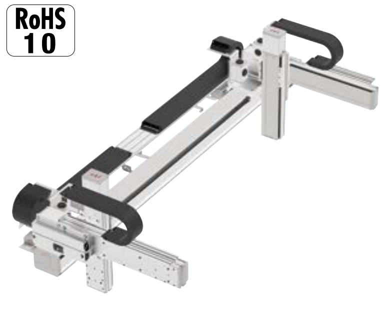
ICSB6-B4N1HB3□
ICSPB6-B4N1HB3□

±10μm 標準
±5μm 高精度
バッテリーレスアブソ
RoHS 10



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X軸ストローク	オプション	Y軸ストローク	オプション	Z軸ストローク	オプション	適応コントローラー	ケーブル長	Y軸-Z軸ケーブル配線
	B4N1HB3□	WA							T□		
ICSB6 標準6軸仕様 ICSPB6 高精度6軸仕様	下記型式内容表参照	WA バッテリーレスアブソ	230 2300mm ～ 270 2700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	20 200mm ～ 70 700mm (50mmごと)	下記オプション表参照	10 100mm ～ 50 500mm (50mmごと)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

選定上の注意

(1) 型式項目のストローク欄は型式中では cm（センチメートル）表記となります。
(2) ケーブル長は X 軸コネクターボックスから（ケーブルベア仕様の場合は X 軸のアクチュエーターケーブルから）コントローラーまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 20m まで対応可能です。
(3) 定格加速度は X 軸が 0.3G、Y 軸／ Z 軸が 0.4G です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
(4) 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。

型式内容

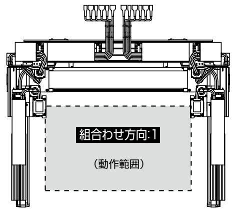
XY組合わせ方向(注1)	Z軸速度タイプ(注2)	型式
1	H	ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3H-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧
	M	ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3M-WA-①②-③④-⑤⑥-T□-⑦-⑧

(注1) XY組合わせ方向は下図をご参照ください。上記型式の①～⑧の内容は下表をご参照ください。
(注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	230：2300mm ～ 270：2700mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	20：200mm ～ 70：700mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	10：100mm ～ 50：500mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	ケーブル長	3L：3m 5L：5m □L：□m
⑧	Y軸-Z軸ケーブル配線	CT-CT：ケーブルベア-ケーブルベア

XY組合わせ方向


組合わせ方向:1
(動作範囲)

構成軸

構成軸	型式	参照頁
X軸	NSA-LXMXM-WA-400-40-①-T□-②-NT10	3-569
Y1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A1S-④	3-409
Y2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-20-③-T□-A3S-④	3-409
Z1軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A3S-⑥	3-409
Z2軸	ISB【ISPB】-MXM-WA-200-⑨-⑤-T□-A1S-⑥	3-409

(注) 上記型式の①～⑥は上表の型式内記号をご参照ください。なお、ストロークはmm(ミリメートル)表記となります。
(注) 上記型式の⑨にはリードが入ります。
20：Z軸速度タイプHの場合
10：Z軸速度タイプMの場合
(注) NSA単軸の場合、ケーブルベア無しのオプション型式はNT4となりますが、直交ロボットの場合はケーブル長が延長されるため、NT10となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B4N1HB3H

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～2700
X軸	–					2400
Y軸	–	1200			–	
Z軸	1200			–		

■B4N1HB3M

	100	200	300～500	600～700	800～2200	2300～2700
X軸	–					2400
Y軸	–	1200			–	
Z軸	600			–		

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B4N1HB3H

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
	150	10.0	10.0	10.0	10.0	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
	200	10.0	10.0	10.0	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
	250	10.0	10.0	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
	300	10.0	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
	350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
	400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
	450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
	500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

