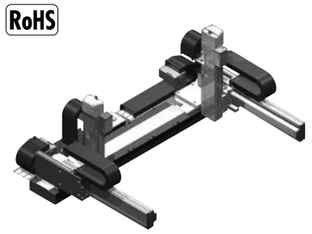
ICSPA6-B2L1HS3M

RoHS



■型式項目

ICSPA6 – B2L1HS3M – [ ] – [ ] [ ] – [ ] [ ] – [ ] [ ] – T2 – [ ] – [ ]

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	高応コントローラー	ケーブル長	Y軸-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	73 730mm ↓ ↓ 383 3835mm (135mm幅)	下記オプション表参照	20 200mm ↓ ↓ 40 400mm (50mm幅)	下記オプション表参照	10 100mm ↓ ↓ 30 300mm (50mm幅)	下記オプション表参照	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	3L 3m 5L 5m L 長さ指定	下記型式内記号説明参照

POINT 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 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

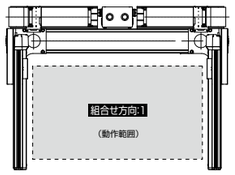
XY組合せ方向(注1)	Z軸速度タイプ	型式
1	M	ICSPA6-B2L1HS3M-①-②③-④⑤-⑥⑦-T2-⑧-⑨

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

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	エンコーダー種類	I：インクリメンタル
②	X軸ストローク	73：730mm ⌇ 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 ⌇ 40：400mm
⑤	Y軸オプション	オプション表参照
⑥	Z軸ストローク	10：100mm ⌇ 30：300mm
⑦	Z軸オプション	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-MZM-①-200-10-⑥-T2-⑦	–
Z2軸	ISPA-MZM-①-200-10-⑥-T2-⑦	–

(注) 上記型式の①～⑦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) 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。

■B2L1HS3M

	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。

■B2L1HS3M

		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

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（Y/Z軸限定標準装備）	AQ	4-533
ブレーキ（Y/Z軸限定（Z軸標準装備））(注2)	B	4-533
クリープセンサー（Y/Z軸限定）(注3)	C/CL	4-533
原点リミットスイッチ（X軸標準装備）(注3)	L/LL	4-535
原点逆仕様（Y/Z軸限定（Z軸通常設定））(注4)	NM	4-535

(注2) 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3) 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をご参照ください。
(注4) 図面の組合せ位置が原点位置となります。Z軸は通常設定で原点逆(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。

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/10mm

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。（7-4ページ）なお、コントローラーは、別途販売となります。

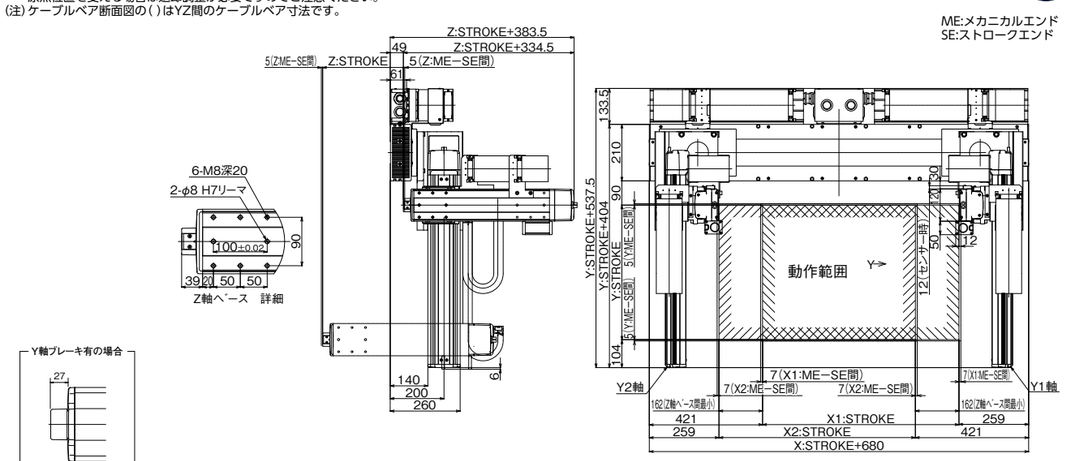
寸法図

■ICSPA6-B2L1HS3M-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え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。

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

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



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	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	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