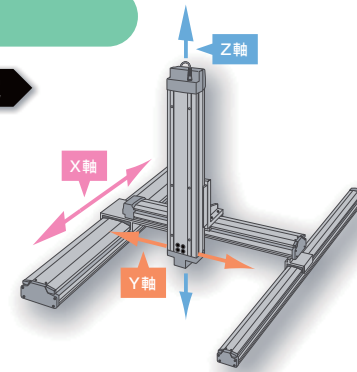
P.513



水平移動するY軸スライダに固定したZ軸のスライダが上下に移動します。

Z軸スライダ固定

P.565



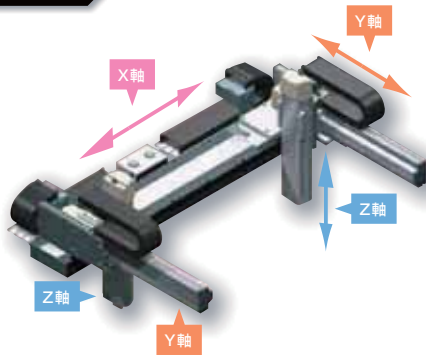
水平移動するY軸スライダ上に固定したZ軸全体が上下に移動します。

6軸 組合せ

(X-Yベース固定+Z軸)×2

Z軸ベース固定

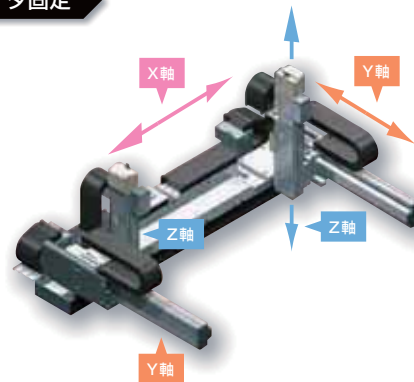
P.587



マルチスライダタイプ(ナット回転型/リニアサーボ)+Y軸の4軸組合せタイプに、Z軸をベース固定取付した6軸組合せタイプです。

Z軸スライダ固定

P.593



マルチスライダタイプ(ナット回転型/リニアサーボ)+Y軸の4軸組合せタイプに、Z軸をスライダ固定取付した6軸組合せタイプです。

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
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
テーブルトップ型
ロボット
I-Xカメラ
ロボット
コントローラ
技術資料
インフォメーション

直交ロボット

特長

製品体系

2軸組合せ

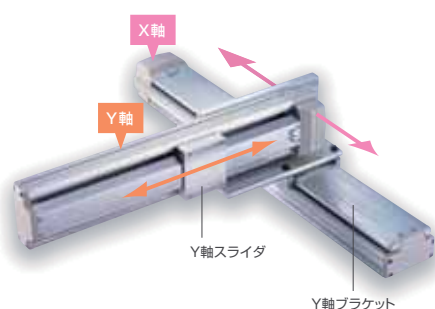
3軸組合せ

4軸組合せ

2軸組合せ バリエーション

使用頻度の高い5種類の組合せパターンを抽出し、ブラケット、配線処理を施しました。各組み合わせパターンには、軽荷重用から重荷重用、ショートストロークからロングストロークまで豊富なサイズをラインナップし、用途に応じた最適な機種が選択可能です。

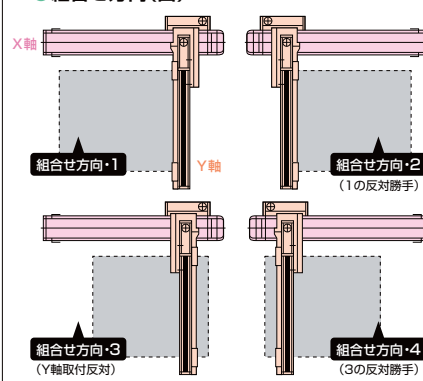
1 XYB(Y軸ベース固定)タイプ



Y軸のベースをX軸のブラケットに固定した基本的な組合せタイプです。Y軸のスライダに装置やZ軸を付けて動作させます。

- ポイント1
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)
- ポイント2
Y軸の配線処理を、自立ケーブル(標準)、ケーブルヘアの2種類から選択出来ます。

●組合せ方向(図)

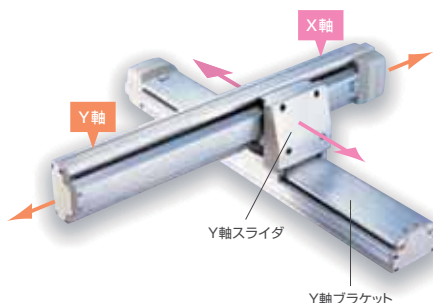


■XYBタイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ロボシリンダRCP2組合せ	PXB□□□□□	16	1000×300	400
ロボシリンダRCS2組合せ	SXB□□□□□	24	1000×350	1000
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	B□□□	62.3	2500×700	2400
ナット回転型+ISA組合せ	B1N□□/ B2N□□	40	3000×700	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B1L□H	21.2	4155×400	2500

機種選定は → P.273~274

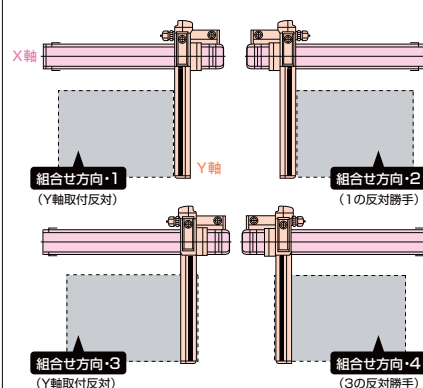
2 XYS(Y軸スライダ固定)タイプ



Y軸のスライダをX軸のブラケットに固定し、Y軸本体が動くタイプです。障害物があるためY軸本体を前後させる場合等に使用します。

- ポイント1
Y軸の組合せ方向が4パターンから選択出来ます。(右図参照)
- ポイント2
Y軸の配線処理は、自立ケーブルのみとなります。

●組合せ方向(図)



■XYSタイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸)	X軸最大速度 (mm/s)
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	S□□□	29.7	800×600	1200

機種選定は → P.274

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

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

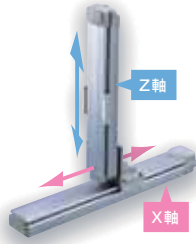
テーブルトップ型
ロボット

IAスキャム
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

3 XZ(Z軸直立固定)タイプ



Z軸(垂直軸)をX軸の上に直立させたタイプです。ストッカーへのワークの挿入やパレットの昇降等に使用します。

- ポイント1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としてもスライダが落下しません。
- ポイント2
X軸は最長2500mm、Z軸は最長500mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)

●PXZ□/SXZ□ 組合せ方向

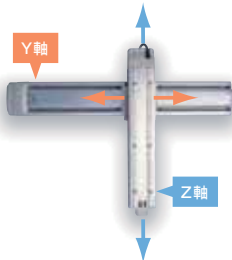
記号	1	2	3	4
形状				

■XZタイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量(kg)	最大ストローク(X軸×Z軸)	X軸最大速度(mm/s)
ロボシリンダRCP2組合せ	PXZ□□□□□□	8	1000×250	250
ロボシリンダRCS2組合せ	SXZ□□□□□□	8	1000×250	1000
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	Z□□	22	2500×500	1200

機種選定は → P.275

4 YZ(Y軸スライダ固定)タイプ



Y軸を横立てにしてZ軸(垂直軸)とスライダ同士を連結したタイプです。Z軸の本体が上下しますので、Z軸本体にチャック等を取り付けて、ワークの搬送等に使用します。

- ポイント1
Z軸はブレーキ標準装備ですので、電源を落としても本体が落下しません。
- ポイント2
Z軸の配線処理は自立ケーブルが標準ですが、ケーブルペアも対応可能です(特注対応)。
- ポイント3
Z軸ベース固定タイプも対応可能です(特注対応)。

●PYB□/SYB□ 組合せ方向

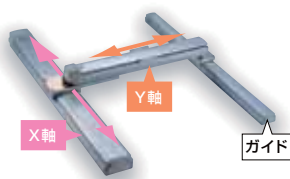
記号	1	2
形状		

■YZタイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量(kg)	最大ストローク(Y軸×Z軸)	Y軸最大速度(mm/s)
ロボシリンダRCP2組合せ	PYB□□□□□□	8	1000×300	250
ロボシリンダRCS2組合せ	SYB□□□□□□	8	1000×300	1000
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	Y□□	27	700×500	1200

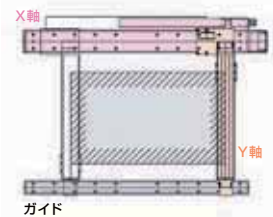
機種選定は → P.276

5 XYG(ガントリ)タイプ



XYBタイプのY軸を平置きにして、Y軸先端にサポートガイドを付けたタイプです。重量物の搬送やY軸のストロークが長く先端の垂れが心配な場合等に使用します。

- ポイント1
最大40kgの搬送が可能です。
- ポイント2
X軸は最長2500mm、Y軸は最長1200mmまで対応(更に長いストロークをご希望の場合はご相談下さい)



■XYGタイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量(kg)	最大ストローク(X軸×Y軸)	X軸最大速度(mm/s)
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	G□□H	40	2500×1200	1200

