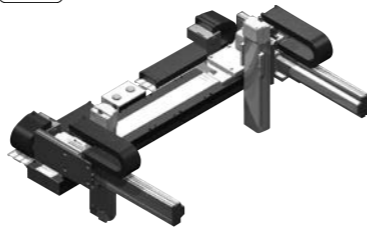


ICSPA6-B2L1HB3



型式項目

シリーズ ICSPA3 高精度3軸仕様	タイプ 下記型式内表参照	エンコーダ種類 Iインクリメンタル	X軸ストローク 73 730mm 383 3835mm (135mm)	オプション 下記 オプション表参照	Y軸ストローク 20 200mm 40 400mm (50mm)	オプション 下記 オプション表参照	Z軸ストローク 10 100mm 40 400mm (50mm)	オプション 下記 オプション表参照	適応コントローラ T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-SA/SA	ケーブル長 3L 3m 5L 5m LL 長さ指定	Y軸-Z軸ケーブル配線 下記型式内表参照
------------------------	-----------------	----------------------	--	-------------------------	---	-------------------------	---	-------------------------	---	------------------------------------	-------------------------



- 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。
- ケーブル長は X 軸コネクタボックスから (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。
- 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。

型式内容

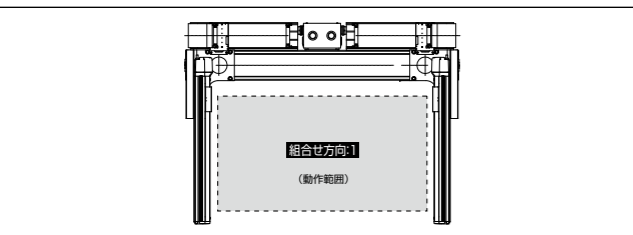
XY 組合せ方向 (注1)	Z 軸速度タイプ (注2)	型式
1	H	ICSPA6-B2L1HB3H-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨
	M	ICSPA6-B2L1HB3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨

(注1) XY 組合せ方向は下図を参照ください。
(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。
(注) 上記型式の①~⑨の内容は下表を参照ください。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダ種類	I: インクリメンタル 73: 730mm
②	X 軸ストローク	383: 3835mm
③	X 軸オプション	オプション表参照
④	Y 軸ストローク	20: 200mm
⑤	Y 軸オプション	40: 400mm オプション表参照
⑥	Z 軸ストローク	10: 100mm
⑦	Z 軸オプション	40: 400mm オプション表参照
⑧	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: □m
⑨	Y 軸-Z 軸ケーブル配線	CT-CT: ケーブルベア

XY 組合せ方向



構成軸

構成軸	型式	参照頁
X 軸	LSA-W21SM-①-400-②-T2-③-NT1	2-667
Y1 軸	ISPA-MYM-①-200-20-④-T2-⑤	-
Y2 軸	ISPA-MYM-①-200-20-④-T2-⑤	-
Z1 軸	ISPA-MXM-①-200-⑥-T2-⑦	-
Z2 軸	ISPA-MXM-①-200-⑥-T2-⑦	-

(注) 上記型式の①~⑦は上表の型式内記号を参照ください。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⑧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) 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)の仕様となります。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

■B2L1HB3H

軸	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X 軸	-	-	-	-	2500
Y 軸	-	-	1200	-	-
Z 軸	-	1200	-	-	-

■B2L1HB3M

軸	ストローク				
	100	200	300	400	730~3835
X 軸	-	-	-	-	2500
Y 軸	-	-	1200	-	-
Z 軸	-	600	-	-	-

可搬質量

表内の単位はkgです。

■B2L1HB3H

Z 軸ストローク	Y 軸ストローク				
	100	200	250	300	350
~200	9.0	8.9	7.2	6.3	5.0
~300	9.0	7.9	5.3	4.3	3.0
~400	8.2	6.9	4.3	2.0	-

■B2L1HB3M

Z 軸ストローク	Y 軸ストローク				
	100	200	250	300	350
~200	11.2	9.0	7.2	6.3	5.0
~300	10.2	8.9	6.3	4.0	3.0
~400	9.2	7.9	5.3	4.3	2.0

オプション

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

名称	型式	参照頁
AQシール(標準装備)	AQ	4-533
ブレーキ(Y/Z軸限定(Z軸標準装備))(注3)	B	4-533
クリープセンサー(注4)	C/CL	4-533
原点リミットスイッチ(注4)	L/LL	4-535
原点逆仕様(Y/Z軸限定)	NM	4-535
ボール保持機構付ガイド	RT	4-536

(注3) Y 軸のブレーキ有りは反モーター側の寸法が長くなります。
(注4) クリープセンサー、原点リミットスイッチを選択する場合は、組合せ方向により取付位置が異なりますが、型式中の記入は、取付位置に関わらずクリープセンサーは「C」、原点リミットスイッチは「L」となります。詳細は4-25を参照ください。

共通仕様

駆動方式	X 軸: リニアサーボモーター Y/Z 軸: ボールねじ 転造C5相当
繰返し位置決め精度	X 軸: ±0.005mm Y/Z 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 軸モーター出力/リード	400W相当/(なし)
Y 軸モーター出力/リード	200W/20mm
Z 軸モーター出力/リード	200W/20mm<H>、10mm<M>

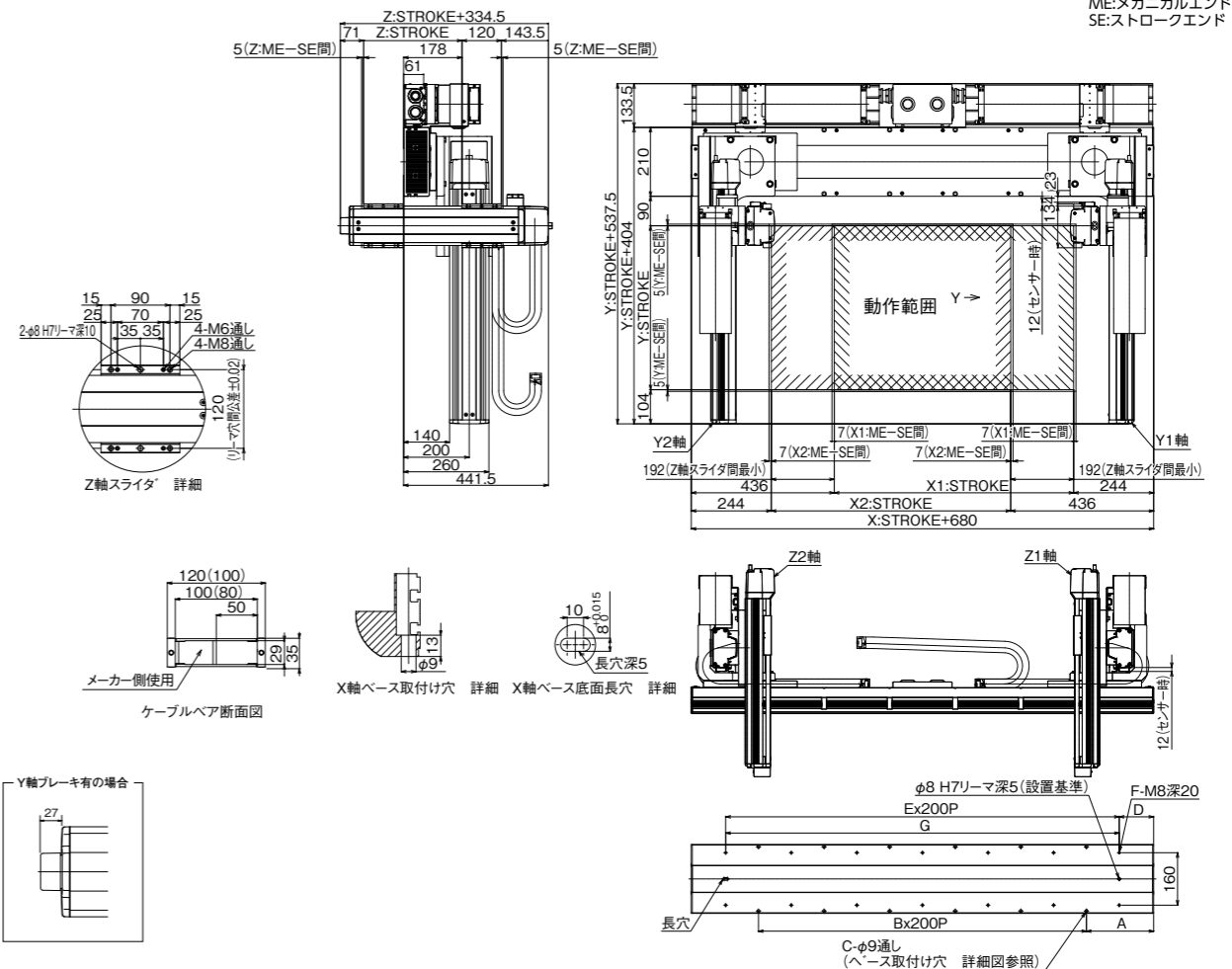
適応コントローラ

各コントローラのページを参照ください。(7-4ページ) なお、コントローラは、別途販売となります。

寸法図

■ICSPA6-B2L1HB3□-CT-CT(ケーブルベア仕様)

(注) 図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後、原点位置を変更する場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) ケーブルベア断面図の()はYZ間のケーブルベア寸法です。



Xストローク	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	24	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	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	19	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