

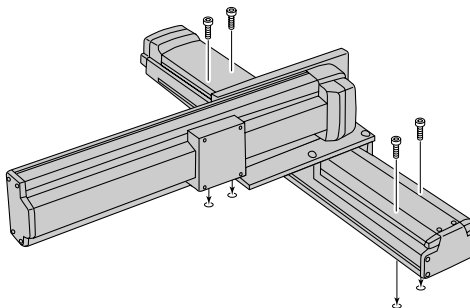
本体取付方法 ICSPA2/ICSPA2/ICSPA3/ICSPA3/ICSPA4/ICSPA4/ICSPA6

2軸組合せ

XYBタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

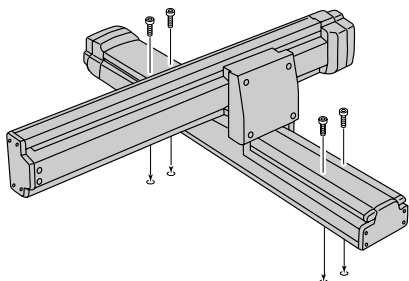
- BA□H、BA□M : φ7
- BB□H、BB□M : φ9
- BC□H、BC□M : φ9
- BD□H : φ9
- BE□H、BE□M : φ9
- BF□H : φ9
- BK□H、BK□M : φ9
- BL□H、BL□M : φ9
- BP□H、BP□M : φ9
- BQ□H、BQ□M : φ9
- B1N□H、B1N□M : φ9
- B2N□H、B2N□M : φ9
- B1L□H : φ9またはM8深さ20



XYSタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

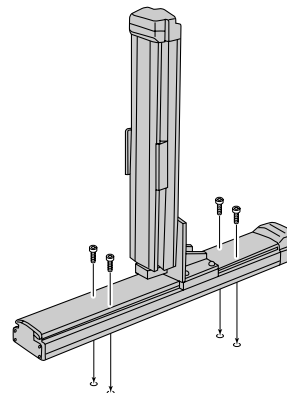
- SA□H、SA□M : φ7
- S1C□H、S1C□M : φ9
- S2C□H : φ9



XZタイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

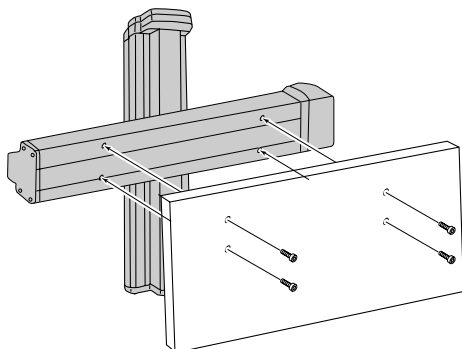
- ZAH、ZAM : φ7
- Z1CH、Z1CM : φ9
- Z2CH : φ9
- ZDH : φ9
- ZGH : φ9
- ZHH : φ9



YZタイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

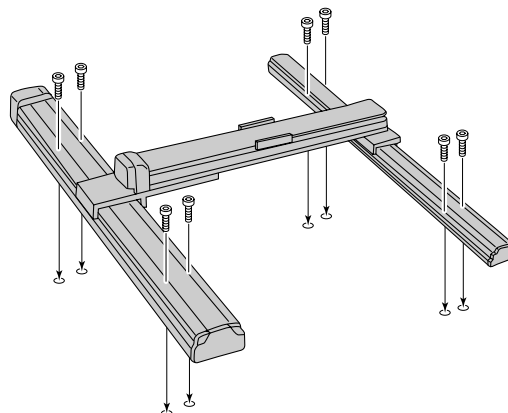
- YAH、YAM : M6
- YCH、YCM : M8
- YGH : M8