機種選定は → P.276

直交ロボット

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

2軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して、使用条件に最適な機種をご選択下さい。

IAキット XYB(Y軸ベース固定)タイプ

分類	タイプ(形状)	X軸ストローク(mm)	Y軸ストローク別可搬質量(kg)							最高速度(mm/s)		型式	掲載頁	
			50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	350mm	400mm	X軸			Y軸
RCP2 組合せ (パルスモータ)	モータ 折返し	シングル スライダ	50~600		3.0	2.5	-			400	600	PXBD1□HHS	→ P.295	
			50~600		4.5	4.0	3.0	-			400	600	PXBC1□HHS	→ P.303
			50~600		6.0	5.0		-			350	300	PXBD1□HMS	→ P.295
			50~600		9.0	8.0	6.0	-			250	300	PXBC1□HMS	→ P.303
			50~1000		8.0	7.0		6.0	-		250	450	PXBB1□HHS	→ P.311
			50~1000		16.0	15.0	12.5	9.0	8.0	-	125	220	PXBB1□MMS	→ P.311
		ダブル スライダ	50~450		-		2.5	2.0		400	600	PXBD1□HHD	→ P.297	
			50~450		-		3.0			400	600	PXBC1□HHD	→ P.305	
			50~450		-		5.0	4.0		350	300	PXBD1□HMD	→ P.297	
			50~450		-		6.0			250	300	PXBC1□HMD	→ P.305	
			50~800		-		6.0		5.5	250	450	PXBB1□HHD	→ P.313	
			50~800		-	15.0	12.5	12.0	10.5	125	220	PXBB1□MMD	→ P.313	
	モータ ストレート	シングル スライダ	50~600		3.0	2.5	-			400	600	PXBD2□HHS	→ P.299	
			50~600		4.5	4.0	3.0	-			400	600	PXBC2□HHS	→ P.307
			50~600		6.0	5.0		-			350	300	PXBD2□HMS	→ P.299
			50~600		9.0	8.0	6.0	-			250	300	PXBC2□HMS	→ P.307
			50~1000		8.0	7.0		6.0	-		250	450	PXBB2□HHS	→ P.315
			50~1000		16.0	15.0	12.5	9.0	8.0	-	125	220	PXBB2□MMS	→ P.315
		ダブル スライダ	50~450		-		2.5	2.0		400	600	PXBD2□HHD	→ P.301	
			50~450		-		3.0			400	600	PXBC2□HHD	→ P.309	
			50~450		-		5.0	4.0		350	300	PXBD2□HMD	→ P.301	
			50~450		-		6.0			250	300	PXBC2□HMD	→ P.309	
			50~800		-		6.0		5.5	250	450	PXBB2□HHD	→ P.317	
			50~800		-	15.0	12.5	12.0	10.5	125	220	PXBB2□MMD	→ P.317	
RCS2 組合せ (サーボモータ)	モータ 折返し	シングル スライダ	50~600		3.0	2.5	-			600	800	SXBD1□HHS	→ P.325	
			50~600		4.5	4.0	3.0	-			600	800	SXBC1□HHS	→ P.333
			50~600		6.0	5.0		-			600	400	SXBD1□HMS	→ P.325
			50~600		9.0	8.0	6.0	-			300	400	SXBC1□MMS	→ P.333
			50~1000		8.0	7.0		6.0	-		1000	800	SXBB1□HHS	→ P.341
			50~1000		12.0	11.5	11.0	10.0	8.5	-	1000	1000	SXBA1□HHS	→ P.349
		ダブル スライダ	50~450		-		2.5	2.0		600	800	SXBD1□HHD	→ P.327	
			50~450		-		3.0			600	800	SXBC1□HHD	→ P.335	
			50~450		-		5.0	4.0		600	400	SXBD1□HMD	→ P.327	
			50~450		-		6.0			300	400	SXBC1□MMD	→ P.335	
			50~800		-		6.0		5.5	1000	800	SXBB1□HHD	→ P.343	
			50~800		-	15.0	12.5	12.0	10.5	500	400	SXBB1□MMD	→ P.343	
	モータ ストレート	シングル スライダ	50~600		3.0	2.5	-			600	800	SXBD2□HHS	→ P.329	
			50~600		4.5	4.0	3.0	-			600	800	SXBC2□HHS	→ P.337
			50~600		6.0	5.0		-			600	400	SXBD2□HMS	→ P.329
			50~600		9.0	8.0	6.0	-			300	400	SXBC2□MMS	→ P.337
			50~1000		8.0	7.0		6.0	-		1000	800	SXBB2□HHS	→ P.345
			50~1000		12.0	11.5	11.0	10.0	8.5	7.0	-	1000	1000	SXBA2□HHS
		ダブル スライダ	50~450		-		2.5	2.0		600	800	SXBD2□HHD	→ P.331	
			50~450		-		3.0			600	800	SXBC2□HHD	→ P.339	
			50~450		-		5.0	4.0		600	400	SXBD2□HMD	→ P.331	
			50~450		-		6.0			300	400	SXBC2□MMD	→ P.339	
			50~800		-		6.0		5.5	1000	800	SXBB2□HHD	→ P.347	
			50~800		-	15.0	12.5	12.0	10.5	500	400	SXBB2□MMD	→ P.347	

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

1-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

1-Aシステム
ロボット


コントローラ

技術資料
ダウンロード

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク別可搬質量(kg)							最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	X軸	Y軸		
ISA ISPA 組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	100~600	5.2	4.5	3.8	3.1	-			960	960	BA□H	→ P.373
				18.2	16.6	12.1	8.1	-			480	480	BA□M	→ P.375
			200~800	12.0		11.8	11.1	-			1200	960	BB□H	→ P.377
				25.0		21.8		-			600	480	BB□M	→ P.379
				20.0			18.7	-			1200	1200	BC□H	→ P.381
				28.8	27.8	26.8	21.8	18.7	-			600	600	BC□M
			800~2000	20.0			18.7	-			1200	1200	BD□H	→ P.385
			1000~2500	-	40.0		33.0	27.3	22.9	19.3	1200	1200	BF□H	→ P.391
			300~1000	-	40.0		33.0	27.3	22.9	19.3	1200	1200	BE□H	→ P.387
				-	51.2	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3	600	600	BE□M	→ P.389
				-	31.7		30.2	28.8	27.5	26.0	2400	2400	BK□H	→ P.393
				-	62.3		49.8	40.7	33.7	28.1	1200	1200	BK□M	→ P.395
-	31.7			30.2	28.8	27.5	26.0	2000	2400	BP□H	→ P.401			
-	62.3			49.8	40.7	33.7	28.1	1250	1200	BP□M	→ P.403			
900~2500	-	31.7		30.2	28.8	27.5	26.0	2400	2400	BL□H	→ P.397			
	-	62.3		49.8	40.7	33.7	28.1	1200	1200	BL□M	→ P.399			
	-	31.7		30.2	28.8	27.5	26.0	2000	2400	BQ□H	→ P.405			
-	62.3		49.8	40.7	33.7	28.1	1250	1200	BQ□M	→ P.407				
NS 組合せ 	ナット 回転型	シングル スライダ	500~2200	-	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6	2400	1200	B1N□H	→ P.451
				-	40.0		33.0	27.3	22.9	19.3	1300	1200	B1N□M	→ P.453
			2250~3000	-	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6	2400	1200	B2N□H	→ P.455
				-	40.0		33.0	27.3	22.9	19.3	1300	1200	B2N□M	→ P.457
LSA 組合せ 	リニア サーボ型	シングル スライダ	1050~4155	-	21.2	20.0	15.2	-			2500	1200	B1L□H	→ P.459

直交ロボット XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク別可搬質量(kg)							最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	X軸	Y軸		
ISA ISPA 組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	100~600	6.2	5.5	4.8	4.1	-			960	960	SA□H	→ P.409
				19.2	14.3	9.3	6.4	-			480	480	SA□M	→ P.411
			200~800	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6	-		1200	1200	S1C□H	→ P.413
				29.7	28.7	19.3	13.6	9.7	-		600	600	S1C□M	→ P.415
			300~800	29.2	28.2	19.3	13.6	9.7	-		1200	1200	S2C□H	→ P.417
				-	20.7		18.2	12.5	8.4	-	1200	1200	SG□H	→ P.419

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

テールトップ型
ロボット

IXSスキャン
ロボット



コントローラ

技術資料
ダウンロード


直交ロボット

特長
製品体系
2軸組合せ
3軸組合せ
4軸組合せ

IAキット XZ(Z軸直立固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Z軸ストローク別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	X軸	Z軸		
RCP2 組合せ 	モータ 折返し	シングル スライダ	50~1000	2.0			1.5	—	250	360	PXZB1□HHS	→ P.319	
				4.0	3.5		2.5	—	250	180	PXZB1□HMS		
				8.0	7.0	5.0	4.0	3.0	—	250	90		PXZB1□HLS
		ダブル スライダ	50~800	—			1.5		250	400	PXZB1□HHD		→ P.321
				—			3.0		250	200	PXZB1□HMD		
				—			7.0		5.5		250		
RCS2 組合せ 	モータ 折返し	シングル スライダ	50~1000	2.0			1.5	—	1000	800	SXZB1□HHS	→ P.357	
				4.0	3.5		2.5	—	1000	400	SXZB1□HMS		
				8.0	7.0	5.0	4.0	3.0	—	1000	200		SXZB1□HLS
		ダブル スライダ	50~800	—			1.5		1000	800	SXZB1□HHD		→ P.359
				—			3.0		1000	400	SXZB1□HMD		
				—			7.0		5.5		1000		

直交ロボット XZ(Z軸直立固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Z軸ストローク別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		型式	掲載頁	
				100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	X軸	Z軸				
ISA ISPA 組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	100~600	4.0	3.3	2.6	—			960	480	ZAH	→ P.421	
				10.0	7.5	6.0	—			480	240	ZAM	→ P.423	
			200~800	8.5	7.5	6.5	5.5	—		1200	600	Z1CH	→ P.425	
				19.0	17.0	14.0	12.0	—		600	300	Z1CM	→ P.427	
			200~2000	19.0	16.0	13.0	11.0	—		1200	600	Z2CH	→ P.429	
				19.0	16.0	13.0	11.0	—		1200	600	ZDH	→ P.431	
			200~800	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	—		1200	600	ZGH	→ P.433
			1000~2500	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0	—		1200	600	ZHH	→ P.435

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

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スキャ
ロボット

コントロー
ラ

技術資料
ダウンロード

IAキット YZB(Z軸ベース固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Z軸ストローク別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	Y軸	Z軸		
RCP2 組合せ	モータ 折返し	シングル スライダ	50~1000	2.0			1.5			250	360	PYBB1□HHS	→ P.323
				4.0		3.5		3.0		250	180	PYBB1□HMS	
				8.0		7.0		6.0		5.5		250	
RCS2 組合せ	モータ 折返し	シングル スライダ	50~1000	2.0			1.5			1000	800	SYBB1□HHS	→ P.361
				4.0		3.5		3.0		1000	400	SYBB1□HMS	
				8.0		7.0		6.0		5.5		1000	

直交ロボット YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Z軸ストローク別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	Y軸	Z軸			
ISA ISPA 組合せ	モータ ストレート	シングル スライダ	100~400	3.0	2.3	1.6	-			960	480	YAH	→ P.437
				11.0	10.3	9.6	-			480	240	YAM	→ P.439
			200~700	11.9	10.9	9.9	8.9	-		1200	600	YCH	→ P.441
				11.9	10.9	9.9	8.9	-		600	300	YCM	→ P.443
				27.0	25.5	23.9	22.3	20.7		1200	600	YGH	→ P.445

直交ロボット XYG(ガントリー)タイプ

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク別可搬質量(kg)		最高速度(mm/s)		型式	掲載頁
				500mm~700mm	800mm~1200mm	X軸	Y軸		
ISA ISPA 組合せ	モータ ストレート	ダブル スライダ	1000~2500	40.0	-	1200	1200	G1JH	→ P.447
				-	40.0	1200	1200	G2JH	→ P.449

特長

製品体系

2軸組合せ

直交ロボット

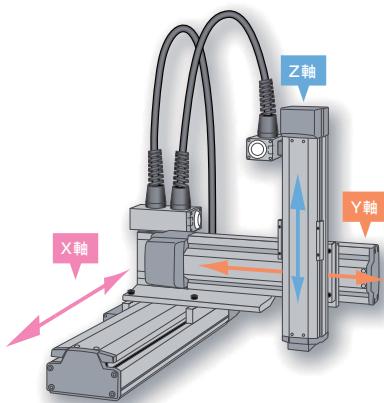
3軸組合せ

4軸組合せ

3軸組合せ バリエーション

2軸組合せのXYB(XYベース固定)タイプとXYG(XYガントリー)タイプをベースに、垂直軸のZ軸を追加した3軸組合せタイプです。Z軸の固定方法は、Z軸ベース面をY軸スライダに取付けるZ軸ベース固定と、Z軸のスライダをY軸スライダに取付けるZ軸スライダ固定の2種類から選択が可能です。

1 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ



XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

●ポイント

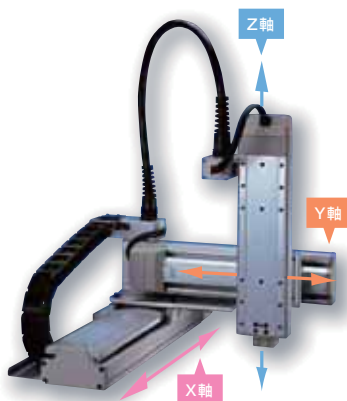
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYB+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ロボシリンダRCP2組合せ	PBBG1□HH□□	4	1000×300×200	220
ロボシリンダRCS2組合せ	SBBG1□HH□□	4	1000×300×200	1000
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	B□□□B□□	19	2500×700×500	1200
ナット回転型+ISA組合せ	B□N□□B□□	19	3000×700×500	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B1L□HB3□	11.2	4155×400×400	2500

機種選定は → P.279

2 XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダ固定タイプ



XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYB+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	B□□□S□□	11.9	2500×700×400	1200
ナット回転型+ISA組合せ	B□N□□S□□	13	3000×700×400	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B1L□HS3M	11.5	4155×400×300	2500

機種選定は → P.281

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

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

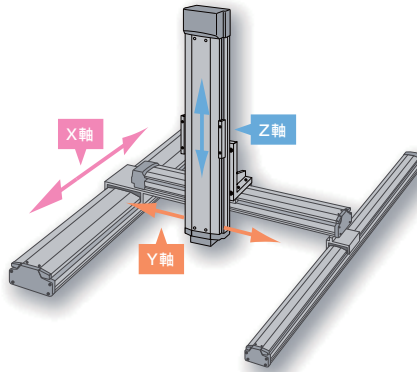
テーブルトップ型
ロボット

IXSカメラ
ロボット

コントローラ

技術資料
インフォメーション

3 XYG(ガントリー)+Z軸ベース固定タイプ



XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のベース面を固定したタイプです。

●ポイント

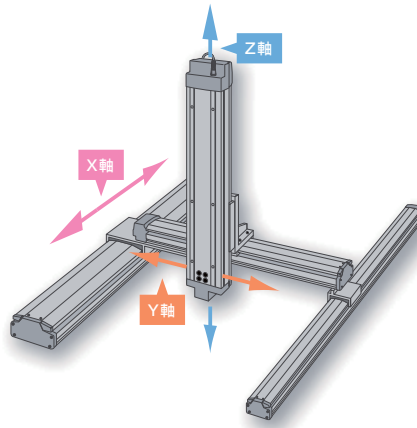
Z軸は本体が固定されスライダが上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	G□JHB□□	19	2500×1200×600	1200

機種選定は →P.282

4 XYG(ガントリー)+Z軸スライダ固定タイプ



XYG(X軸と平行にガイドを設置しY軸をX軸とガイドで支える)タイプのY軸スライダに、Z軸のスライダを固定したタイプです。

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■XYG+Z軸スライダ固定タイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
単軸ロボットISA/ISPA組合せ	G□JHS□□	13.1	2500×1200×500	1200

機種選定は →P.282



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-ASシリーズ
ロボット
コントローラ
技術資料
ダウンロード

特長 製品体系 2軸組合せ 3軸組合せ 4軸組合せ

3軸組合せ 機種選定表

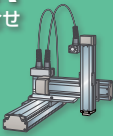
下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

IAキット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

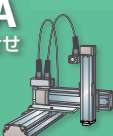
分類	タイプ(形状)	X軸ストローク(mm)	Y軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁		
						X軸	Y軸	Z軸				
RCP2 3軸組合せ 	シングル スライダ	50~1000	50~300	50~200	1.0	220	420	500	PBBG1□HHHS	→ P.363		
					2.0			250	PBBG1□HHMS			
					4.0			125	PBBG1□HHLS			
		ダブル スライダ	50~800	350~400	50~200	1.0	220	420	500		PBBG1□HHHD	→ P.365
						2.0			250		PBBG1□HHMD	
						4.0			125		PBBG1□HHLD	
RCS2 3軸組合せ 	シングル スライダ	50~1000	50~300	50~200	1.0	1000	800	800	SBBG1□HHHS	→ P.367		
					2.0			400	SBBG1□HHMS			
					4.0			200	SBBG1□HHLS			
		ダブル スライダ	50~800	350~400	50~200	1.0	1000	800	800		SBBG1□HHHD	→ P.370
						2.0			400		SBBG1□HHMD	
						4.0			200		SBBG1□HHLD	

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸ベース固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

分類	タイプ(形状)	X軸ストローク(mm)	Y軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁			
						X軸	Y軸	Z軸					
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	100~600	100~400	100~300	3~1.7	480	480	960	BA□MB1H	→ P.461			
					3				1200	960	960	BB□HB1H	→ P.463
					3				600	480	960	BB□MB1H	→ P.465
					3.5				600	480	1200	BB□MB2H	→ P.467
					3				1200	1200	960	BC□HB1H	→ P.469
					3.5				1200	1200	1200	BC□HB2H	→ P.471
		200~800	100~500	100~400	3	600	600	960	BC□MB1H	→ P.475			
					3.5	600	600	1200	BC□MB2H	→ P.477			
					3	1200	1200	960	BD□HB1H	→ P.481			
					3.5	1200	1200	1200	BD□HB2H	→ P.483			
					3	1200	1200	960	BE□HB1H	→ P.487			
					3.5	600	600	1200	BE□MB2H	→ P.493			
		800~2000	200~700	100~500	3.5	1200	1200	1200	BE□HB2H	→ P.489			
					3	1200	1200	960	BF□HB1H	→ P.497			
					3.5	1200	1200	1200	BF□HB2H	→ P.499			
					3	1200	1200	960	BE□MB1H	→ P.475			
					6	1200	1200	480	BC□HB1M	→ P.469			
					6	600	600	480	BC□MB1M	→ P.475			
300~1000	100~500	100~400	6	1200	1200	480	BD□HB1M	→ P.481					
			6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487					
			6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497					
			6	600	600	480	BB□MB1M	→ P.465					
			6~4.7	1200	960	480	BB□HB1M	→ P.463					
			6~1.7	480	480	480	BA□MB1M	→ P.461					
1000~2500	200~700	100~500	6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487					
			6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497					
			6	600	600	480	BC□MB1M	→ P.475					
			6	1200	1200	480	BD□HB1M	→ P.481					
			6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487					
			6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497					

▼ Z軸可搬質量6kg以下

分類	タイプ(形状)	X軸ストローク(mm)	Y軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁			
						X軸	Y軸	Z軸					
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	100~600	100~400	100~300	6~1.7	480	480	480	BA□MB1M	→ P.461			
					6~4.7				1200	960	480	BB□HB1M	→ P.463
					6				600	480	480	BB□MB1M	→ P.465
					6				1200	1200	480	BC□HB1M	→ P.469
					6				600	600	480	BC□MB1M	→ P.475
					6				1200	1200	480	BD□HB1M	→ P.481
		200~800	100~500	100~400	6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487			
					6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497			
					6	600	600	480	BC□MB1M	→ P.475			
					6	1200	1200	480	BD□HB1M	→ P.481			
					6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487			
					6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497			
800~2000	200~700	100~500	6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487					
			6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497					
			6	600	600	480	BC□MB1M	→ P.475					
			6	1200	1200	480	BD□HB1M	→ P.481					
			6	1200	1200	480	BE□HB1M	→ P.487					
			6	1200	1200	480	BF□HB1M	→ P.497					

6軸組合せ

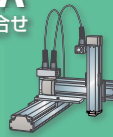


注意事項

ケーブル配線方法

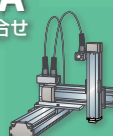

型式項目説明

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
IAシステム
ロボット
コントローラ
技術資料
ダウンロード

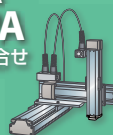

▼ Z軸可搬質量9kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)			型式	掲載頁			
							X軸	Y軸	Z軸					
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	200~800	100~400	100~300	7.1~4.7	1200	960	240	BB□HB1L	→ P.463			
						9	600	480	600	BB□MB2M	→ P.467			
						9~6.3	1200	1200	600	BC□HB2M	→ P.471			
						9~6.3	1200	1200	1200	BC□HB3H	→ P.473			
						9~6.3	600	600	600	BC□MB2M	→ P.477			
						9~6.3	600	600	1200	BC□MB3H	→ P.479			
			800~2000	200~700	100~500	9~6.3	1200	1200	600	BD□HB2M	→ P.483			
						9~6.3	1200	1200	1200	BD□HB3H	→ P.485			
						9~5.8	1200	1200	600	BE□HB2M	→ P.489			
						9~5.8	1200	1200	1200	BE□HB3H	→ P.491			
						9~5.8	600	600	600	BE□MB2M	→ P.493			
						9~5.8	600	600	1200	BE□MB3H	→ P.495			
						300~1000	200~700	100~500	9~5.8	1200	1200	600	BF□HB2M	→ P.499
									9~5.8	1200	1200	1200	BF□HB3H	→ P.501
1000~2500	200~700	100~500	9~5.8	1200	1200	600	B1N□HB3H	→ P.503						
			9~4.8	1300	1200	1200	B1N□MB3H	→ P.505						
NS 3軸組合せ 	ナット 回転型	シングル スライダ	500~2200	200~700	100~500	9~2.1	2400	1200	1200	B2N□HB3H	→ P.507			
			2250~3000			9~4.8	1300	1200	1200	B2N□MB3H	→ P.509			
LSA 3軸組合せ 	リニア サーボ型	シングル スライダ	1050~4155	200~400	100~400	9~2	2500	1200	1200	B1L□HB3H	→ P.511			

▼ Z軸可搬質量14kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)			型式	掲載頁			
							X軸	Y軸	Z軸					
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	200~800	100~400	100~300	13~1.7	480	480	240	BA□MB1L	→ P.461			
						14	600	480	240	BB□MB1L	→ P.465			
						14~11.7	1200	1200	240	BC□HB1L	→ P.469			
						10.7~6.3	1200	1200	300	BC□HB2L	→ P.471			
						10.7~6.3	1200	1200	600	BC□HB3M	→ P.473			
						14~11.7	600	600	240	BC□MB1L	→ P.475			
			800~2000	200~700	100~500	14~11.7	1200	1200	240	BD□HB1L	→ P.481			
						10.7~6.3	1200	1200	300	BD□HB2L	→ P.483			
						10.7~6.3	1200	1200	600	BD□HB3M	→ P.485			
						14~11.7	1200	1200	240	BE□HB1L	→ P.487			
						14~11.7	1200	1200	240	BF□HB1L	→ P.497			
						300~1000	200~700	100~500	11.2~2.1	2400	1200	600	B1N□HB3M	→ P.503
									11.2~2.1	2400	1200	600	B2N□HB3M	→ P.507
						1000~2500	200~700	100~500	11.2~2.1	2400	1200	600	B2N□HB3M	→ P.507
11.2~2.1	2400	1200	600	B2N□HB3M	→ P.507									
NS 3軸組合せ 	ナット 回転型	シングル スライダ	500~2200	200~700	100~500	11.2~2.1	2400	1200	600	B1N□HB3M	→ P.503			
			2250~3000			11.2~2.1	2400	1200	600	B2N□HB3M	→ P.507			
LSA 3軸組合せ 	リニア サーボ型	シングル スライダ	1050~4155	200~400	100~400	11.2~2	2500	1200	600	B1L□HB3M	→ P.511			

▼ Z軸可搬質量19kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)			型式	掲載頁			
							X軸	Y軸	Z軸					
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	200~800	100~400	100~400	15.9~9.6	600	480	300	BB□MB2L	→ P.467			
						19~6.3	600	600	300	BC□MB2L	→ P.477			
						19~6.3	600	600	600	BC□MB3M	→ P.479			
						19~5.8	1200	1200	300	BE□HB2L	→ P.489			
						19~5.8	1200	1200	600	BE□HB3M	→ P.491			
						19~5.8	600	600	300	BE□MB2L	→ P.493			
			300~1000	200~700	100~500	19~5.8	600	600	600	BE□MB3M	→ P.495			
						19~5.8	1200	1200	300	BF□HB2L	→ P.499			
						19~5.8	1200	1200	600	BF□HB3M	→ P.501			
						19~5.8	1200	1200	600	BF□HB3M	→ P.501			
						19~5.8	1200	1200	600	BF□HB3M	→ P.501			
						19~4.8	1300	1200	600	B1N□MB3M	→ P.505			
						1000~2500	200~700	100~500	19~4.8	1300	1200	600	B1N□MB3M	→ P.505
									19~4.8	1300	1200	600	B1N□MB3M	→ P.505
NS 3軸組合せ 	ナット 回転型	シングル スライダ	2250~3000	200~700	100~500	19~4.8	1300	1200	600	B2N□MB3M	→ P.509			

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

1Xスラム
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ


直交ロボット

3軸組合せ

4軸組合せ

直交ロボット XYB(Y軸ベース固定)+Z軸スライダ固定タイプ




▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁	
							X軸	Y軸	Z軸			
ISA ISPA 3軸組合せ		モータ ストレート	シングル スライダ	100~600	100~400	100~300	3~1.6	480	480	480	BA□MS1M	→ P.525
				200~800			3~1.6	1200	960	480	BB□HS1M	→ P.527
				800~2000			3~1.6	600	480	480	BB□MS1M	→ P.529
							3~1.6	1200	1200	480	BC□HS1M	→ P.531
				300~1000			3~1.6	600	600	480	BC□MS1M	→ P.535
							3~1.6	1200	1200	480	BD□HS1M	→ P.539
				1000~2500	3~0.9	1200	1200	480	BE□HS1M	→ P.543		
					3~0.9	600	600	480	BE□MS1M	→ P.547		
					3~0.9	1200	1200	480	BF□HS1M	→ P.551		

▼ Z軸可搬質量10kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁	
							X軸	Y軸	Z軸			
ISA/ISPA 3軸組合せ		モータ ストレート	シングル スライダ	200~800	100~400	100~300	7.2~4.9	1200	960	240	BB□HS1L	→ P.527
				800~2000	100~500		10~6.7	1200	1200	600	BC□HS3M	→ P.533
					10~6.7		1200	1200	600	BD□HS3M	→ P.541	

▼ Z軸可搬質量13kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁	
							X軸	Y軸	Z軸			
ISA ISPA 3軸組合せ		モータ ストレート	シングル スライダ	100~600	100~400	100~300	11~2.2	480	480	240	BA□MS1L	→ P.525
				200~800			11~9.6	600	480	240	BB□MS1L	→ P.529
							11~9.6	1200	1200	240	BC□HS1L	→ P.531
				800~2000			11~9.6	600	600	240	BC□MS1L	→ P.535
							11~9.6	600	600	600	BC□MS3M	→ P.537
				300~1000			11~9.6	1200	1200	240	BD□HS1L	→ P.539
					11~8.9	1200	1200	240	BE□HS1L	→ P.543		
				1000~2500	11.9~7.5	1200	1200	600	BE□HS3M	→ P.545		
					11~8.9	600	600	240	BE□MS1L	→ P.547		
				NS 3軸組合せ		ナット 回転型	シングル スライダ	500~2200	200~700	100~400	11~8.9	1200
2250~3000	11.9~7.5	1200	1200					600			BF□HS3M	→ P.553
	11.5~3.4	2400	1200					600			B1N□HS3M	→ P.555
13~6.1	1300	1200	600					B1N□MS3M			→ P.557	
LSA 3軸組合せ		リニア サーボ型	シングル スライダ	1050~4155	200~400	100~300	11.5~3.3	2500	1200	600	B2N□HS3M	→ P.559
				13~6.1			1300	1200	600	B2N□MS3M	→ P.561	

6軸組合せ

注意事項


ケーブル配線方法

型式項目説明


IA単軸
ロボット
リアアサーボ
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
IAシステム
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション

直交ロボット XYG(ガントリ)+Z軸ベース固定タイプ


▼ Z軸可搬質量3.5kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	ダブル スライダ	1000~2500	500~700	100~600	3	1200	1200	960	G1JHB1H	→ P.513
						3.5	1200	1200	1200	G1JHB2H	→ P.515
	800~1200	100~600	3	1200	1200	960	G2JHB1H	→ P.519			
			3.5	1200	1200	1200	G2JHB2H	→ P.521			

▼ Z軸可搬質量10kg以下


分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	ダブル スライダ	1000~2500	500~700	100~600	6	1200	1200	480	G1JHB1M	→ P.513
						9	1200	1200	600	G1JHB2M	→ P.515
						9	1200	1200	1200	G1JHB3H	→ P.517
				800~1200	100~600	6	1200	1200	480	G2JHB1M	→ P.519
						9	1200	1200	600	G2JHB2M	→ P.521
						9	1200	1200	1200	G2JHB3H	→ P.523

▼ Z軸可搬質量19kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	ダブル スライダ	1000~2500	500~700	100~600	14	1200	1200	240	G1JHB1L	→ P.513
						19~17.8	1200	1200	300	G1JHB2L	→ P.515
						19~16.6	1200	1200	600	G1JHB3M	→ P.517
				800~1200	100~600	14	1200	1200	240	G2JHB1L	→ P.519
						19~17.8	1200	1200	300	G2JHB2L	→ P.521
						19~16.6	1200	1200	600	G2JHB3M	→ P.523

直交ロボット XYG(ガントリ)+Z軸スライダ固定タイプ

▼ Z軸可搬質量3kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	1000~2500	500~700	100~400	3~0.9	1200	1200	480	G1JHS1M	→ P.565
						3~0.9	1200	1200	480	G2JHS1M	→ P.571

▼ Z軸可搬質量14kg以下

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
ISA ISPA 3軸組合せ 	モータ ストレート	シングル スライダ	1000~2500	500~700	100~400	11~8.9	1200	1200	240	G1JHS1L	→ P.565
						13.1~10.1	1200	1200	300	G1JHS2L	→ P.567
						11.9~7.8	1200	1200	600	G1JHS3M	→ P.569
				800~1200	100~400	11~8.9	1200	1200	240	G2JHS1L	→ P.571
						13.1~10.1	1200	1200	300	G2JHS2L	→ P.573
						11.9~7.8	1200	1200	600	G2JHS3M	→ P.575

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

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
ロボットテーブルトップ型
ロボット1Xシステム
ロボット

コントローラ

技術資料
インフォメーション

4軸組合せ バリエーション

4軸組合せは、垂直／回転動作が可能なZRユニットをXYB2軸組合せに装着したタイプとナット回転型及びリニアのマルチスライダタイプにY軸を装着し、1軸上で2つのY軸が動作するタイプの2種類を設定しました。

1 XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直／回転)ユニット



XYB(Y軸ベースをX軸ブラケットに固定)タイプのY軸スライダに、垂直／回転動作が可能なZRユニットを装着したタイプです。

- ポイント1
Z軸と回転軸が一体化しコンパクトになりました。
- ポイント2
従来のZ軸+回転軸に比べ、最高速度が大幅にアップしています。

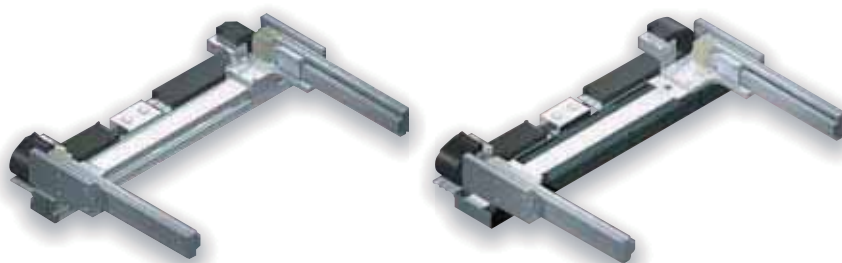
■XYB+ZRユニット機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ZRユニット小型タイプ	BB□HZRS	3(※)	800×400×150	1200
ZRユニット中型タイプ	BE□HZRM	6(※)	1000×700×200	1200

(※)加減速度0.1Gの場合

機種選定は → P.284

2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)



マルチスライダタイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダにY軸を装着したダブルY軸タイプです。

- ポイント1
1軸上で2つのY軸が動作可能となり、2つのXY軸を設置するのに比べ省スペース化が可能となりました。
- ポイント2
2つのY軸を別々に動作することでサイクルタイムのアップが可能です。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ナット回転型+ISA組合せ	B3N1□	40	2250×700	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B2L1H	21.2	3835×400	2500

機種選定は → P.284

6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

4軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

XYB(Y軸ベース固定)+ZR(垂直/回転)ユニット

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)				型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸	θ軸		
ZR 4軸組合せ	モータ ストレート	シングル スライダ	200~800	100~400	150	1(3)	1200	960	1005	2200	BB□HZRS	→ P.577
			300~1000	200~700	200	2(6)	1200	1200	1256	2200	BE□HZRM	→ P.579

※()内は加減速度0.1Gの場合

X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定タイプ(2軸+2軸)

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク別可搬質量(kg)						最高速度 (mm/s)		型式	掲載頁
				200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	X軸	Y軸		
NS 4軸組合せ	ナット 回転型	マルチ スライダ	250~2250	21.2	20.3	19.4	18.4	17.5	16.6	2400	1200	B3N1H	→ P.581
				40.0	33.0	27.3	22.9	19.3	1300	1200	B3N1M	→ P.583	
LSA 4軸組合せ	リニア サーボ型	マルチ スライダ	730~3835	21.2	20.0	15.2	-	-	-	2500	1200	B2L1H	→ P.585

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

IXSカメラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

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
ロボットテーブルトップ型
ロボット1Xシステム
ロボット

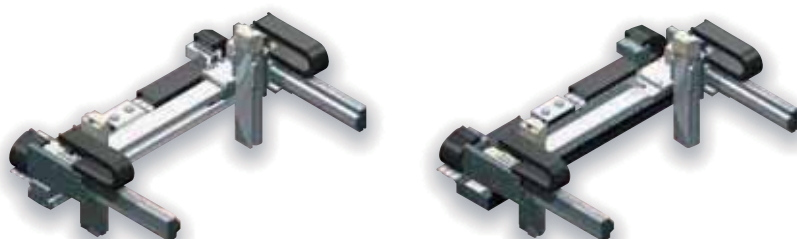
コントローラ

技術資料
ダウンロード

6軸組合せ バリエーション

6軸組合せは、X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定の4軸組合せにZ軸を追加し、1軸上で2つのYZ軸が動作可能なタイプです。Z軸はベース固定とスライダ固定の2種類が選択可能です。

1 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定タイプ



マルチスライダタイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

●ポイント

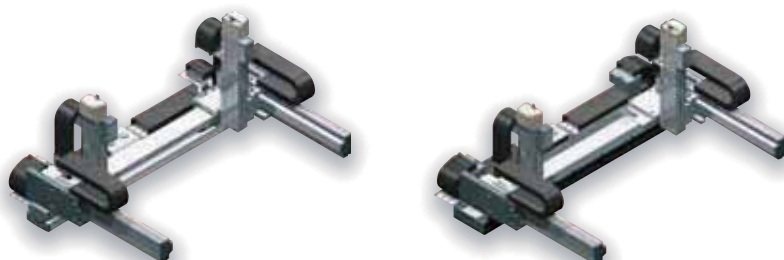
Z軸は本体が固定されスライダ上下に移動しますので、Z軸スライダ固定に比べ垂直可搬質量が大きくなります。

■XYG+Z軸ベース固定タイプ機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ナット回転型+ISA組合せ	B3N1□B3□	19	2250×700×500	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B2L1HB3□	11.2	3835×400×400	2500

機種選定は → P.286

2 X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸スライダ固定タイプ



マルチスライダタイプ(ナット回転型、リニアサーボ)の両方のスライダにY軸とZ軸を装着したダブルYZ軸タイプです。

●ポイント

Z軸は本体が上下に移動しますので、移動時に障害物がある場合に適しています。

■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定機種一覧

種類	型式	最大可搬質量 (kg)	最大ストローク (X軸×Y軸×Z軸)	X軸最大速度 (mm/s)
ナット回転型+ISA組合せ	B3N1□S3M	13	2250×700×400	2400
リニアサーボ+ISA組合せ	B2L1HS3M	11.5	3835×400×300	2500

機種選定は → P.286

直交ロボット

6軸組合せ

注意事項



ケーブル配線方法

型式項目説明

6軸組合せ 機種選定表

下記の機種別スペック一覧表で、ストローク、速度、可搬質量を比較して使用条件に最適な機種をご選択下さい。

直交ロボット X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸ベース固定(3軸+3軸)

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
NS 6軸組合せ 	ナット 回転型	マルチ スライダ	250~2250	200~700	100~500	9~2.1	2400	1200	1200	B3N1HB3H	→ P.587
						9~4.8	1300	1200	1200	B3N1MB3H	→ P.589
						11.2~2.1	2400	1200	600	B3N1HB3M	→ P.587
						19~4.8	1300	1200	600	B3N1MB3M	→ P.589
LSA 6軸組合せ 	リニア サーボ型	マルチ スライダ	370~3835	200~400	100~400	9~2	2500	1200	1200	B2L1HB3H	→ P.591
						11.2~2	2500	1200	600	B2L1HB3M	→ P.591

直交ロボット X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定+Z軸スライダ固定(3軸+3軸)

分類	タイプ(形状)		X軸ストローク (mm)	Y軸ストローク (mm)	Z軸ストローク (mm)	可搬質量 (kg)	最高速度(mm/s)			型式	掲載頁
							X軸	Y軸	Z軸		
NS 6軸組合せ 	ナット 回転型	マルチ スライダ	250~2250	200~700	100~400	11.5~3.4	2400	1200	600	B3N1HS3M	→ P.593
						13~6.1	1300	1200	600	B3N1MS3M	→ P.595
LSA 6軸組合せ 	リニア サーボ型	マルチ スライダ	370~3835	200~400	100~300	11.5~3.3	2500	1200	600	B2L1HS3M	→ P.597

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

1Xシステム
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

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/ASシステム
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

4軸組合せ

カタログスペックの注意点

下記以外の注意点についてはP13~15をご覧ください。

速度

速度は、アクチュエータのスライダを移動させるときの設定速度です。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

<ご注意ください>

- ①直交ロボット全機種は、スライダに搭載する物の質量が変化しても、最高速度は変化しません。
- ②設定速度に到達するまでの時間は、加速（減速）度により異なります。
- ③移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
- ④ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。
- ⑤600ストローク以上をご使用になる場合は、ストローク別最高速度をご確認下さい。
- ⑥移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速の時間も考慮して下さい（移動時間の計算方法は巻末-9ページをご参照下さい）。
- ⑦速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、1mm/secごとの設定が出来ます。

加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します（0.3G=2940mm/sec²）。

<ご注意ください>

- ①加速（減速）度は、数字を大きくすると加速（減速）している時間が短くなり、移動時間は短縮します。しかし加速（減速）度を大きくした場合は、急加速（減速）となりショックも大きくなります。
- ②各タイプの可搬質量は、定格加速度及び最高速度で動作させた場合の値です。IAキットの定格加速度は標準が0.3G、垂直動作とリード3mm、4mm、5mmのタイプは0.2Gです。直交ロボット定格加速度は標準が0.3G、リード4mm、5mmのタイプは0.15Gです。
- ③ICSA2/ICSPA2は最大1.0Gの加速度に対応しています。設定加速度を定格加速度より上げた場合、可搬質量は低下します。加速度を上げた時の可搬質量については、各タイプの加速度別可搬質量表をご参照下さい。
- ④加速度はプログラム上で各ポジション移動毎に、0.01G毎の設定（指示）が出来ます。

繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。3軸組合せZ軸スライダ固定のZ軸は、標準が原点逆仕様となります。

<ご注意ください>

- ・インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります（アブソリュート仕様は電源を入れ直した場合も原点復帰は不要です）。
- ・原点復帰動作中は、スライダ（またはロッド、アーム）がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ・原点の位置を標準から原点逆仕様に変更する場合は、返却調整が必要となりますのでご注意ください。

エンコーダ種類

(インクリメンタル / アブソリュート)

アクチュエータに搭載しているエンコーダには、インクリメンタル仕様とアブソリュート仕様があります。インクリメンタル仕様は電源投入時に原点復帰が必要です。アブソリュート仕様は現在位置データをバッテリーで保持しているため、電源投入後原点復帰の必要がありません。但しアブソリュート仕様も、アクチュエータ購入後最初に動作する時と位置データ保持用バッテリーが切れてしまった時は、原点位置を記録するためのアブソリュートリセットが必要になります。アブソリュートリセットを行うには、ティーチングボックスまたはパソコンソフト（ZRユニットのみアブソリュートリセット用治具→P98、99参照）が必要になりますのでご注意ください。

デューティー

IK2/3シリーズのRCP2組合せはデューティー100%で動作させることが可能です。

$$\text{デューティー (\%)} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$$

上記以外のアクチュエータが動作可能なデューティーは、加減速度、搬送質量、加減速時間によって決まります。デューティーの目安については、P109をご参照下さい。

6軸組合せ

直交ロボット

注意事項

ケーブル配線方法

型式項目説明

IA キットの注意点

IA キットは、低価格かつ短納期な直交ロボットを実現するため、ロボシリンダを2軸／3軸に組み合わせるための部品（下記イラスト参照）がセットになった組合せキットです。アクチュエータ単体とキット単体のセット販売と、アクチュエータをキットで組み付けた状態で納品する2つの形態から選択が可能です。



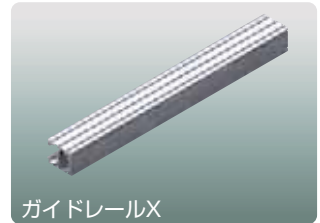
X軸ロボシリンダ



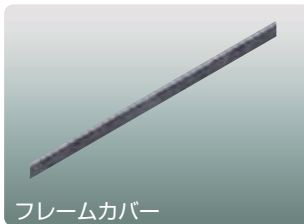
Y軸ロボシリンダ



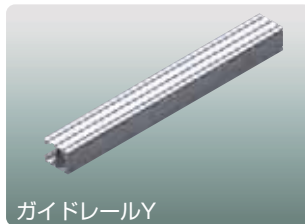
XYブラケット



ガイドレールX



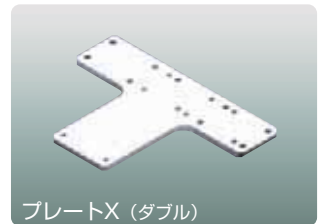
フレームカバー



ガイドレールY



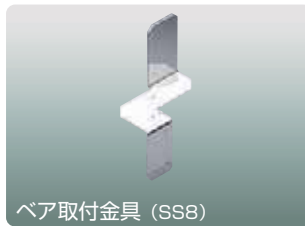
プレートX (シングル)



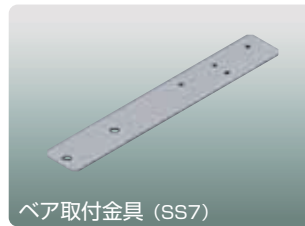
プレートX (ダブル)



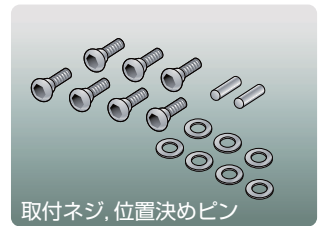
ケーブルベア



ベア取付金具 (SS8)

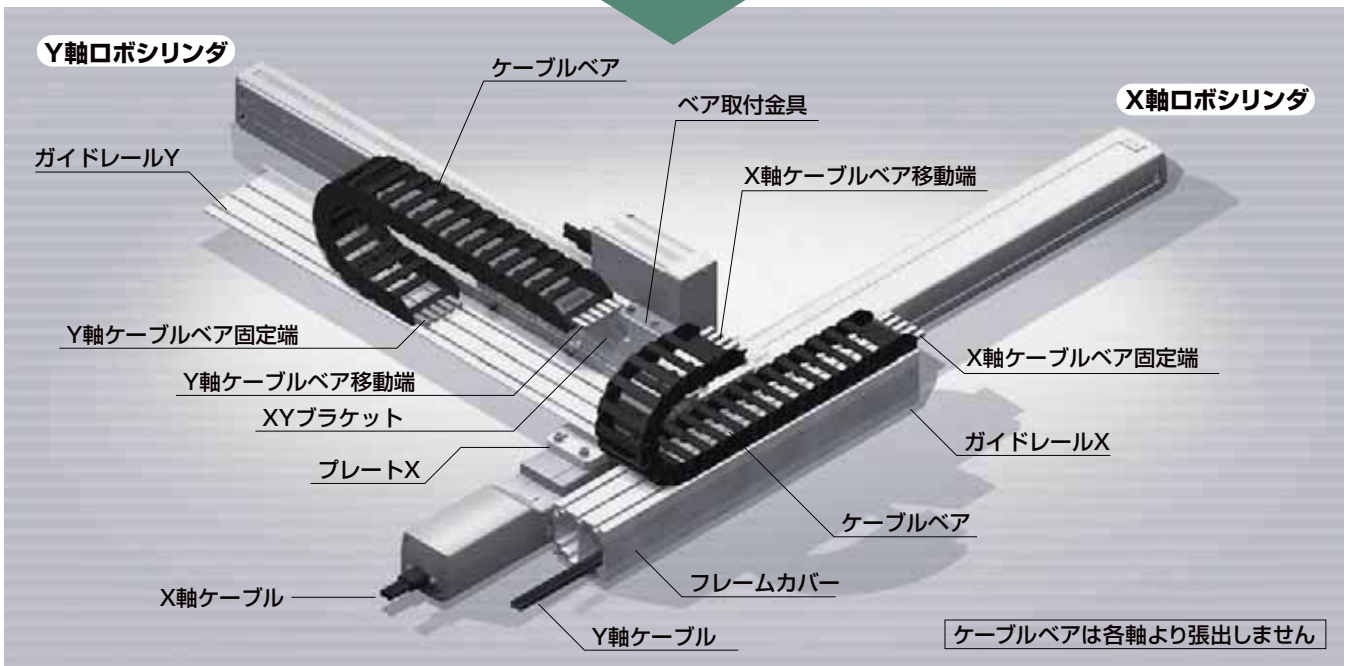


ベア取付金具 (SS7)



取付ネジ、位置決めピン

注. これらは参考画像のため、組合せタイプや方向等で、実際の物とは異なる場合があります。



注. IAキットはキット販売のため、下記部品はお客様にて取付けて頂くこととなりますのでご注意ください。

※ケーブルベアあり／なし選択可能

- ・Y軸のケーブルは、XYブラケットの所でコネクタで接続されます。
- ・XYB (XYベース固定タイプ) のY軸ケーブルベア移動端は、お客様にてY軸スライダに取付となります。
- ・XZ (直立タイプ) のX軸ケーブルベア固定端はお客様にてX軸取付面に取付となります。
- ・YZB (十字タイプベース固定) のZ軸ケーブルベアの移動端は、お客様にてZ軸スライダに取付となります。

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
IAスキャム
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション

特長

製品体系

2軸組合せ

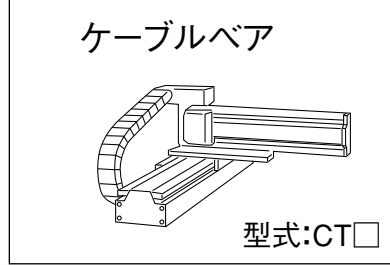
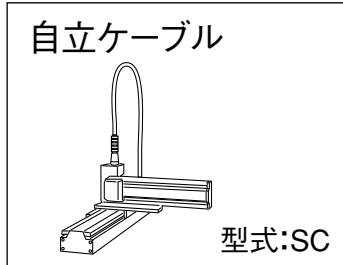
3軸組合せ

