

ICSB4-BB□HZRS ICSPB4-BB□HZRS



RoHS
10



■型式項目

シリーズ ICSB4 ICSPB4	タイプ 下記参照	エンコーダ種類 WA(フルスケール)	X軸ストローク 20/200mm 110/1100mm	Y軸ストローク 10/100mm 40/400mm	Z軸ストローク 15/150mm	回転軸 36/360度	ケーブル長 3L: 3m 5L: 5m	ケーブル種類 下記型式内記号参照	ケーブル配線 下記型式内記号参照	制御ユニット T2 XSEL	オプション CT	CT
-------------------------	-------------	-----------------------	-----------------------------------	---------------------------------	---------------------	----------------	---------------------------	---------------------	---------------------	-------------------	-------------	----

- 選定上の注意**
- 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。
 - 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
 - ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。また垂直軸を下げた状態で移動する場合は、速度・加速度を下げてください。
 - 【 】内は高精度仕様の型式の場合です。
 - アップデータが失われた場合はアップリセットを行う必要があります。アップリセットには調整ジグ(型式: JG-ZRS)が別途必要です。(本体には付属されません)

構成軸

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISB[ISPB]-MXM-WA-100-20-①-T2-①-②	3-405
Y軸	ISB[ISPB]-SXM-WA-60-16-③-T2-①-④	3-389
Z軸/回転軸	ZR-S-WA-100-16-150-T2-⑥	6-291

(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①にはケーブル取出し方向が入ります。取出し方向は5-575ページをご確認ください。

ストローク別最高速度

表内の単位はmm/sです。

X軸	ストローク						
	100	200~400	450~700	750~800	850~900	950~1000	1000~1100
Y軸	960						

Z軸	ストローク 150mm 1005mm/s(注)
回転軸	ストローク ±360度 2200度/s(注)

(注) PTP動作命令で動作させた場合の値です。

可搬質量

表内の単位はkgです。

Z軸ストローク	Y軸ストローク			
	100	200	300	400
150	定格1.0kg(加減速0.3G時) 最大3.0kg(加減速0.1G時)			

(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
X軸ケーブル取出し方向	(注2)	5-575、5-563
AQシール(X軸/Y軸 限定(標準装備))	AQ	5-563
ブレーキ(Z軸/回転軸 標準装備)(注3)	B	5-563
原点逆仕様(X軸/Y軸 限定)	NM	5-565
ボール保持機構付ガイド(X軸/Y軸 限定)(注4)	RT	5-566

(注2) X軸ケーブル取出し方向を通常設定以外の方向にする場合は、取出し方向の記号を入力する必要があります。各軸のケーブル取出し方向は5-575をご確認ください。
(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、構成軸ページをご確認ください。
(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	回転軸
駆動方式	ボールねじ 転送C10(転送C5相当)	ボールねじ 転送C10(転送C5相当)	ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギヤ減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.01mm[±0.005mm]	±0.01mm	±0.01mm	±0.005°
ロストモーション	0.05mm以下[0.02mm以下]			
ガイド	ベアリング型			
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理			
モーター出力/リード	100W/20mm 60W/16mm	100W/16mm	100W/16mm	100W/-

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。

型式内容

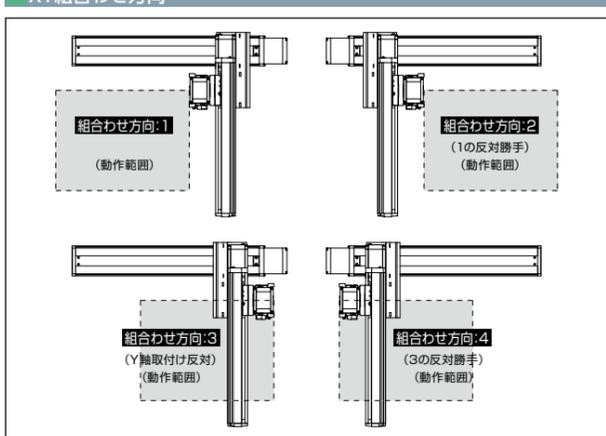
XY組合せ方向(注1)	型式
1	ICSB4[ICSPB4]-BB1HZRS-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T2-⑨-⑩
2	ICSB4[ICSPB4]-BB2HZRS-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T2-⑨-⑩
3	ICSB4[ICSPB4]-BB3HZRS-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T2-⑨-⑩
4	ICSB4[ICSPB4]-BB4HZRS-WA-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-T2-⑨-⑩

(注1) XY組合せ方向は下図をご確認ください。上記型式の①~⑩の内容は下表をご確認ください。

■型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク	20: 200mm 110: 1100mm
②	X軸オプション	オプション表参照
③	Y軸ストローク	10: 100mm 40: 400mm
④	Y軸オプション	オプション表参照
⑤	Z軸ストローク	15: 150mm
⑥	Z軸オプション	オプション表参照
⑦	回転軸動作範囲	36: 360度
⑧	回転軸オプション	オプション表参照
⑨	ケーブル長	3L: 3m 5L: 5m □L: 長さ指定
⑩	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組合せ方向