■B4N1HB3M

		Y軸ストローク										
		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
Z軸ストローク	100	12.9	12.2	11.6	11.0	10.4	9.7	9.1	8.4	7.8	7.2	6.6
	150	12.3	11.6	11.0	10.4	9.8	9.1	8.5	7.8	7.2	6.6	6.0
	200	11.8	11.1	10.5	9.9	9.3	8.6	8.0	7.3	6.7	6.1	5.5
	250	11.1	10.4	9.8	9.2	8.6	7.9	7.3	6.6	6.0	5.4	4.8
	300	10.6	9.9	9.3	8.7	8.1	7.4	6.8	6.1	5.5	4.9	4.3
	350	10.0	9.4	8.7	8.1	7.5	6.8	6.2	5.6	5.0	4.3	3.7
	400	9.5	8.8	8.2	7.6	7.0	6.3	5.7	5.0	4.4	3.8	3.2
	450	8.9	8.2	7.6	7.0	6.4	5.7	5.1	4.4	3.8	3.2	2.6
	500	8.3	7.6	7.0	6.4	5.8	5.1	4.5	3.8	3.2	2.6	2.0

(注) 定格加速度で動作した場合の値です。「選定上の注意」をご参照ください。

オプション

オプション記号は、各軸ストロークの後ろにご記入ください。標準装備のオプションは必ず型式へご記入ください。また複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順につなげてご記入ください。

名称	型式	参照頁
AQシール(標準装備)	AQ	5-563
ブレーキ(Y軸/Z軸 限定(Z軸標準装備))(注3)	B	5-563
原点逆仕様(Y軸/Z軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(Y軸/Z軸 限定)(注4)	RT	5-566

(注3) Y軸のブレーキ有りは、モーター部分の寸法が長くなります。詳細は、構成軸ページをご参照ください。
(注4) 高精度仕様は選択できません。

共通仕様

	X軸	Y軸	Z軸
駆動方式	ボールねじ 転造C5相当	ボールねじ 転造C10【転造C5相当】	ボールねじ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm	±0.01mm【±0.005mm】	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.02mm以下	0.05mm以下【0.02mm以下】	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型	ベース一体型	ベース一体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理	材質：アルミ 白色アルマイト処理	材質：アルミ 白色アルマイト処理
モーター出力／リード	400W/40mm	200W/20mm	200W/20mm(H)、10mm(M)

適応コントローラー

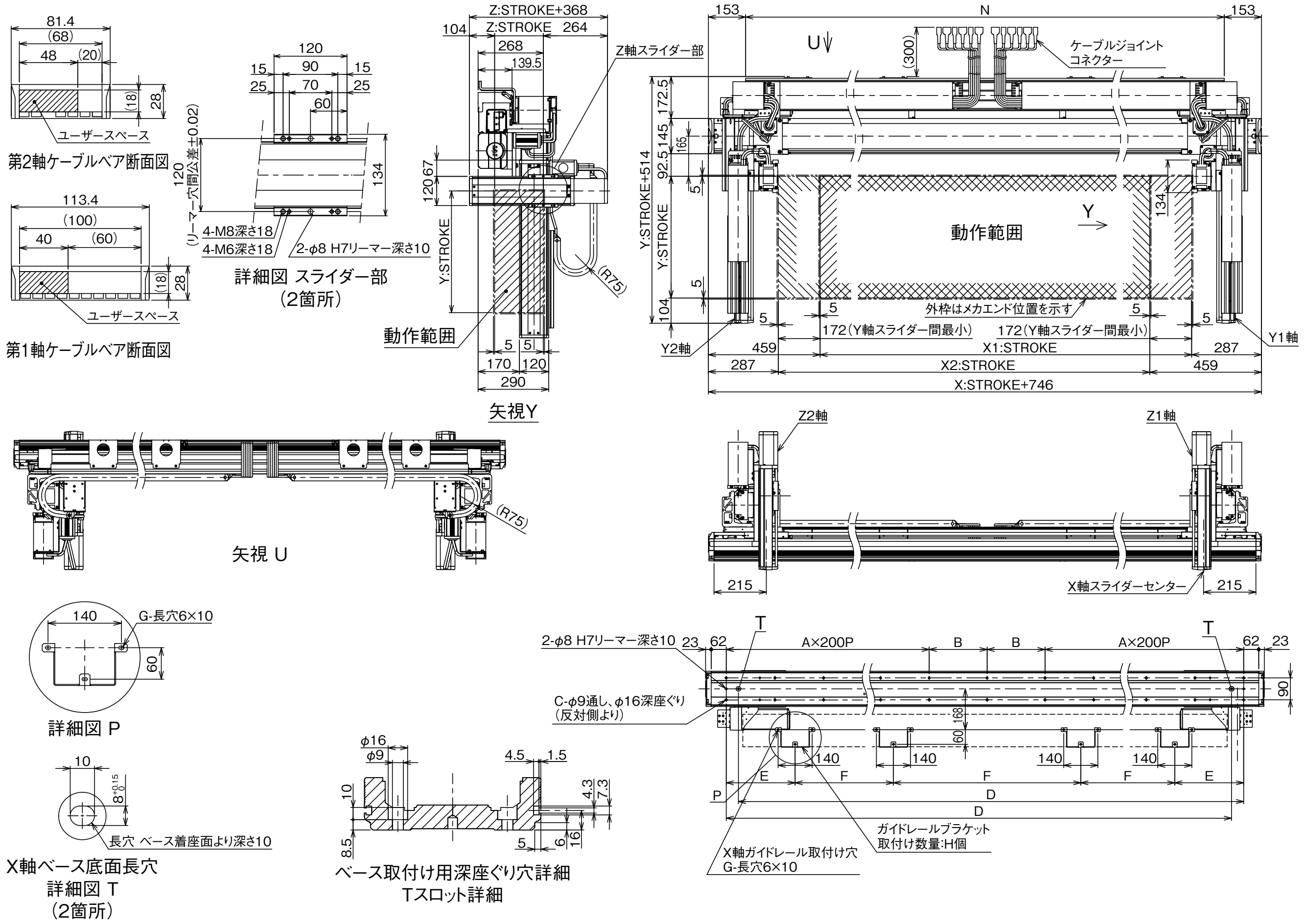
各コントローラーのページをご参照ください。(8-8ページ) なお、コントローラーは、別途販売となります。