4軸組合せ

直交ロボットの2軸目・3軸目のモータ/エンコーダケーブルの配線方法は、下記の2種類から選択が可能です。用途にあったタイプをご選択下さい。

■配線方法種類・特長

外觀

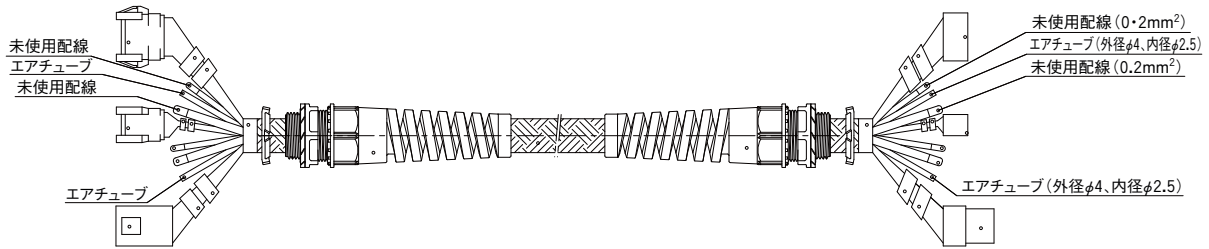


特長

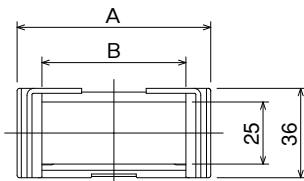
- ・高さ方向にスペースが必要
- ・複合ケーブル内にユーザー用サービス配線と配管を用意 (図 A 参照)

- ・高さが低く抑えられスペースが不用
- ・Y 軸及び Z 軸に装着する機器の配線をケーブルベア内に収納可能
- ・収納するケーブルの量に応じて 4 種類のサイズから選択が可能 (図 B 参照)

自立ケーブル配線図

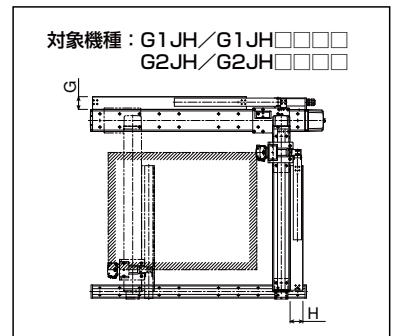
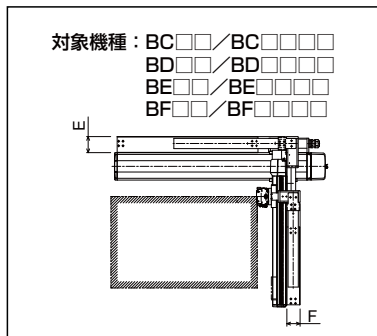
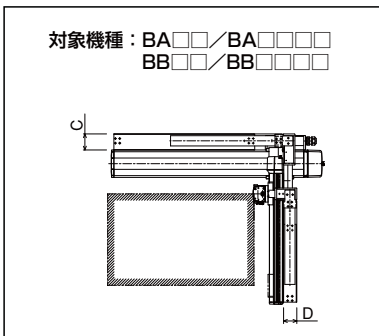


■直交ロボット用ケーブルベア寸法



型式記号	A	B	C	D	E	F	G	H
CT (標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2	87.7	87.5
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2	107.7	107.5
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2	127.7	124.5
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2	152.7	152.5

(単位: mm)



6軸組合せ

注意事項

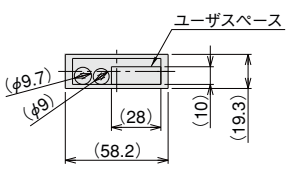
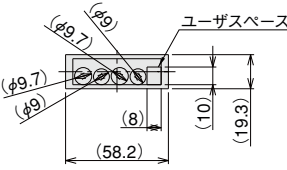
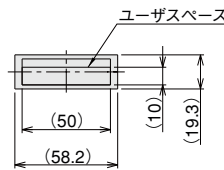
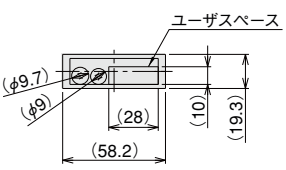
直交ロボット

ケーブル配線方法

型式項目説明

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
IXSシリーズロボット
コントローラ
技術資料
インシメーション

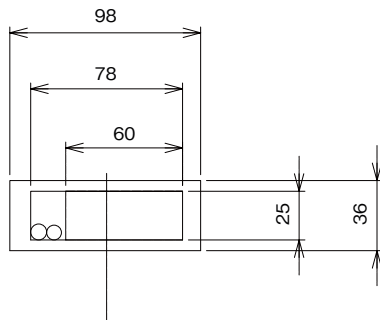
■ IK シリーズ ケーブルベア寸法

第1軸用ケーブル収納断面図		第2軸用ケーブル収納詳細図	
 <p>2軸組合せ時</p>	 <p>3軸組合せ時</p>	 <p>2軸組合せ時</p>	 <p>3軸組合せ時</p>

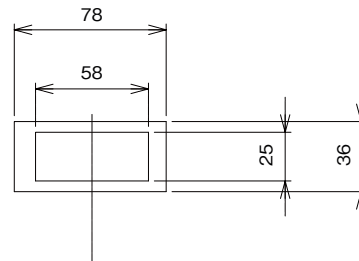
※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。
詳細はお問合せ下さい。

■ ISA 超大型タイプ 2軸組み合わせ ケーブルベア寸法

対象機種：BK□□/BL□□/BP□□/ BQ□□



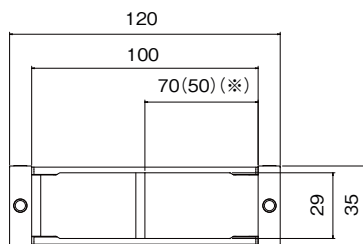
Y軸配線用ケーブルベア



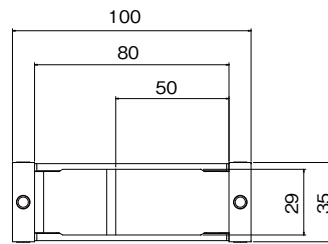
Z軸配線用ケーブルベア (オプション)

■ ナット回転アクチュエータ/リニアサーボアクチュエータ 2軸/3軸/4軸/6軸組合せ ケーブルベア寸法

対象機種：B1N□□□□/ B2N□□□□/ B3N□□□□
B1L□□□□/ B2L□□□□



Y軸配線用ケーブルベア



Z軸配線用ケーブルベア (オプション)

(※) 2軸組合せは70、
3軸組合せ以上は50になります。

特長

製品体系

2軸組合せ

3軸組合せ

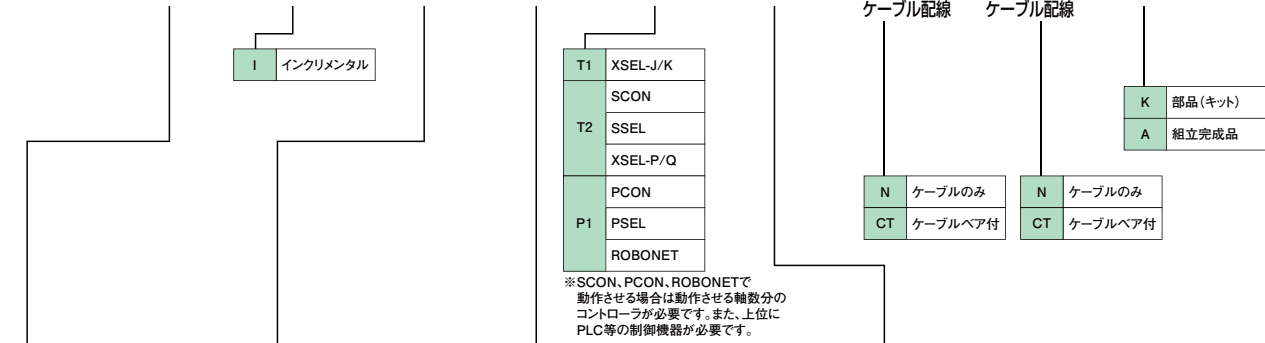
4軸組合せ

ロボシリンダ各シリーズの型式項目は下記の通りです。タイプによって選択出来るモータ種類、リード、ストローク、オプションの内容が異なりますので、詳細は各タイプのページをご覧ください。

【IAキット2軸組合せシリーズ】

IK-2 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④1軸目内容 ⑤2軸目内容 ⑧適応コントローラ ⑨ケーブル長 ⑩1-2軸間 ケーブル配線 ⑪2-3軸間 ケーブル配線 ⑫出荷形態



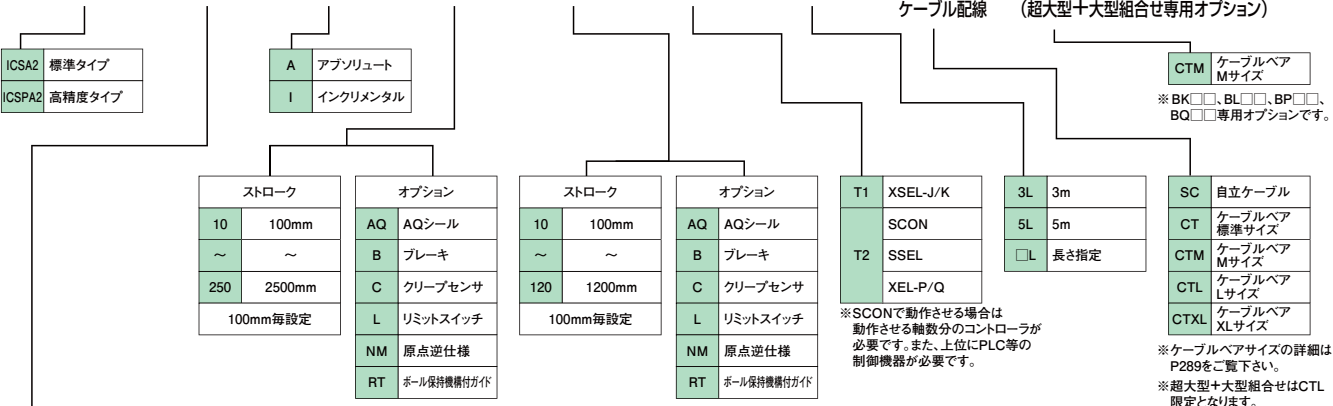
※SCON, PCON, ROBOTNETで動作させる場合は動作させる軸数分のコントローラが必要で、また、上位にPLC等の制御機器が必要です。

RCP2組合せ	PXBD1□□S	XYB SS7R+SA5R X軸シングルスライダ	PXBB1□□S	XYB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ	RCS2組合せ	SXBD1□□S	XYB SS7R+SA5R X軸ダブルスライダ	SXBB1□□S	XYB SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ	SXZB1□□S	XZ SS8R+SA7R X軸シングルスライダ
	PXBD1□□D	XYB SS7R+SA5R X軸ダブルスライダ	PXBB1□□D	XYB SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ		SXBD1□□D	XYB SS7R+SA5R X軸ダブルスライダ	SXBB1□□D	XYB SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ	SXZB1□□D	XZ SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ
	PXBD2□□S	XYB SS7C+SA5R X軸シングルスライダ	PXBB2□□S	XYB SS8C+SA7R X軸シングルスライダ		SXBD2□□S	XYB SS7C+SA5R X軸シングルスライダ	SXBB2□□S	XYB SS8C+SA7R X軸シングルスライダ	SYBB1□□S	YZB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ
	PXBD2□□D	XYB SS7C+SA5R X軸ダブルスライダ	PXBB2□□D	XYB SS8C+SA7R X軸ダブルスライダ		SXBD2□□D	XYB SS7C+SA5R X軸ダブルスライダ	SXBB2□□D	XYB SS8C+SA7R X軸ダブルスライダ		
	PXBC1□□S	XYB SS7R+SA6R X軸シングルスライダ	PXZB1□□S	XZ SS8R+SA7R X軸シングルスライダ		SXBC1□□S	XYB SS7R+SA6R X軸シングルスライダ	SXBA1□□S	XYB SS8R+SS8R X軸シングルスライダ		
	PXBC1□□D	XYB SS7R+SA6R X軸ダブルスライダ	PXZB1□□D	XZ SS8R+SA7R X軸ダブルスライダ		SXBC1□□D	XYB SS7R+SA6R X軸ダブルスライダ	SXBA1□□D	XYB SS8R+SS8R X軸ダブルスライダ		
	PXBC2□□S	XYB SS7C+SA6R X軸シングルスライダ	PYBB1□□S	YZB SS8R+SA7R X軸シングルスライダ		SXBC2□□S	XYB SS7C+SA6R X軸シングルスライダ	SXBA2□□S	XYB SS8C+SS8R X軸シングルスライダ		
	PXBC2□□D	XYB SS7C+SA6R X軸ダブルスライダ				SXBC2□□D	XYB SS7C+SA6R X軸ダブルスライダ	SXBA2□□D	XYB SS8C+SS8R X軸ダブルスライダ		

【ICSA2/ICSPA2シリーズ】

[] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④1軸目内容 ⑤2軸目内容 ⑧適応コントローラ ⑨ケーブル長 ⑩1-2軸間 ケーブル配線 ⑪2-3軸間 ケーブル配線 (超大型+大型組合せ専用オプション)



BA□H	XYB 小型+小型 高速タイプ	BD□H	XYB 中型+中型 高速ロングタイプ	BL□H	XYB 超大型(600W)+大型 高速ロングタイプ	B1N□H	XYB ナット回転型+中型 高速タイプ	SA□H	XYB 小型+小型 高速タイプ	ZAH	XZ 小型+小型 高速タイプ	ZGH	XZ 大型+大型 高速タイプ	YGH	YZ 大型+大型 高速タイプ
BA□M	XYB 小型+小型 中速タイプ	BE□H	XYB 大型+中型 高速タイプ	BL□M	XYB 超大型(600W)+大型 中速ロングタイプ	B1N□M	XYB ナット回転型+中型 中速タイプ	SA□M	XYB 小型+小型 中速タイプ	ZAM	XZ 小型+小型 中速タイプ	ZHH	XZ 大型+大型 高速ロングタイプ	G1JH	XYG 大型+中型 高速タイプ
BB□H	XYB 中型+小型 高速タイプ	BE□M	XYB 大型+中型 中速タイプ	BP□H	XYB 超大型(750W)+大型 高速タイプ	B2N□H	XYB ナット回転型+中型 高速ロングタイプ	S1C□H	XYB 中型+中型 高速タイプ	Z1CH	XZ 中型+中型 高速タイプ	YAH	YZ 小型+小型 高速タイプ	G2JH	XYG 大型+中型 高速ロングタイプ
BB□M	XYB 中型+小型 中速タイプ	BF□H	XYB 大型+中型 中速タイプ	BP□M	XYB 超大型(750W)+大型 中速タイプ	B2N□M	XYB ナット回転型+中型 中速ロングタイプ	S1C□M	XYB 中型+中型 中速タイプ	Z1CM	XZ 中型+中型 中速タイプ	YAM	YZ 小型+小型 中速タイプ		
BC□H	XYB 中型+中型 高速タイプ	BK□H	XYB 超大型(600W)+大型 高速タイプ	BQ□H	XYB 超大型(750W)+大型 高速ロングタイプ	B1L□H	XYB リニアサーボ型+中型 高速タイプ	S2C□H	XYB 中型+中型 高速タイプ	Z2CH	XZ 中型+中型 高速タイプ	YCH	YZ 中型+中型 高速タイプ		
BC□M	XYB 中型+中型 中速タイプ	BK□M	XYB 超大型(600W)+大型 中速タイプ	BQ□M	XYB 超大型(750W)+大型 中速ロングタイプ			SG□H	XYB 大型+大型 高速タイプ	ZDH	XZ 中型+中型 高速ロングタイプ	YCM	YZ 中型+中型 中速タイプ		

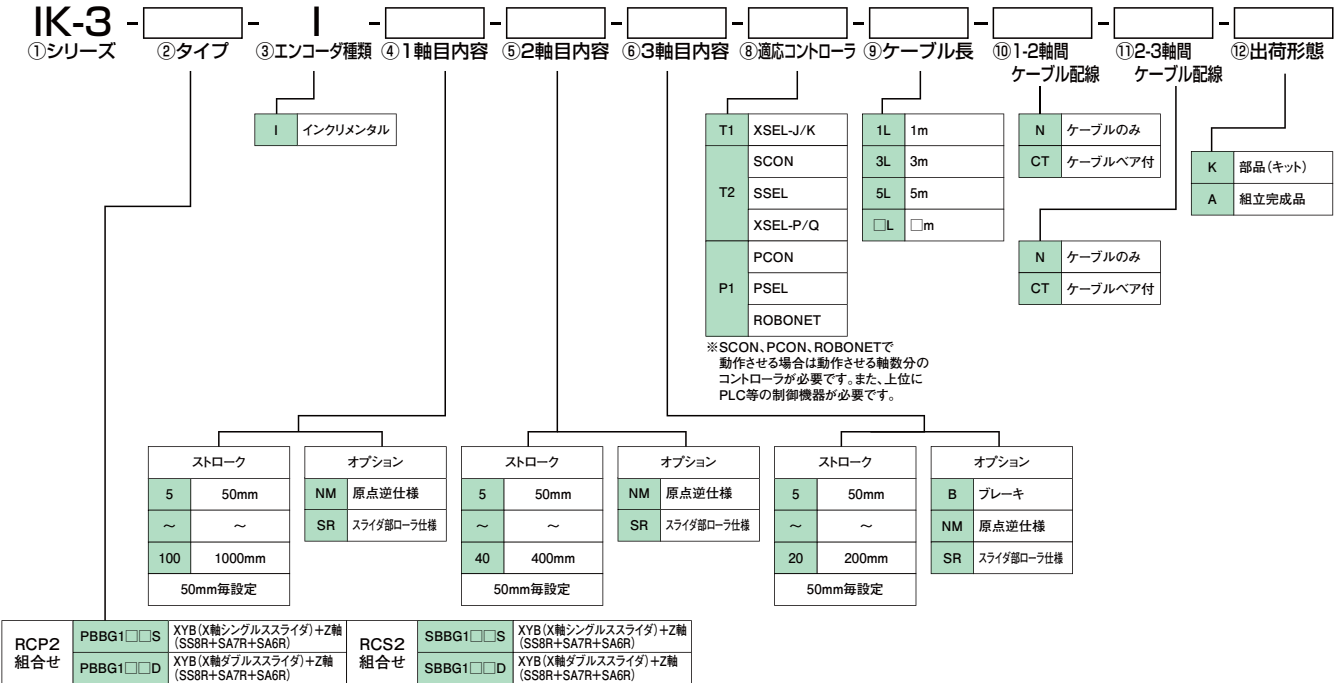
6軸組合せ

注意事項

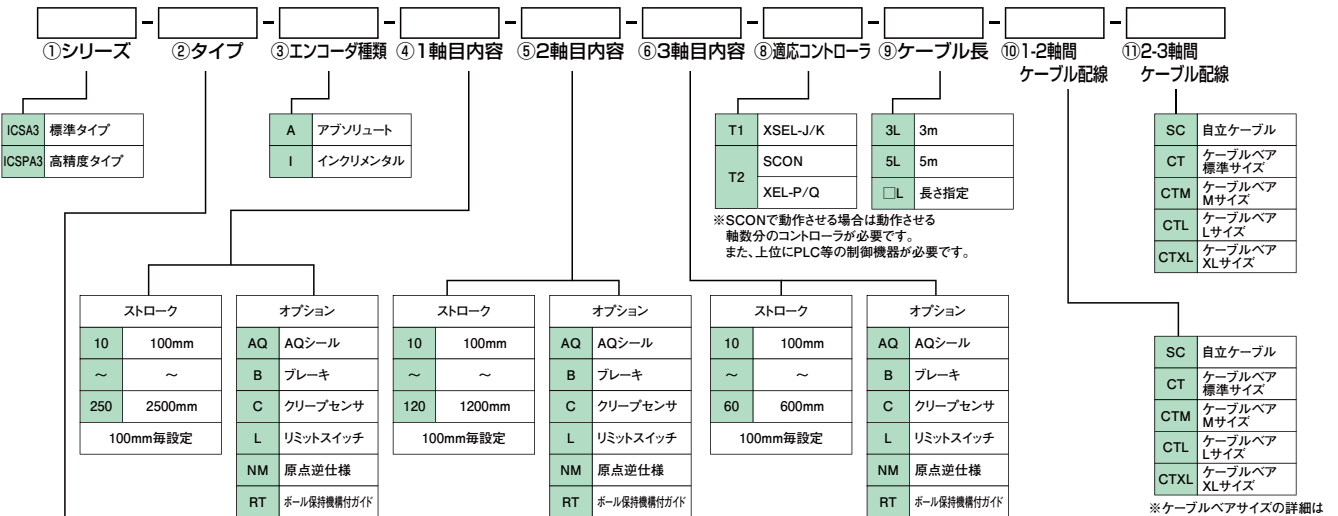
ケーブル配線方法

直交ロボット 型式項目説明

【IAキット3軸組合せシリーズ】



【ICSA3/ICSPA3シリーズ】



Z軸ベア固定	BA□MB1□	XYB (小型+小型) 中速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	BE□MB2□	XYB (大型+中型) 中速タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	Z軸スライダ固定	BA□MS1□	XYB (小型+小型) 中速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	B1N□MS3M	XYB (NS大型+ISPA中型) 中速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BB□HB1□	XYB (中型+小型) 高速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	BE□MB3□	XYB (大型+中型) 中速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BB□HS1□	XYB (中型+小型) 高速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	B2N□HS3M	XYB (NS大型+ISPA中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BB□MB1□	XYB (中型+小型) 中速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	BF□HB1□	XYB (大型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (小型) ベア固定		BB□MS1□	XYB (中型+小型) 中速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	B2N□MS3M	XYB (NS大型+ISPA中型) 中速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BB□MB2□	XYB (中型+小型) 高速タイプ +Z軸 (中型) ベア固定	BF□HB2□	XYB (大型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定		BC□HS1□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	B1L□HS3M	XYB (LSA大型+ISPA中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BC□HB1□	XYB (中型+中型) 中速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	BF□HB3□	XYB (大型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BC□HS3□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定	G1JHS1□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定
	BC□HB2□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	B1N□HB3□	XYB (NS大型+ISPA中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BC□MS1□	XYB (中型+中型) 中速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	G1JHS2□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型100W) スライダ固定
	BC□HB3□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	B1N□MB3□	XYB (NS大型+ISPA中型) 中速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BC□MS3□	XYB (中型+中型) 中速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定	G1JHS3□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BC□MB1□	XYB (中型+中型) 中速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	B2N□HB3□	XYB (NS大型+ISPA中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BD□HS1□	XYB (中型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	G2JHS1□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定
	BC□MB2□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	B2N□MB3□	XYB (NS大型+ISPA中型) 中速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BD□HS3□	XYB (中型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定	G2JHS2□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型100W) スライダ固定
	BC□MB3□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	B1L□HB3□	XYB (LSA大型+ISPA中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定		BE□HS1□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定	G2JHS3□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定
	BD□HB1□	XYB (中型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (小型) ベア固定	G1JHB1□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (小型) ベア固定		BE□HS3□	XYB (中型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定		
	BD□HB2□	XYB (中型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	G1JHB2□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定		BE□MS1□	XYB (大型+中型) 中速タイプ +Z軸 (小型) スライダ固定		
BD□HB3□	XYB (中型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	G1JHB3□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	BE□MS3□	XYB (大型+中型) 中速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定				
BE□HB1□	XYB (大型+中型) 高速タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	G2JHB1□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (小型) ベア固定	BF□HS1□	XYB (大型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (小型) スライダ固定				
BE□HB2□	XYB (大型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	G2JHB2□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型100W) ベア固定	BF□HS3□	XYB (大型+中型) 高速ロングタイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定				
BE□HB3□	XYB (大型+中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	G2JHB3□	XYG (大型+中型) Y軸標準タイプ +Z軸 (中型200W) ベア固定	B1N□HS3M	XYB (NS大型+ISPA中型) 高速タイプ +Z軸 (中型200W) スライダ固定				

特長

製品体系

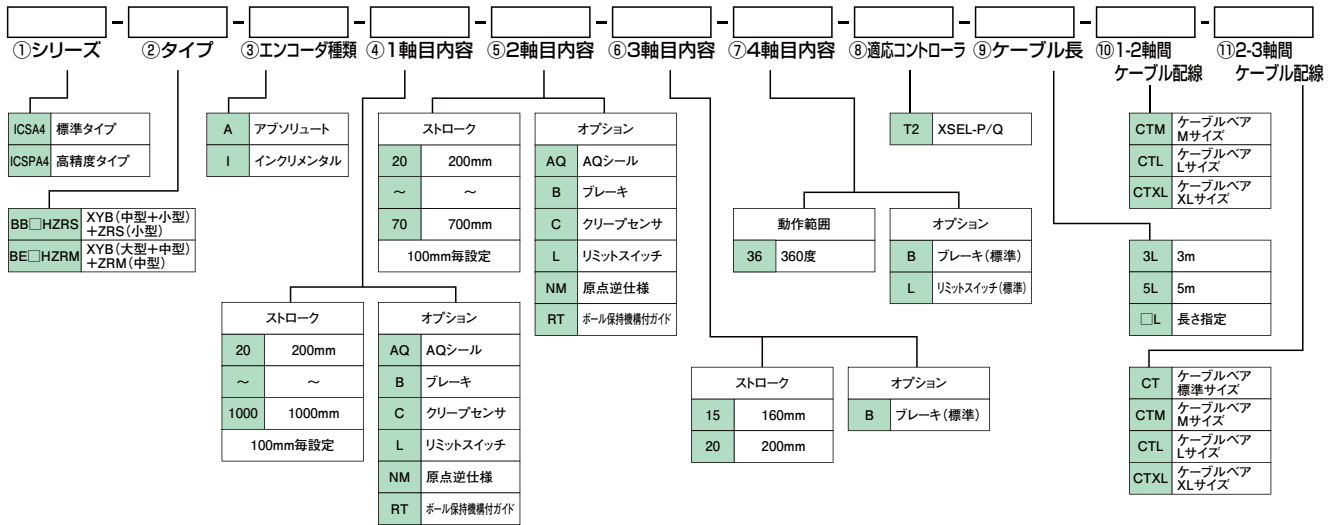
2軸組合せ

3軸組合せ

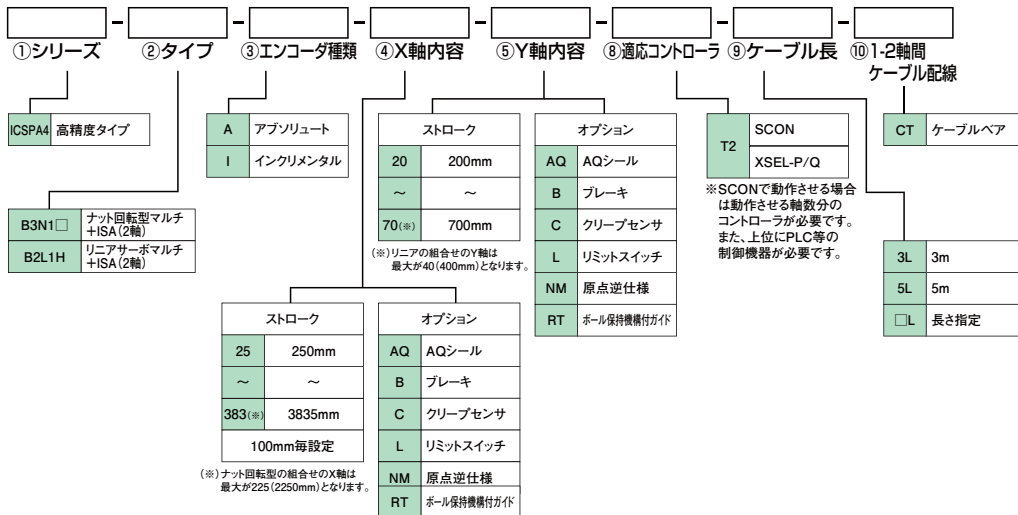
4軸組合せ

【ICSA4/ICSPA4シリーズ】

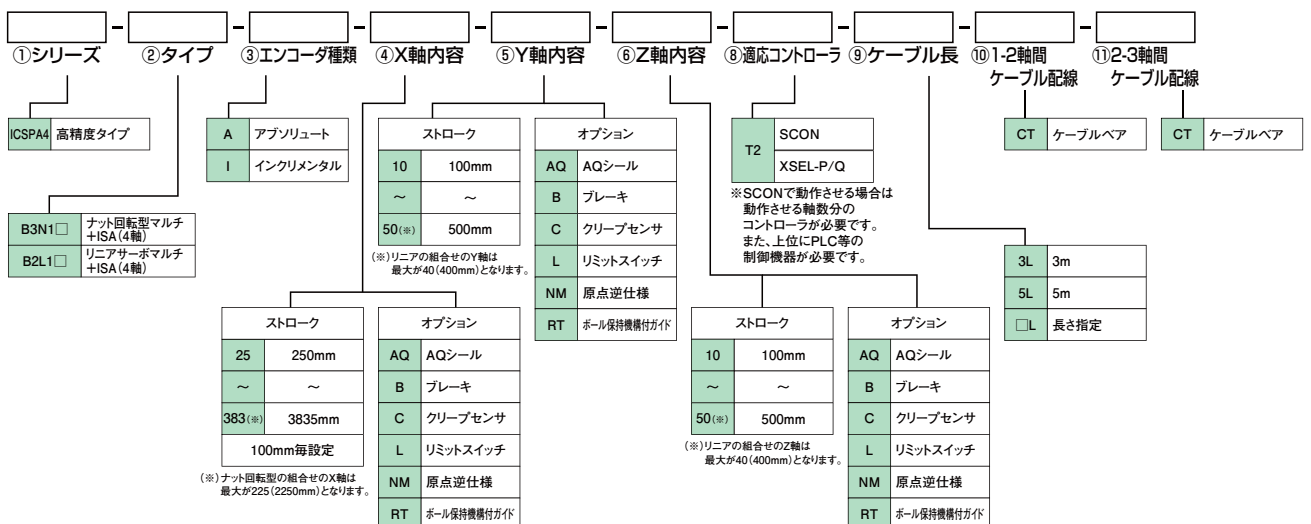
■XY2軸組合せ+ZRユニット



■X軸マルチスライダ+Y軸ベース固定



【ICSPA6シリーズ】



6軸組合せ

注意事項

ケーブル配線方法

直交ロボット

型式項目説明

IA単軸
ロボット

リアサーボ
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

デュアルトップ
ロボット

IAスライダ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

IK2 : IA キット 2 軸組合せ	ICSA2 : ISA2 軸組合せ	ICSA4 : ISA2 軸組合せ + ZR ユニット	ICSPA6 : ナット回転型マルチスライダ
IK3 : IA キット 3 軸組合せ	ICSPA2 : ISPA2 軸組合せ	ICSPA4 : ISPA2 軸組合せ + ZR ユニット	+ Y 軸 (2 軸) + Z 軸 (2 軸)
	ICSA3 : ISA3 軸組合せ	ナット回転型マルチスライダ + Y 軸 (2 軸)	リアサーボマルチスライダ
	ICSPA3 : ISPA3 軸組合せ	リアサーボマルチスライダ + Y 軸 (2 軸)	+ Y 軸 (2 軸) + Z 軸 (2 軸)

② タイプ

組合せパターン、組合せ方向、組合せ機種、速度タイプを表します。

2軸(4軸)組合せ	$\frac{B}{(1)}$ $\frac{B}{(2)}$ $\frac{1}{(3)}$ $\frac{H}{(4)}$	3軸(6軸)組合せ	$\frac{B}{(1)}$ $\frac{B}{(2)}$ $\frac{1}{(3)}$ $\frac{H}{(4)}$ $\frac{B}{(5)}$ $\frac{1}{(6)}$ $\frac{M}{(7)}$
(1) XY 軸組合せタイプ (※ 1)	B: XYB タイプ / S: XYS タイプ / Z: XZ タイプ / Y: YZ タイプ / G: XYG タイプ		
(2) XY 軸構成タイプ	A / B / C / 1C / 2C / D / E / F / G / 1J / 2J / 1N / 2N / 3N / 1L / 2L		
(3) XY 軸組合せ方向 (※ 2)	1 / 2 / 3 / 4		
(4) XY 軸速度タイプ	H: 高速タイプ / M: 中速タイプ		
(5) Z 軸取付タイプ	B: ベース固定 / S: スライダ固定		
(6) Z 軸モータ出力	1: 60W / 2: 100W / 3: 200W		
(7) Z 軸速度タイプ	H: 高速タイプ / M: 中速タイプ / L: 低速タイプ		

(※ 1) 3 軸の場合は、B (XYB タイプ) と G (XYG タイプのみ)
(※ 2) 組合せ方向は P271、272 をご覧下さい。

③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

A: アブソリュートタイプ	電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。
I: インクリメンタルタイプ	電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

④ 1 軸目内容

2 軸、3 軸組合せの 1 軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。ストロークは cm 単位でご記入下さい (例 500mm ストローク → 50) オプションが複数指定される場合は、間にハイホンを入れずにアルファベット順にご記入下さい。

(例 AQシール+クリーブセンサ+リミットスイッチ+原点逆仕様 → AQCLNM)

※オプションの内容は単軸ロボット型式説明 (P602) をご参照下さい。

⑤ 2 軸目内容

2 軸、3 軸組合せの 2 軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。
その他上記同様

⑥ 3 軸目内容

3 軸組合せの 3 軸目のストローク及びその軸に装着されるオプションを表します。
その他上記同様

⑦ 4 軸目内容

回転軸の動作範囲と装着されるオプションを表します。
ブレーキとリミットスイッチは標準装備となります。

⑧ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。

T 1 : XSEL-J/K
T 2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
P 1 : PCON, PSEL, ROBONET

⑨ ケーブル長

1 軸目のアクチュエータからコントローラまでのモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。
標準は 3L (3m) か 5L (5m) の 2 種類から選択となります。
特注でそれ以外の長さも選択が可能です。
(最大 20m です)

⑩ 1 - 2 軸間ケーブル配線

2 軸目から 2 軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様 (サイズ種類は P289 参照)

※下記タイプの 1-2 軸間ケーブル配線は、ケーブルベア仕様のみとなります。

BD □ H, BF □ H, B1N □ □, B2N □ □, B1L □ □,
BD □ HB □ □, BF □ HB □ □,
G1JHB □ □, G2JHB □ □, BD □ HS □ □,
BF □ HS □ □, G1JHS □ □, G2JHS □ □,
B1N □ □ B3 □, B2N □ □ B3 □, B1L □ □ HB3 □,
B1N □ □ S3M, B2N □ □ S3M, B1L □ □ HS3M,
BB □ HZRS, BE □ HZRM, B3N1 □, B2L1H,
B3N1 □ B3 □, B3N1 □ S3M

⑪ 2 - 3 軸間ケーブル配線

2 軸目から 3 軸目へのケーブル配線方法を表します。

SC: 自立ケーブル仕様
CT□: ケーブルベア仕様 (サイズ種類は P289 参照)
※ 2-3 軸間ケーブル配線は、原則として 1-2 軸間のケーブル配線と同じ方法となります。(右記タイプは除く)

⑫ 出荷形態

IA キットの出荷形態 (部品出荷か組立完成品か) を表わします。