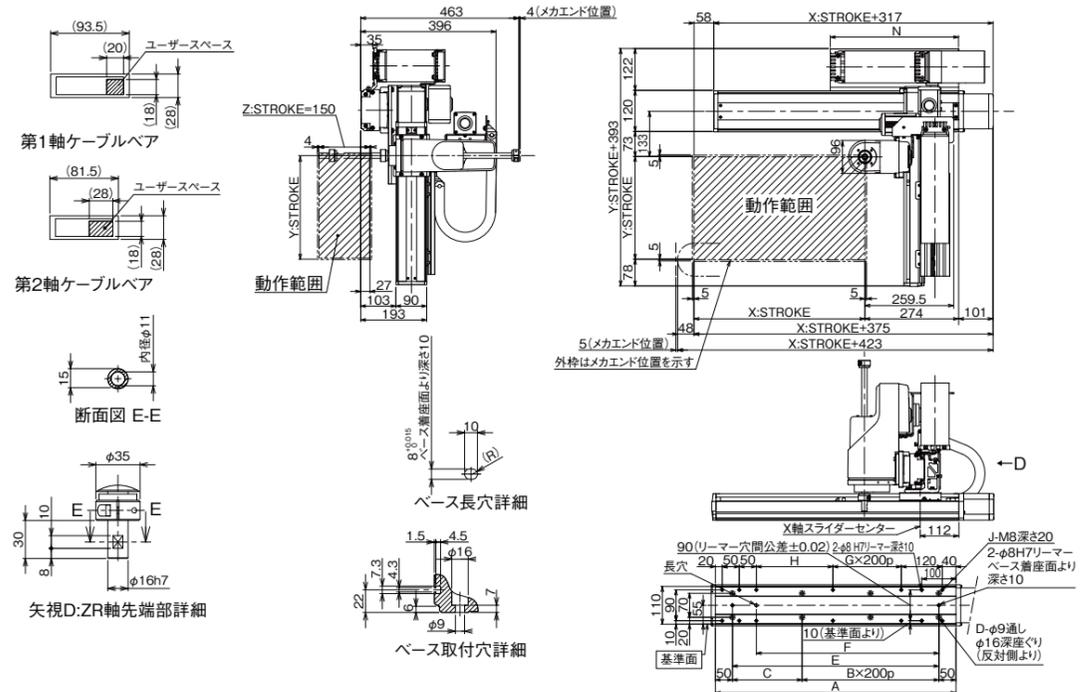


寸法図

■ICSB4[ICSPB4]-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合せ方向1

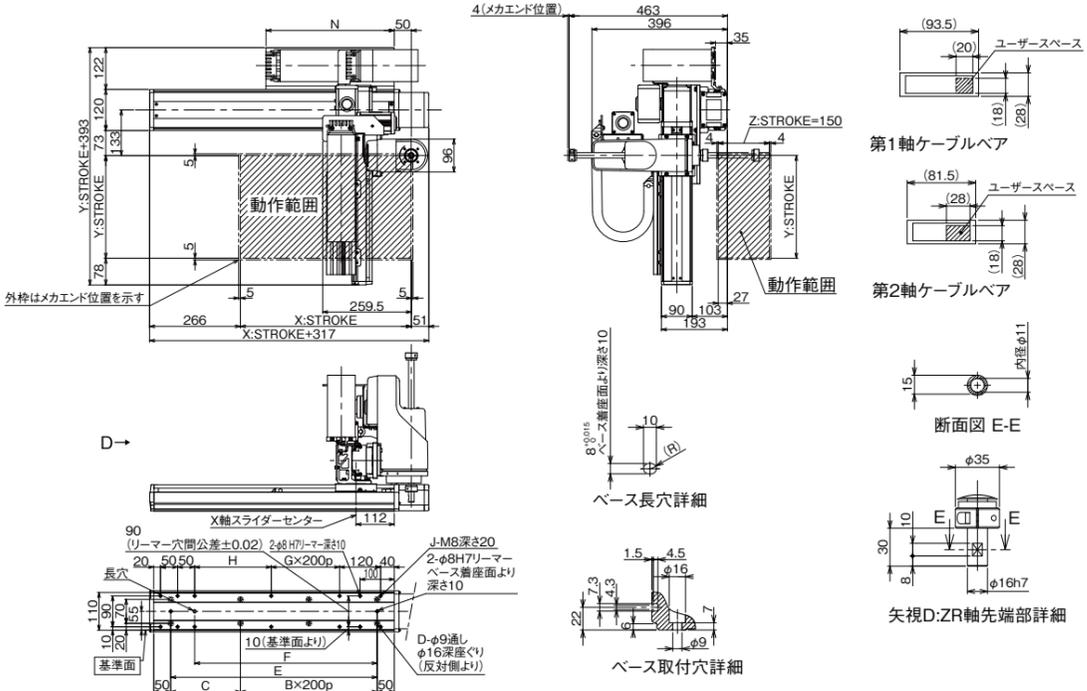
(注) 図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定ください。また納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



■ICSB4[ICSPB4]-BB□HZRS-CT-CT(ケーブルベア仕様)組合せ方向3

(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。



X軸ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
A	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
B	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
C	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004
D	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
E	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
F	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
H	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
J	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
N	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675