寸法図

■ICSB6【ICSPB6】-B4N1HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合わせ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。
また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定してください。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD


81.4
(68)
48
(20)
18
28
ユーザースペース
第2ケーブルベア断面図
113.4
(100)
40
(60)
ユーザースペース
第1ケーブルベア断面図
120
15
90
15
25
70
25
60
134
120
(リーマー穴間公差±0.02)
4-M8深さ18
4-M6深さ18
2-φ8 H7リーマー深さ10
詳細図 スライダー部
(2箇所)
Z:STROKE+368
104
Z:STROKE
264
268
139.5
Z軸スライダー部
120.67
Y:STROKE
(R75)
動作範囲
5
170
120
290
矢視Y
153
N
153
U
(300)
ケーブルジョイントコネクター
172.5
145
92.5
Y:STROKE+514
Y:STROKE
134
動作範囲
Y
外枠はメカエンド位置を示す
172(Y軸スライダー間最小)
172(Y軸スライダー間最小)
X1:STROKE
X2:STROKE
X:STROKE+746
Y2軸
Y1軸
459
287
矢視 U
Z2軸
Z1軸
215
X軸スライダーセンター
215
140
G-長穴6×10
60
詳細図 P
10
8
長穴 ベース着座面より深さ10
X軸ベース底面長穴
詳細図 T
(2箇所)
φ16
φ9
4.5
1.5
4.3
7.3
8.5
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細
2-φ8 H7リーマー深さ10
23
62
A×200P
B
B
A×200P
62
23
T
T
90
C-φ9通し、φ16深座ぐり
(反対側より)
68
60
140
140
140
140
E
F
F
E
P
D
D
ガイドレールブラケット
取付け数量:H個
X軸ガイドレール取付け穴
G-長穴6×10

X軸ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
A	6	6	6	6	7	7	7	7	7
B	238	263	288	313	138	163	188	213	238
C	30	30	30	30	34	34	34	34	34
D	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
E	284	279	274	284	279	274	284	279	274
F	770	790	810	820	840	860	870	890	910
G	12	12	12	12	12	12	12	12	12
H	4	4	4	4	4	4	4	4	4
N	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140