XYGタイプ

■X軸(駆動軸/従動軸)底面の通し穴を使用して固定

- G1JH (駆動軸) : φ9
(従動軸) : φ7
- G2JH (駆動軸) : φ9
(従動軸) : φ7

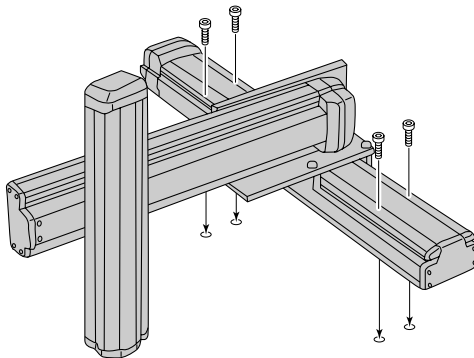


3軸組合せ

XYB+Z軸タイプ

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

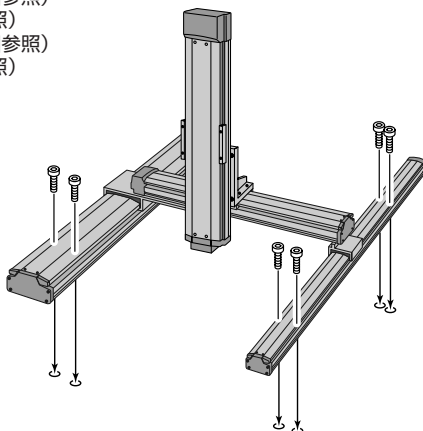
- BA□MS□□ : φ7
- BB□□□□□ : φ9
- BC□□□□□ : φ9
- BD□□□□□ : φ9
- BE□□□□□ : φ9
- BF□□□□□ : φ9
- B1N□□□□□ : φ9
- B2N□□□□□ : φ9
- B1L□□□□□ : φ9またはM8深さ10



XYG+Z軸タイプ

■X軸(駆動軸/従動軸)底面の通し穴を使用して固定

- G1JH□□□□ (駆動軸) : φ9 (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)
- G1JH□□□□ (駆動軸) : φ9 (P182 ISA-LXUWM底面図参照)
- (従動軸) : φ7 (P167 ISA-SXM底面図参照)



4軸組合せ

XY+ZRユニット

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- BB□HZRS : φ9
- BE□HZRM : φ9

X軸マルチスライダ+Y軸2軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N1□ : φ9
- B2L1H : φ9またはM8深さ20

6軸組合せ

X軸マルチスライダ+Y軸2軸+Z軸2軸

■X軸本体底面の通し穴を使用して固定

- B3N□□□□□ : φ9
- B2L□□□□□ : φ9またはM8深さ20

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スカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

直交ロボットシリーズ システム構成

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

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

アクチュエータ

IK2-P□□シリーズ
IK3-P□□シリーズ

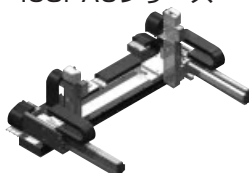


IK2-S□□シリーズ
IK3-S□□シリーズ
ICSA2シリーズ
ICSPA2シリーズ
ICSA3シリーズ
ICSPA3シリーズ



モータケーブル
エンコーダケーブル

ICSA4シリーズ
ICSPA4シリーズ
ICSPA6シリーズ



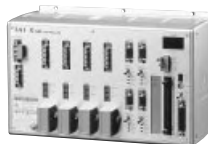
コントローラ

PSEL



(P637参照)

X-SEL



(P659参照)

SSEL



(P647参照)

※SSELは2軸組合せまで動作可能です。

SCON



(P625参照)

※SCONで動作させる場合は動作させる軸数分のSCONが必要です。

X-SEL-P/Q



(P659参照)

オプション

ティーチングボックス
<SEL-T/TD-J>
<IA-T-X/XD-J>

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>

(P655参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD>
<IA-T-X/XD>

(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P672参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD-J>
<IA-T-X/XD-J>

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>

(P655参照)

ティーチングボックス
<CON-T>
<RCM-E/P>

パソコン対応ソフト
<RCM-101-MW>
<RCM-101-USB>

(P633参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD>
<IA-T-X/XD>

(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P672参照)

直交ロボットシリーズ 本体オプション

AQシール

型式 **AQ**

説明

AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴を持っています。AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

ブレーキ

型式 **B**

説明

電源OFF又はサーボOFF時に、Z軸スライダが落下して取付物を破損しないためのオプションです。2軸組合せのXZ、YZタイプ、3軸組合せのZ軸には標準で装着されています。

クリープセンサ

型式 **C**

説明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は10～20mm/sに抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。センサの取付位置は、X軸の組合せ方向によって変化します。

原点リミットスイッチ

型式 **L**

説明

ICSA/ICSPAシリーズの標準の原点復帰方式は、スライダをメカエンド部のストップに押し当てて反転後Z相を感知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。この原点復帰動作を押し当てでなく、近接スイッチで感知して反転させるためのオプションがL（原点リミットスイッチ）です。原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用下さい。

原点逆仕様

型式 **NM**

説明

原点方向（標準はモータ側）を反対側に変更するオプションです。原点方向の変更にはエンコーダの調整が必要となりますので、納入後の変更の場合は製品の返却が必要です。ご注意ください。

ボール保持機構付ガイド

型式 **RT**

説明

ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現するオプションです。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

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
ロボットデュアルトップ型
ロボットI-Xスカラー
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード