

総合カタログ2005抜粋PDF

カタログ番号CJ0074-1A-2 (2005年2月)より抜粋

掲載内容・抜粋ページ

ICSA2/ICSPA2 (仕様・図面)

[P327～P388]

	 Quality and Innovation
	小型産業用ロボット 総合カタログ 2005 Full Lineup Catalog
- ロボシリンダ - 単軸ロボット - クリーンルーム対応 - 防滴対応 - 直交ロボット - スカラロボット - リニアサーボアクチュエータ - 超小型電動アクチュエータ - テーブルトップアクチュエータ - コントローラ	
	代理店

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボット

スカラ

ロボット

リアサポ

アクチュエータ

超小型電動

アクチュエータ

テーブルトップ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-BA□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BA□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYBタイプ

ストローク

X軸:100~600mm Y軸:100~400mm

可搬質量

5.2kg~3.1kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — BA1H — A — 60AQLNM — 40AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

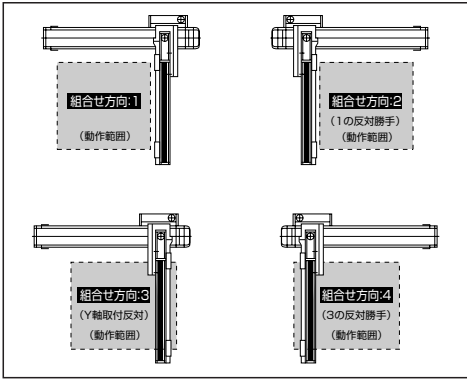


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BA1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BA2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BA3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BA4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BA1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BA2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BA3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BA4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA4H-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16-(ストローク)-T1	→P167
Y軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-16-(ストローク)-T1	→P168

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) がI (インクリ) が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	
加速度	0.3	5.2	4.5	3.8	3.1	
	0.4	2.2	1.5	0.8	0.1	
	0.5	0.2				
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/16mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	800	
Y軸	800	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

⚠
ご注意

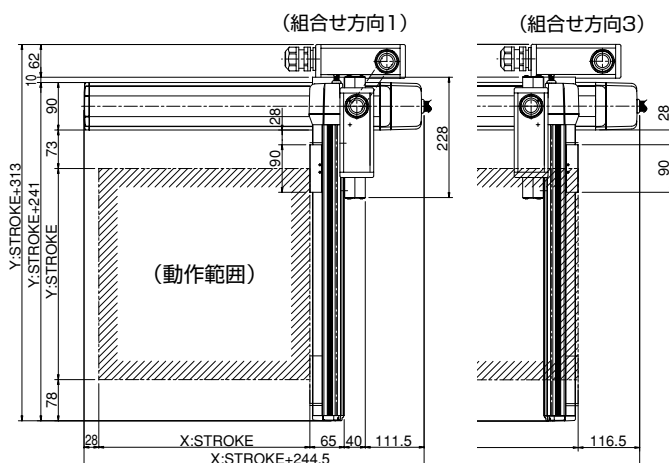
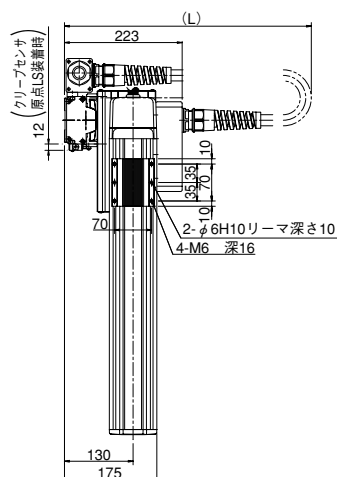
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

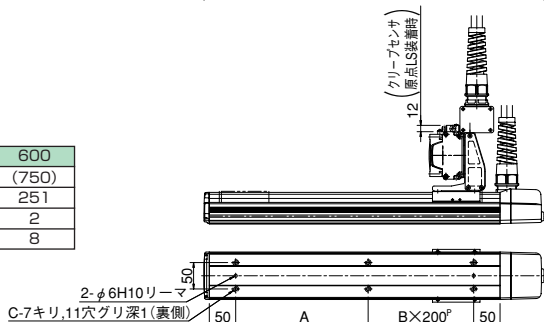
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。



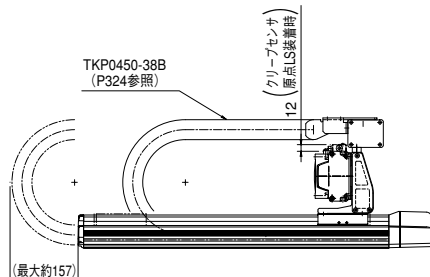
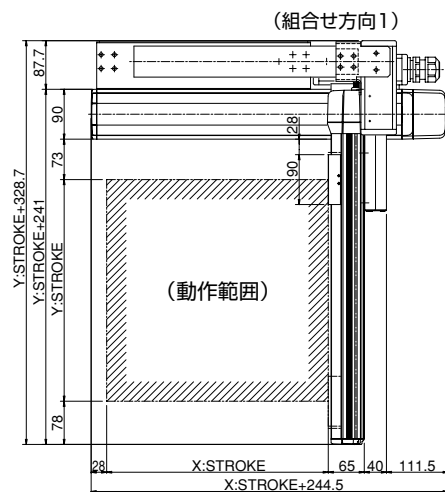
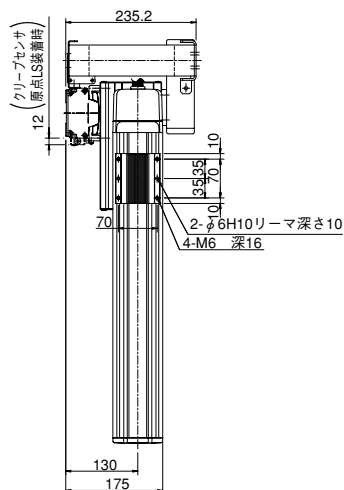
Xストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



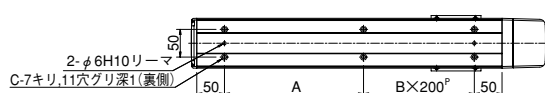
ICSA2 [ICSPA2] -BA□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボット

スカラ

ロボット

リアサーボ

アクチュエータ

超小型電動

アクチュエータ

テーブルトップ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-BA□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BA□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYBタイプ

ストローク

X軸：100～600mm Y軸：100～400mm

可搬質量

18.2kg～8.1kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

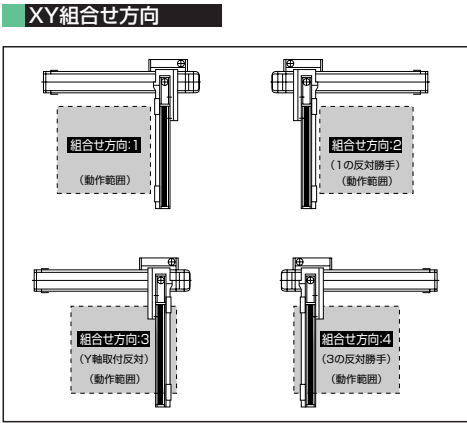
(例) ICSA2 [ICSPA2] — BA1M — A — 60AQLNM — 40AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BA1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BA2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BA3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BA4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BA4M-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※ XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-8-(ストローク)-T1	→P167
Y軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-8-(ストローク)-T1	→P168

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	18.2	16.6	12.1	8.1
	0.4	11.7	11	10.3	8.1
	0.5	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.6	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様		
駆動方式	ボールネジ	転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]	
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]	
ガイド	ベアスー体型	
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	60W/8mm	
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm	

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100～400	500～600
X軸	400	
Y軸	400	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

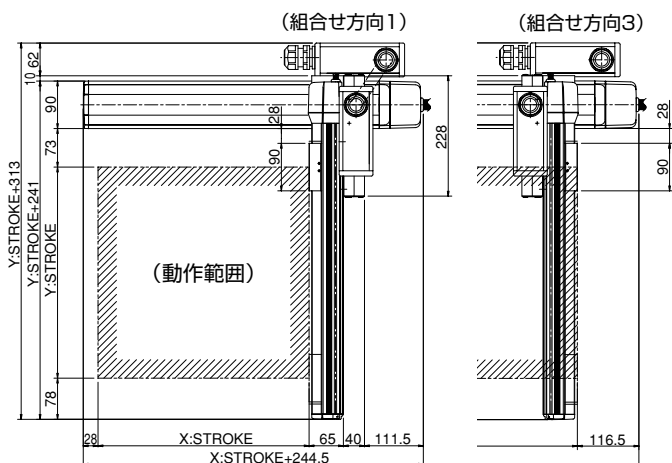
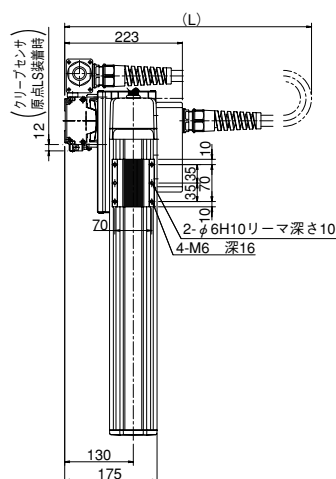
	(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長 20mまで対応可能です。 (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

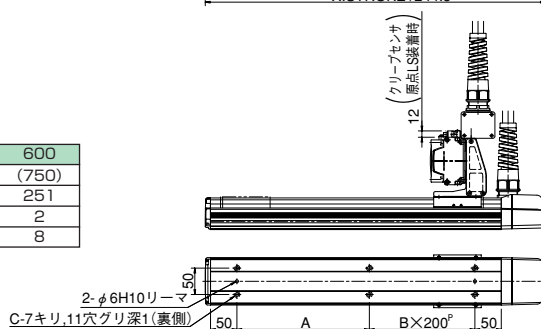
ICSA2 [ICSPA2] -BA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。



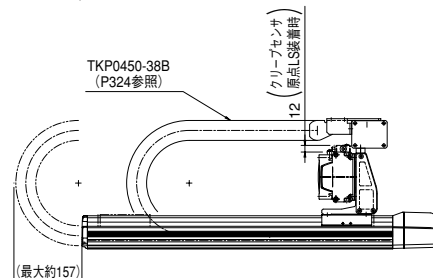
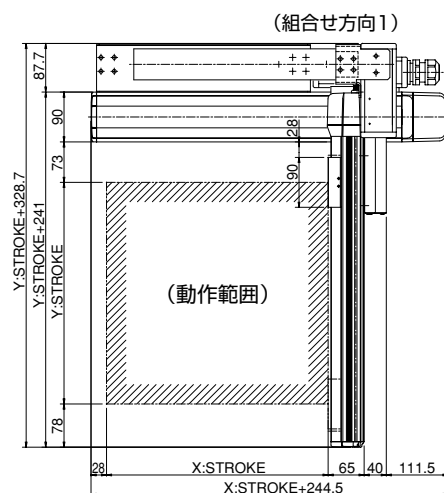
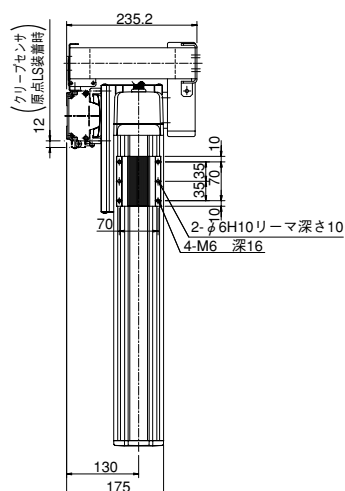
Xストローク	100	200	300	400	500	600
L	(500)	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



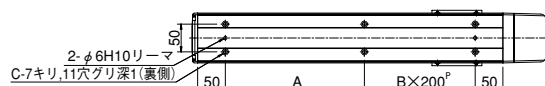
ICSA2 [ICSPA2] -BA□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリーン
対応
防滴
対応
直交
ロボット
スカ
ラ
ロボット
リニア
サーボ
アクチ
ュエー
タ
超小
型電
動
アク
チユ
エー
タ
テー
ブル
トッ
プ
コン
トロ
ーラ
イン
フエ
ーシ
ョン

ICSA2

ICSA3

ICSA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BB□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYBタイプ

ストローク

X軸:200~800mm Y軸:100~400mm

可搬質量

12kg~11.1kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ 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	適応 コントローラ	ケーブル長	Y軸 ケーブル配線						
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	BB1H	—	A	—	80AQLNM	—	40AQL	—	T1	—	5L	—	SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

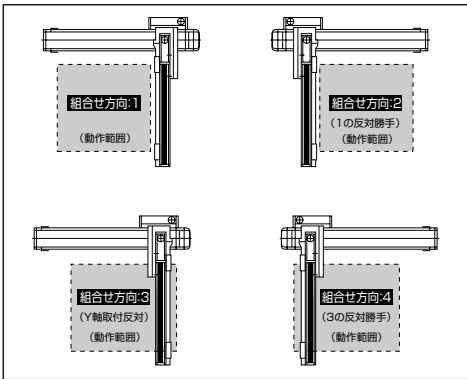


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BB2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BB3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BB4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM□-100-20-(ストローク)-T1	→P170
Y軸	ISA [ISPA]-SYM□-60-16-(ストローク)-T1	→P168

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.4	8.2	7.5	6.8	6.1
	0.5	5.2	4.5	3.8	3.1
	0.6	3.2	2.5	1.8	1.1
	0.7	1.7	1.0	0.3	
	0.8	0.7			
	0.9				
	1.0				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	—	1000	795	—
Y軸	800	—	—	—

適応コントローラ仕様

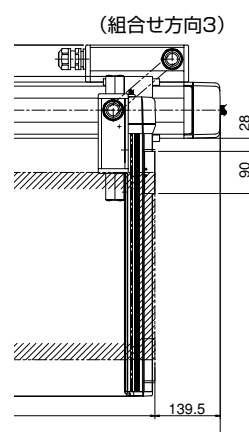
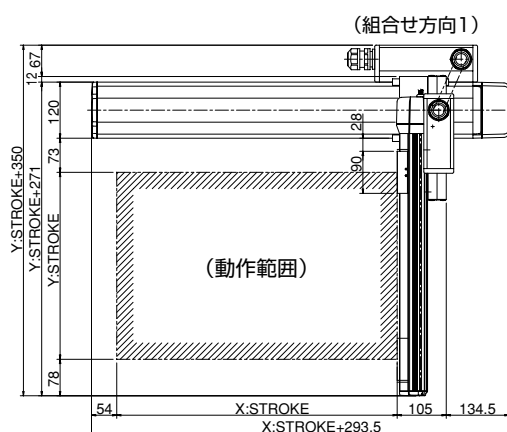
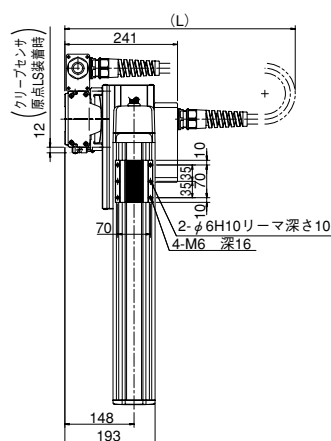
P487のシステム構成をご参照下さい。

	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 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。 (注3)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。 (注4)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。
--	---

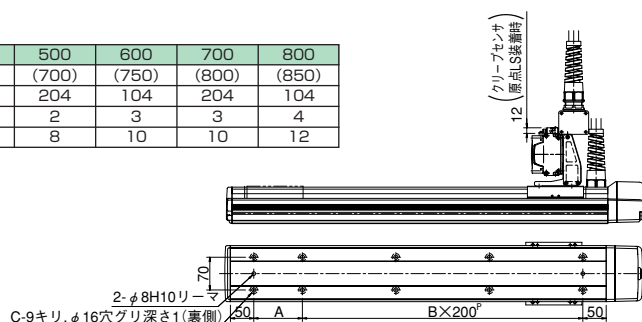
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

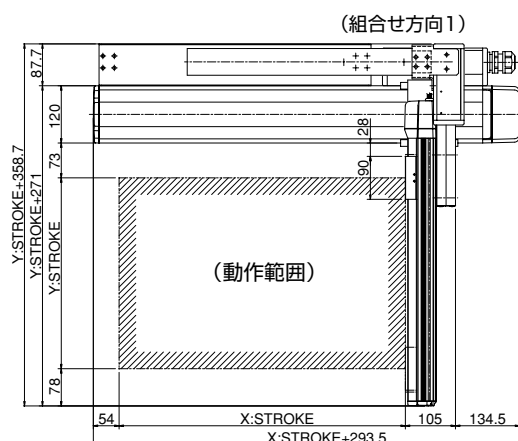
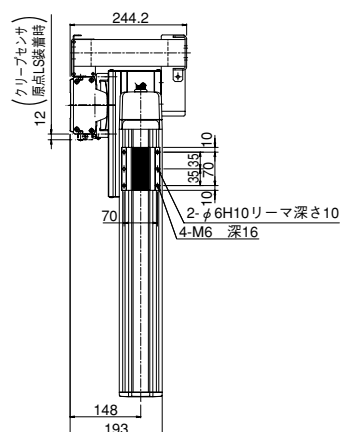


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

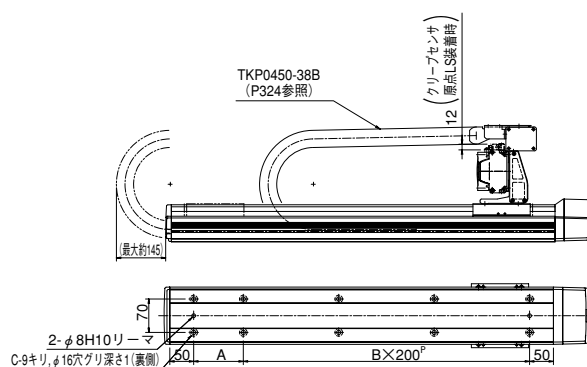
ICSA2 [ICSPA2] -BB□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



ICSA2-BB□M

ICSPA2-BB□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYBタイプ

ストローク X軸:200~800mm Y軸:100~400mm

可搬質量 25kg~21.8kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — BB1M — A — 80AQLNM — 40AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

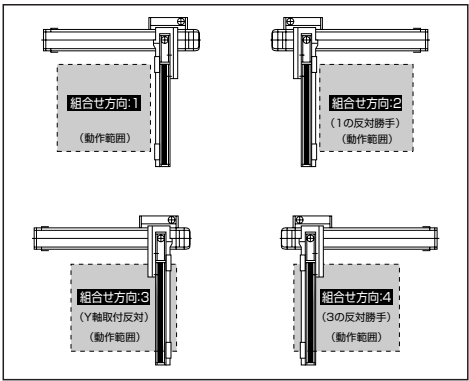


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BB1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BB2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BB3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BB4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BB4M-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)-T1	→P170
Y軸	ISA [ISPA]-SYM□-60-8-(ストローク)-T1	→P168

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	25.0	25.0	25.0	21.8
	0.4	18.5	18.5	18.5	18.5
	0.5	15.0	15.0	15.0	15.0
	0.6	12.0	12.0	11.8	11.1
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	—	—	500	480	380
Y軸	400	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

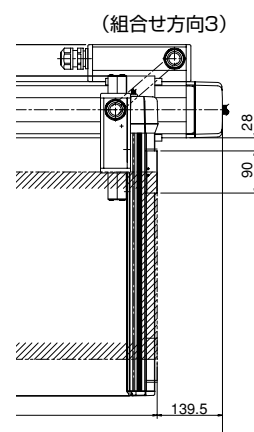
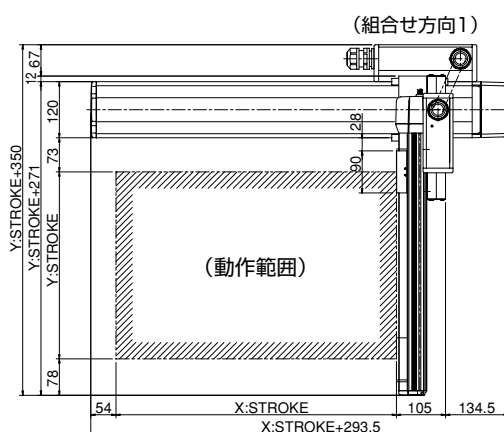
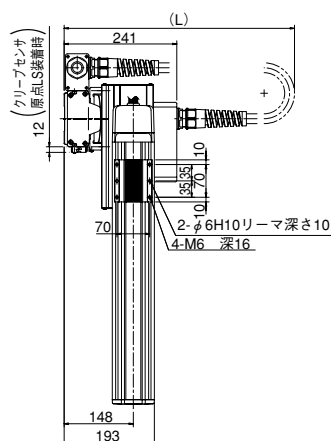
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)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。

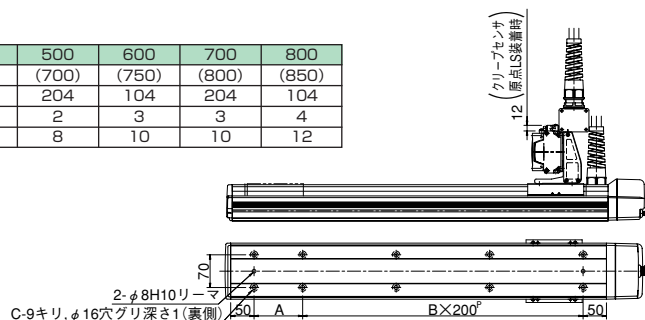
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

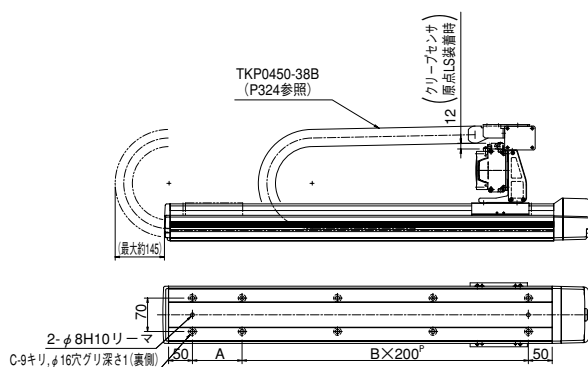
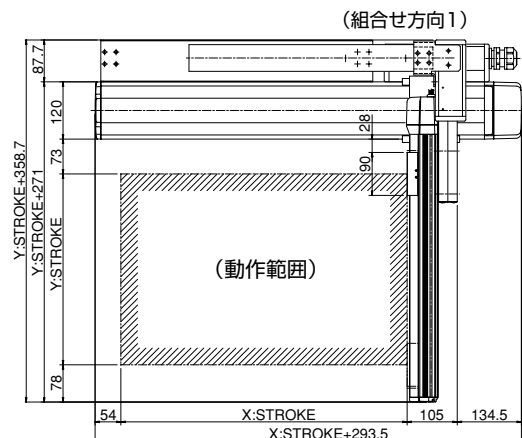
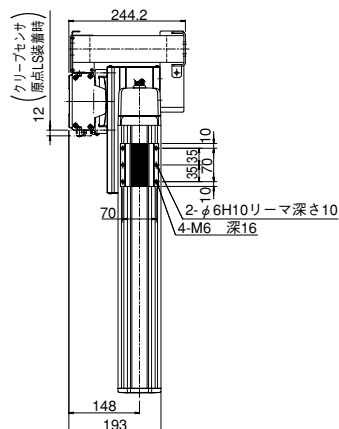


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

ICSA2 [ICSPA2] -BB□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BC□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYBタイプ

ストローク X軸:200~800mm Y軸:100~500mm

可搬質量 20kg~18.7kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク・オプション	Y軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	— BC1H	— A	— 80AQLNM	— 50AQL	— T1	— 5L	— SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

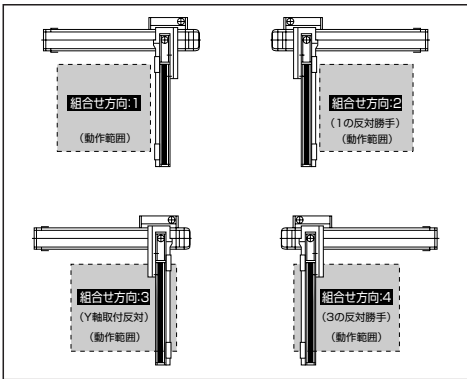


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BC1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BC2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BC3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BC4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BC1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BC2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BC3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BC4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P171
Y軸	ISA [ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)-T1	→P173

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7
	0.4	15.0	15.0	15.0	15.0	14.8
	0.5	12.0	11.8	10.8	9.8	8.8
	0.6	8.8	7.8	6.8	5.8	4.8
	0.7	5.8	4.8	3.8	2.8	1.8
	0.8	3.8	2.8	1.8	0.8	
	0.9	2.3	1.3	0.3		
	1.0	0.8				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	—	1000		795
Y軸	1000		—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

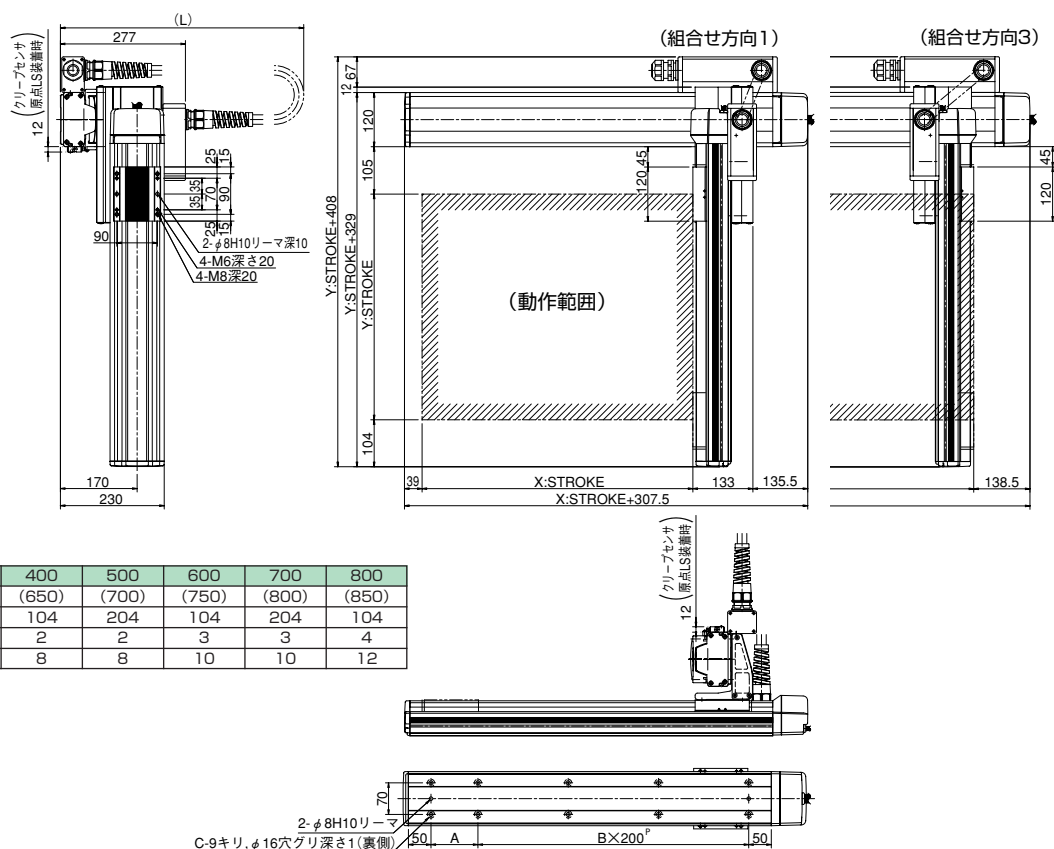
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。

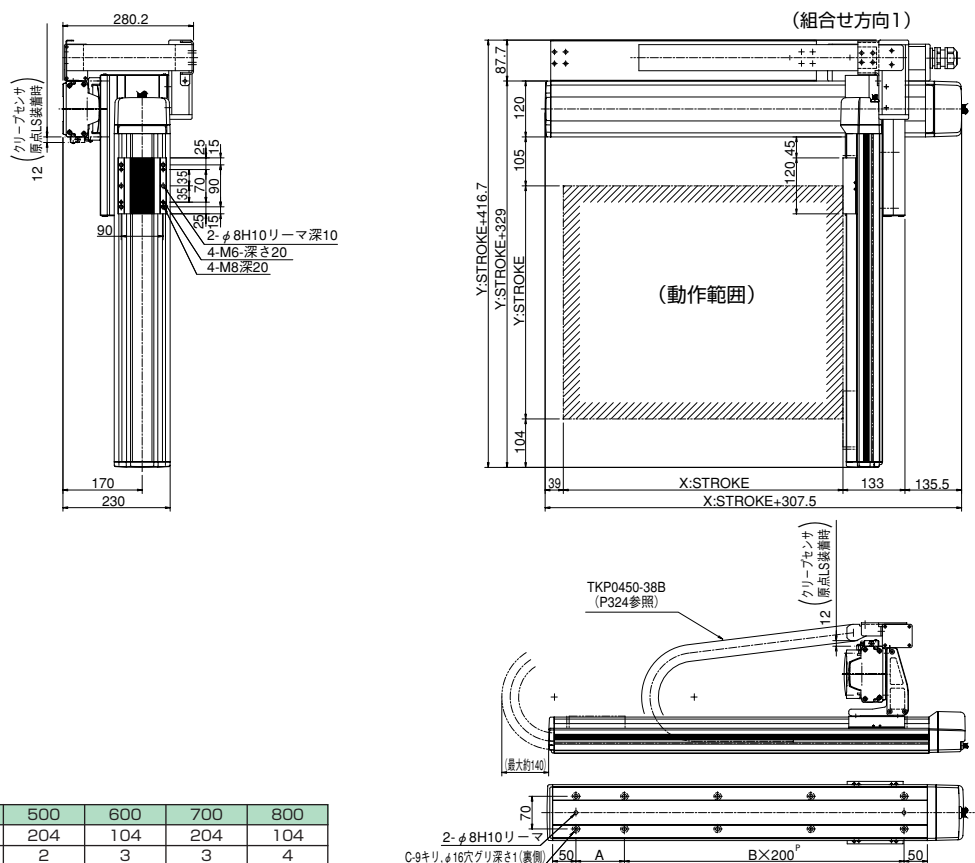


Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
L	(550)	(600)	(650)	(700)	(750)	(800)	(850)
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

ICSA2 [ICSPA2] -BC□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボ

スカラ

ロボ

リニアサ

アクチュエータ

超小型電

アクチュエータ

テーブルト

コントローラ

インフ

ICSA2-BC□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BC□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYBタイプ

ストローク X軸:200~800mm Y軸:100~500mm

可搬質量 28.8kg~18.7kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

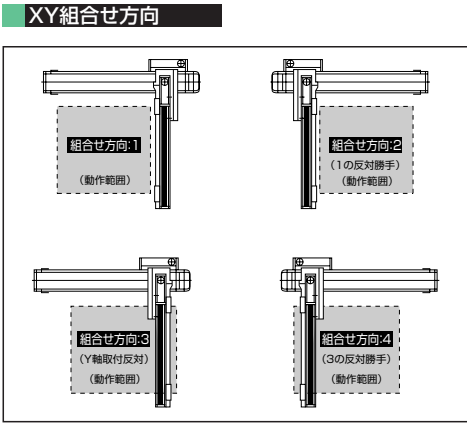
(例) ICSA2 [ICSPA2] — BC1M — A — 80AQLNM — 50AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BC1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BC2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BC3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BC4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BC4M-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



軸構成			
軸名称	型式	参照頁	
X軸	ISA [ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)-T1	→P170	
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)-T1	→P173	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)		Y軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	28.8	27.8	26.8	21.8	18.7	
	0.4	18.8	17.8	16.8	15.8	14.8	
	0.5	12.8	11.8	10.8	9.8	8.8	
	0.6	8.8	7.8	6.8	5.8	4.8	
	0.7						
	0.8						
	0.9						
	1.0						

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。		
名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様		※【 】内は高精度仕様となります。
駆動方式	ボールネジ	転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	100W/10mm	
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm	

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)					
	100	200~500	600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Y軸	500	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

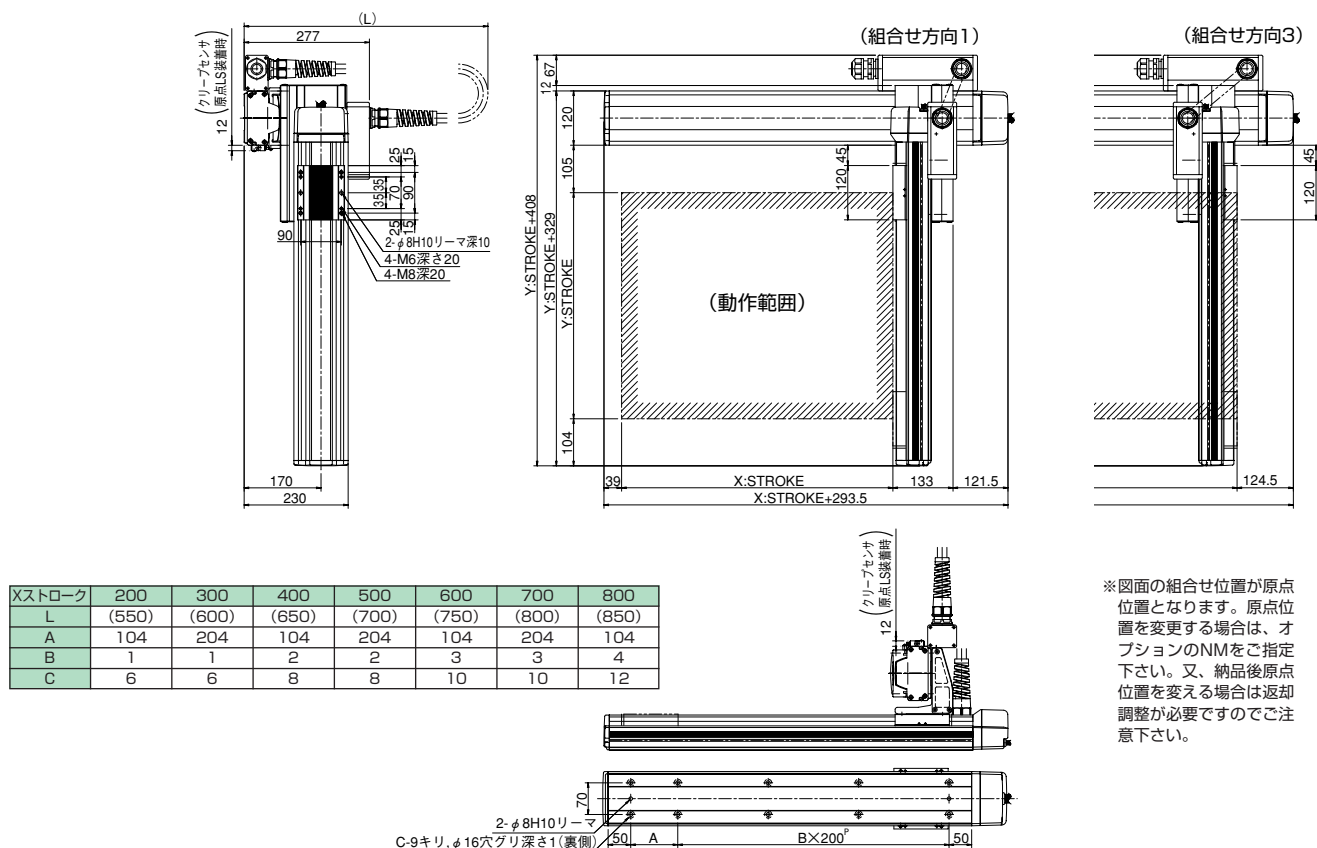
P487のシステム構成をご参照下さい。

	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
	(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
	(注3)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。
	(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-SC (自立ケーブル仕様)

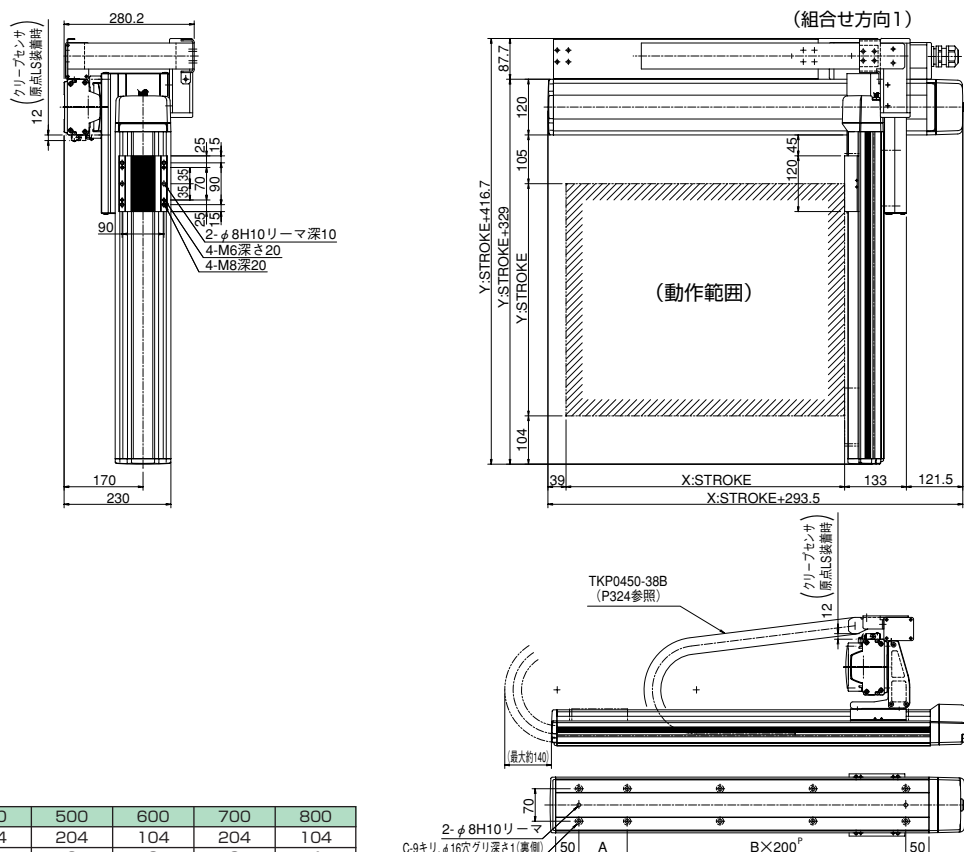
寸法図



ICSA2 [ICSPA2] -BC□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。



商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BD□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYBタイプ

ストローク X軸:800~2000mm Y軸:100~500mm

可搬質量 20kg~18.7kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ 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	対応 コントローラ	ケーブル長	Y軸 ケーブル配線						
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	BD1H	—	A	—	200AQLNM	—	50AQL	—	T1	—	5L	—	CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

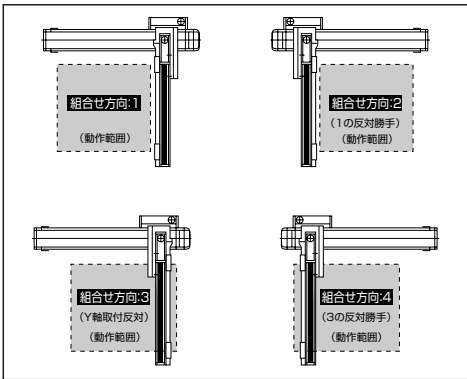


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BD1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BD2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BD3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BD4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BD4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)-T1	→P172
Y軸	ISA [ISPA]-MYM-□-100-20-(ストローク)-T1	→P173

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		100	200	300	400	500	
加速度	0.3	20.0	20.0	20.0	20.0	18.7	
	0.4						
	0.5						
	0.6						
	0.7						
	0.8						
	0.9						
	1.0						

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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な
げてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

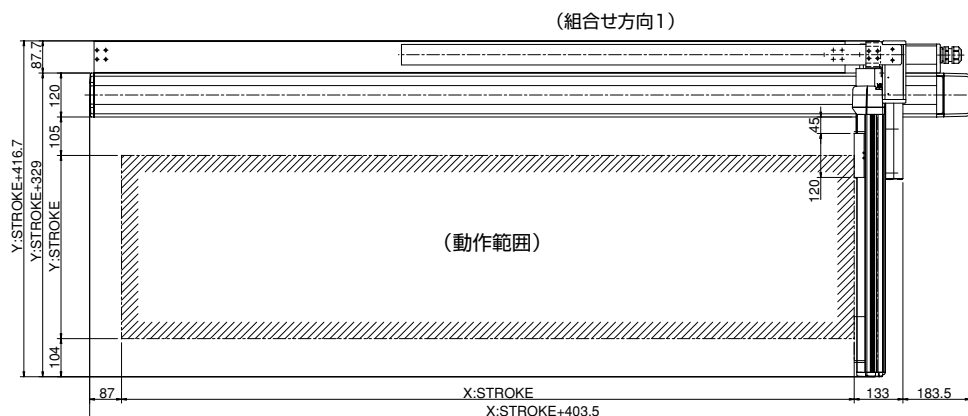
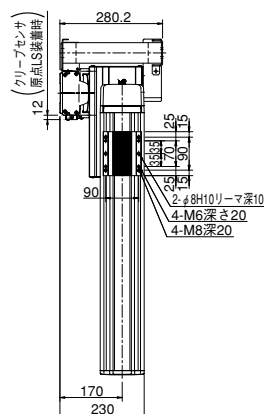
P487のシステム構成をご参照下さい。

	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 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。 (注3)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。 (注4)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。
--	---

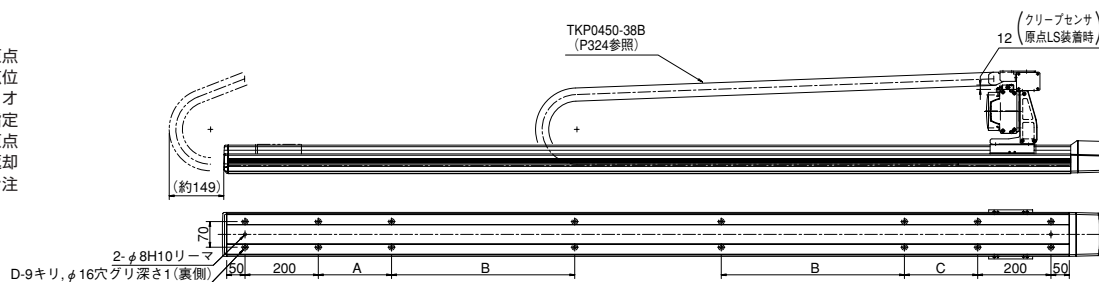
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-BD□H-CT (ケーブルベア仕様)

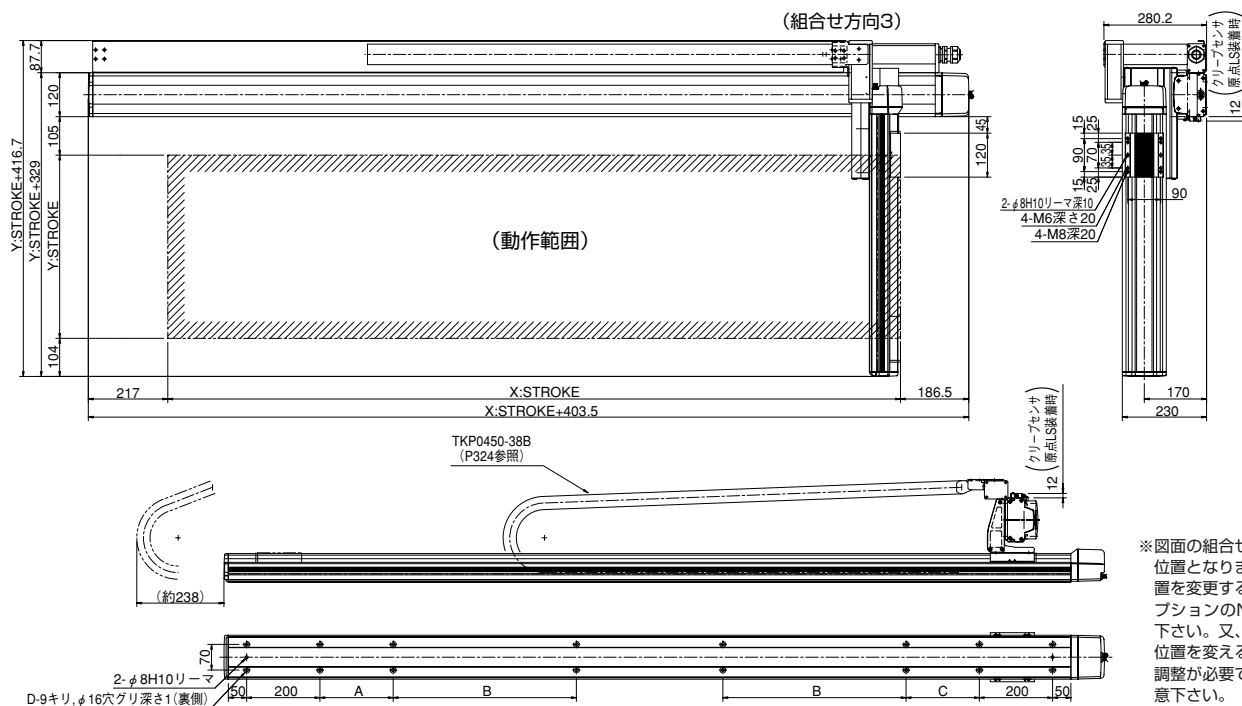
寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。

[illegible]

寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。

[illegible]

ICSA2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BE□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYBタイプ

ストローク X軸：300～1000mm Y軸：200～700mm

可搬質量 40kg～19.3kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク・オプション	Y軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	BE1H	—	A	—	100AQLNM — 70AQL	—	T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

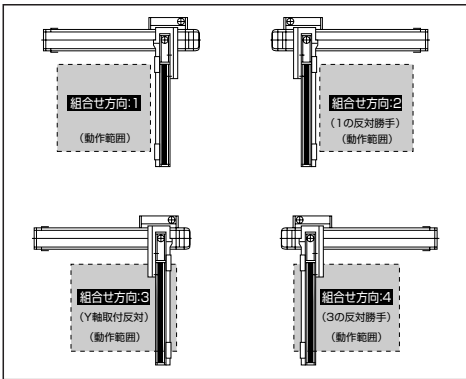


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BE2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BE3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BE4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-LXM□-400-20-(ストローク)-T1	→P178
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-200-20-(ストローク)-T1	→P174

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク						
		200	300	400	500	600	700	
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3	
	0.4	30.0	30.0	30.0	27.3	22.9	19.3	
	0.5	24.0	24.0	24.0	24.0	22.9	19.3	
	0.6	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.3	
	0.7	17.0	17.0	17.0	17.0	17.0	16.0	
	0.8	15.0	15.0	14.6	13.5	12.5	11.5	
	0.9	13.5	12.6	11.6	10.5	9.5	8.5	
	1.0	10.6	9.6	8.6	7.5	6.5	5.5	

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30：300mm 100：1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20：200mm 70：700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L：3m 5L：5m □L：□m
④	Y軸ケーブル配線	SC：自立ケーブル CT：ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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な
げてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	400W/20mm
Y軸モータ出力／リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300～700	800	900	1000
X軸	—	1000	—	830	690
Y軸	1000	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。



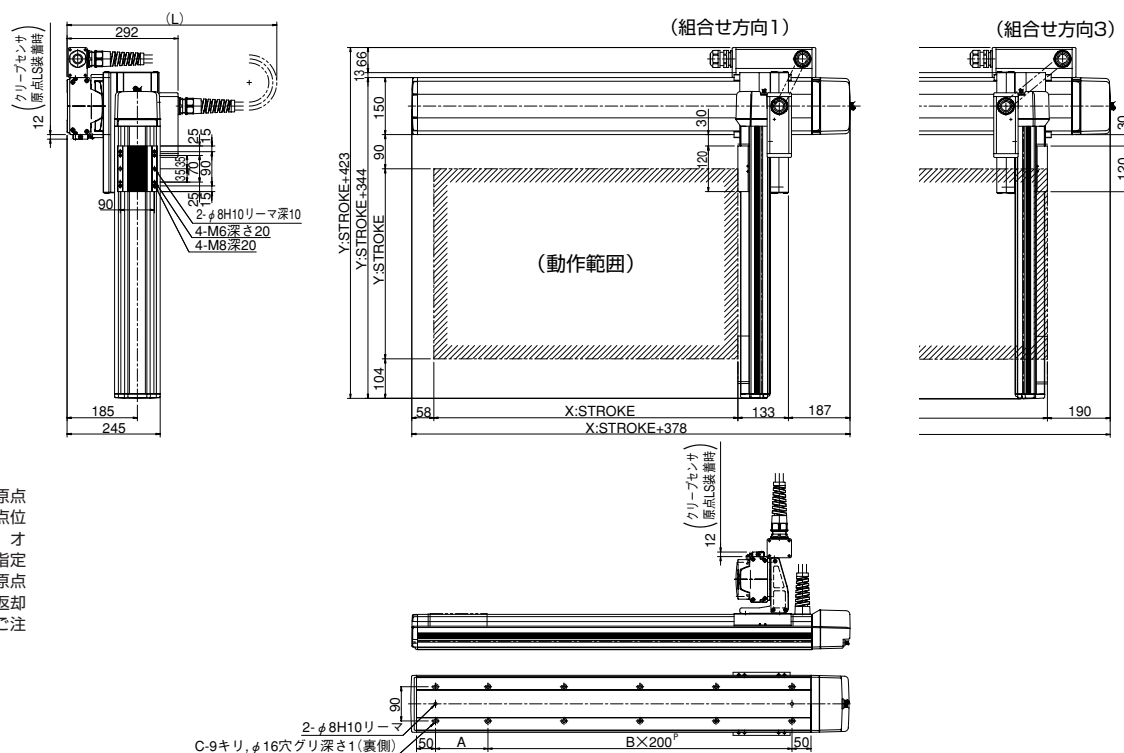
ご注意

- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
- (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
- (注3) 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。
- (注4) 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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



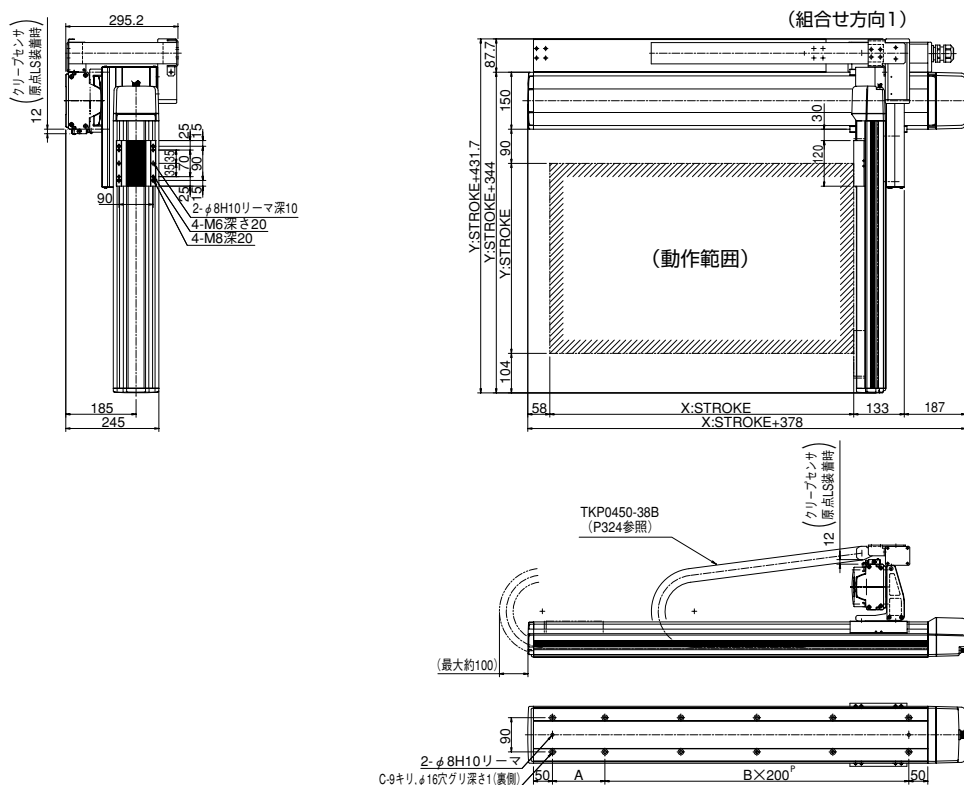
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2 [ICSPA2] -BE□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

商品ガイド
ロボリンク
単軸ロボット
対称
クリールーム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボット

スカラ

ロボット

リアサード

アクチュエータ

超小型電動

アクチュエータ

テーブルトップ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-BE□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BE□M

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYBタイプ

ストローク

X軸:300~1000mm Y軸:200~700mm

可搬質量

51.2kg~19.3kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — BE1M — A — 100AQLNM — 70AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

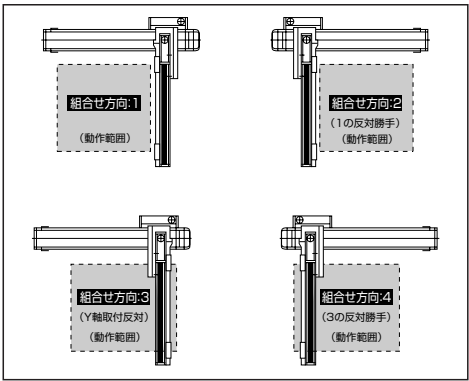


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BE1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BE2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BE3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BE4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BE4M-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-LXM□-200-10-(ストローク)-T1	→P177
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-200-10-(ストローク)-T1	→P174

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) がI (インクリ) が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク						
		200	300	400	500	600	700	
加速度	0.3	51.2	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3	
	0.4	46.6	40.5	33.0	27.3	22.9	19.3	
	0.5	35.1	34.1	33.0	27.3	22.9	19.3	
	0.6	26.6	25.6	24.6	23.5	22.5	19.3	
	0.7							
	0.8							
	0.9							
	1.0							

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 100 : 1000mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/10mm
Y軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200	300~600	700	800	900	1000
X軸	—	500	470	385	320	—
Y軸	500	480	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

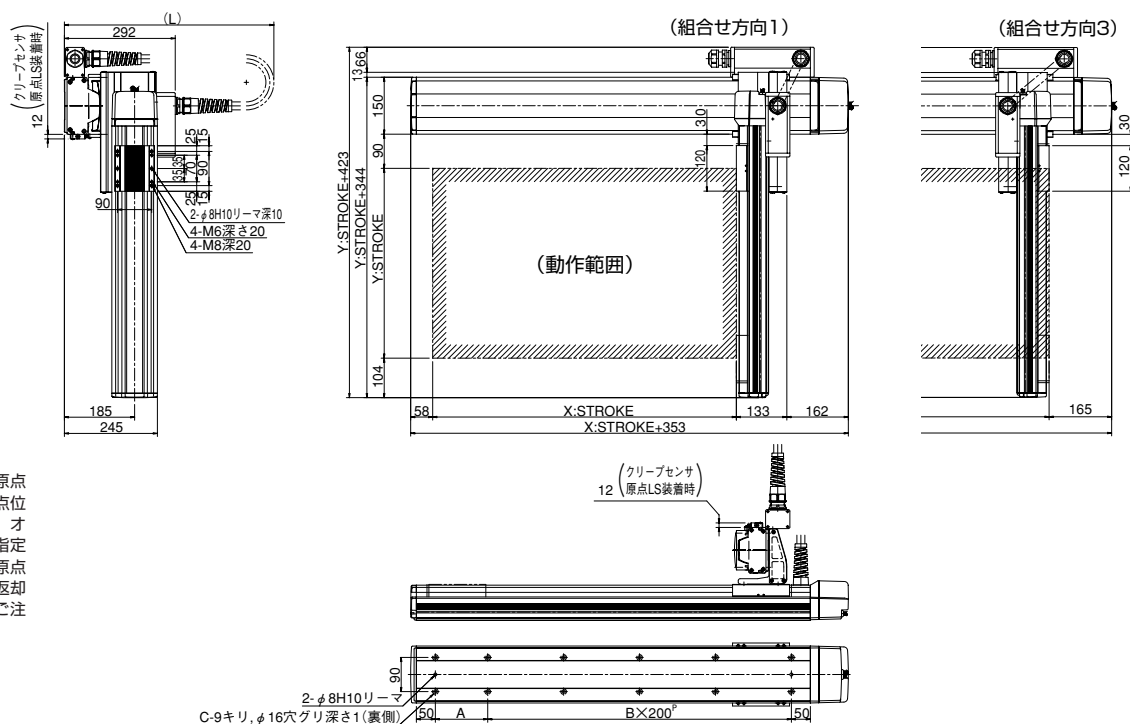
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。
(注3)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。
(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BE□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

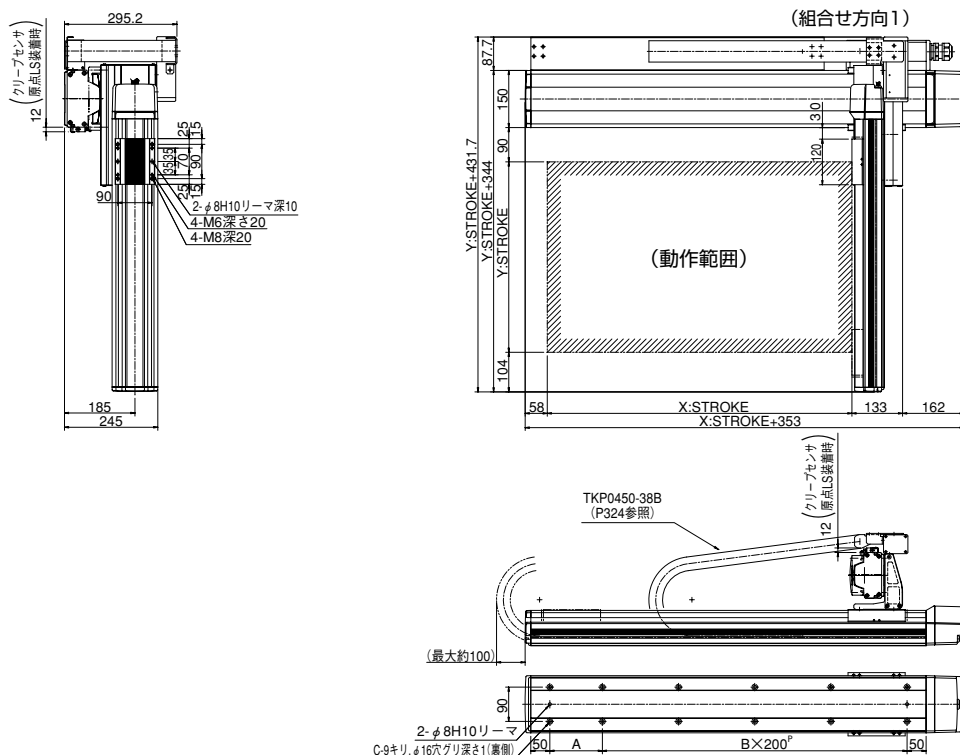


※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。

Xストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	600	650	700	750	800	850	900	950
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

ICSA2 [ICSPA2] -BE□M-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図



※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をご指定下さい。又、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ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	238	138	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4	4	5
C	6	8	8	10	10	12	12	14

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-BF□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYB(Y軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYBタイプ

ストローク

X軸:1000~2500mm Y軸:200~700mm

可搬質量

40kg~19.3kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク・オプション	Y軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
(例)	ICSA2【ICSPA2】	— BF1H	— A	— 250AQLNM	— 70AQL	— T1	— 5L	— CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

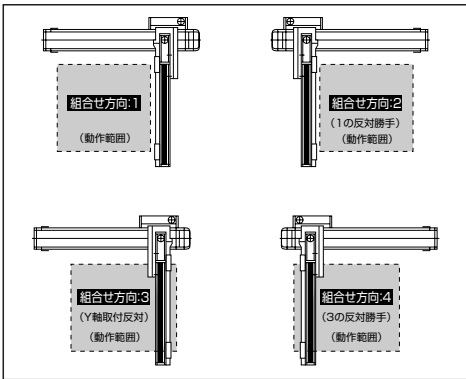


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-BF1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-BF2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-BF3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-BF4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-BF4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM□-400-20-(ストローク)-T1	→P180
Y軸	ISA【ISPA】-MYM□-200-20-(ストローク)-T1	→P174

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク					
		200	300	400	500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	33.0	27.3	22.9	19.3
	0.4						
	0.5						
	0.6						
	0.7						
	0.8						
	0.9						
	1.0						

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	200~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	340
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

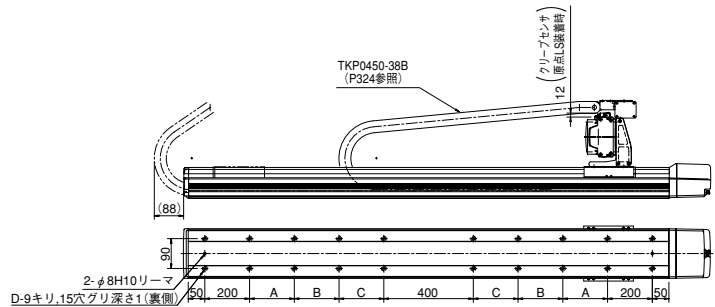
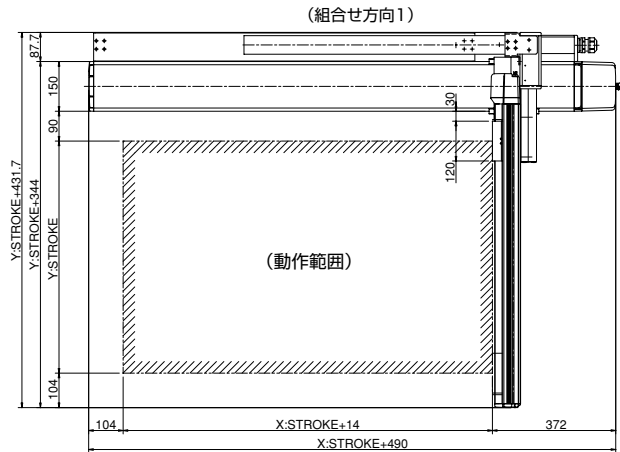
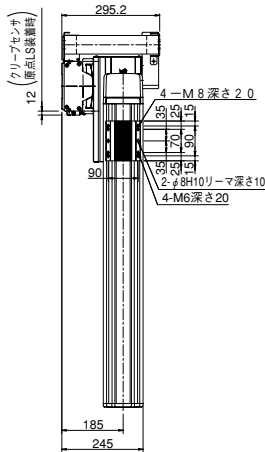
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -BF□H-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

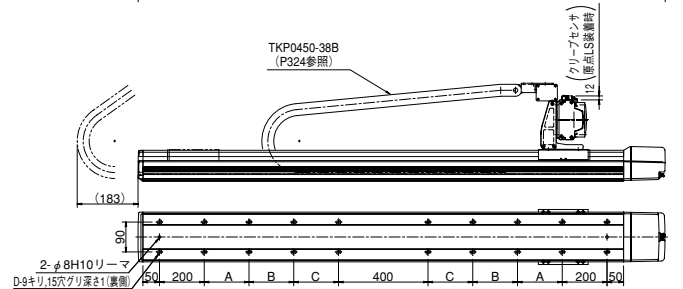
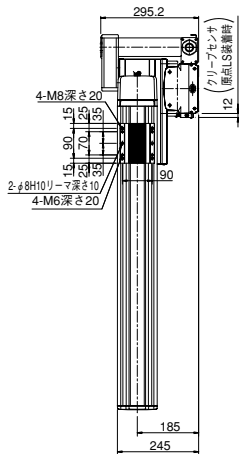
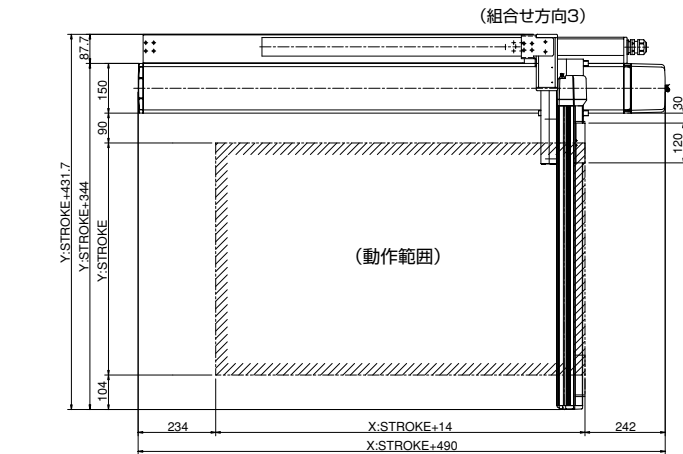
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意ください。



Xストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

商品ガイド

ロボシシタ

単軸
ロボット

対
クリールム

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インバータ

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボット

スカラ

ロボット

リアサーボ

アクチュエータ

超小型電動

アクチュエータ

テーブルトップ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-SA□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ YYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ YYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYYSタイプ

ストローク

X軸:100~600mm Y軸:100~400mm

可搬質量

6.2kg~4.1kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例)

ICSA2

[ICSPA2]

—

SA1H

—

A

—

60AQLNM

—

40AQL

—

T1

—

5L

—

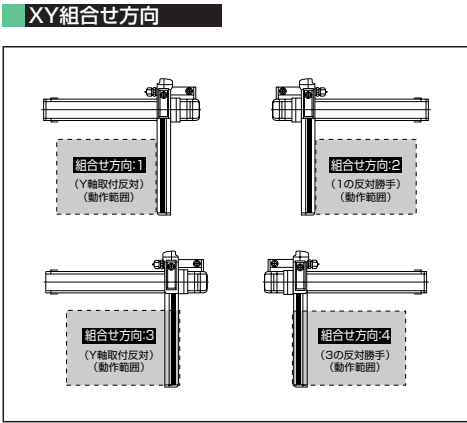
SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SA2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SA3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SA4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA4H-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



軸構成			
軸名称	型式	参照頁	
X軸	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16-(ストローク)-T1	→P167	
Y軸	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-(ストローク)-T1	→P168	

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	
加速度	0.3	6.2	5.5	4.8	4.1	
	0.4	3.2	2.5	1.8	1.1	
	0.5	1.2	0.5			
	0.6	0.2				
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10:100mm 40:400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
④	Y軸ケーブル配線	SC:自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様		
駆動方式	ボールネジ	転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】	
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアスー体型	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
X軸モータ出力/リード	60W/16mm	
Y軸モータ出力/リード	60W/16mm	

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	800	
Y軸	800	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

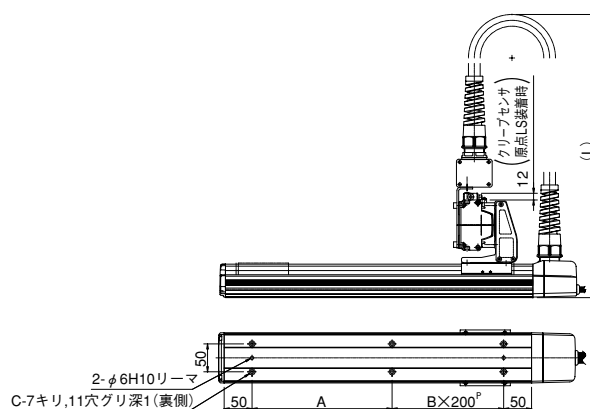
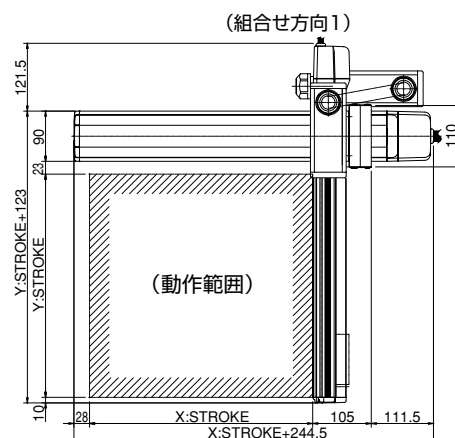
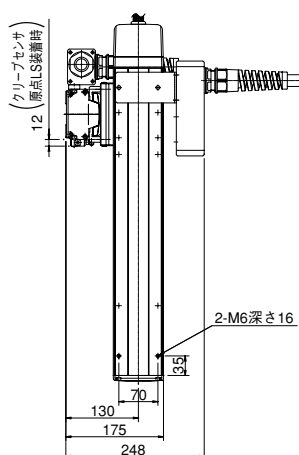
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長 20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-SA□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。

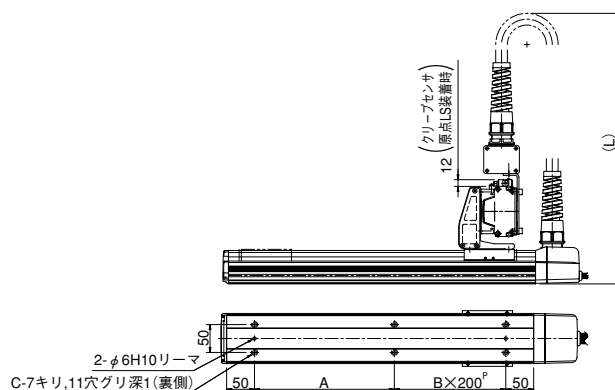
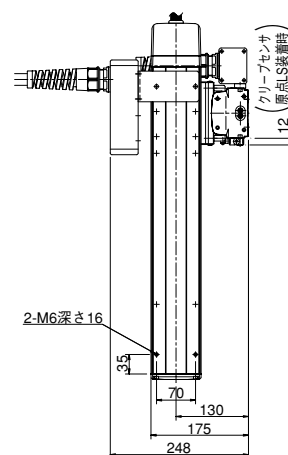
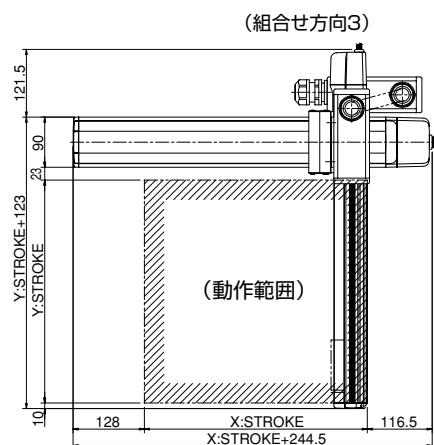


		L寸法					
Yst	Xst	100	200	300	400	500	600
	100	480	530	580	630	680	730
	200	530	580	630	680	730	780
	300	580	630	680	730	780	830
	400	630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



		L寸法					
Yset	Xset	100	200	300	400	500	600
	100	480	530	580	630	680	730
	200	530	580	630	680	730	780
	300	580	630	680	730	780	830
	400	630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

ICSA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SA□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYSタイプ

ストローク X軸:100~600mm Y軸:100~400mm

可搬質量 19.2kg~6.4kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	X軸ストローク・オプション	Y軸ストローク・オプション	適応コントローラ	ケーブル長	Y軸ケーブル配線
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	— SA1M	— A	— 60AQLNM	— 40AQL	— T1	— 5L	— SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

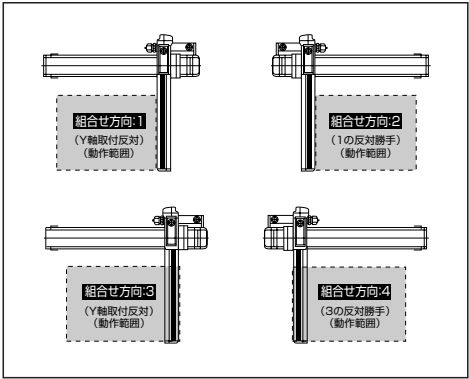


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SA1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SA2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SA3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SA4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SA4M-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-8 (ストローク)-T1	→P167
Y軸	ISA [ISPA] -SYM-□-60-8 (ストローク)-T1	→P168

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) がI (インクリ) が入ります。

加速度別可搬質量 (kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		100	200	300	400
加速度	0.3	19.2	14.3	9.3	6.4
	0.4	12.7	12	9.3	6.4
	0.5	9.2	8.5	7.8	6.4
	0.6	6.2	5.5	4.8	4.1
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10 [転造C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
バックラッシ	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Y軸モータ出力/リード	60W/8mm

ストローク別最高速度 (mm/s) (注3)

	100~400	500~600
X軸	400	
Y軸	400	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

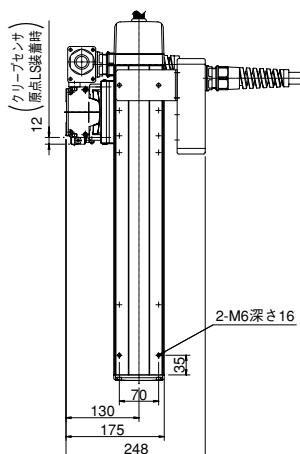
	(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2) ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。 標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長 20mまで対応可能です。 (注3) ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4) 定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

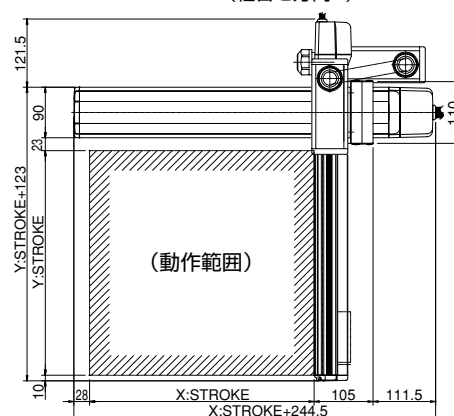
ICSA2 [ICSPA2] -SA□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。

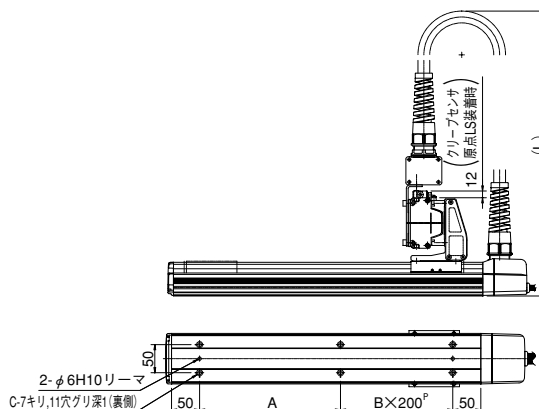


(組合せ方向1)



L寸法		100	200	300	400	500	600
Yst	Xst	480	530	580	630	680	730
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

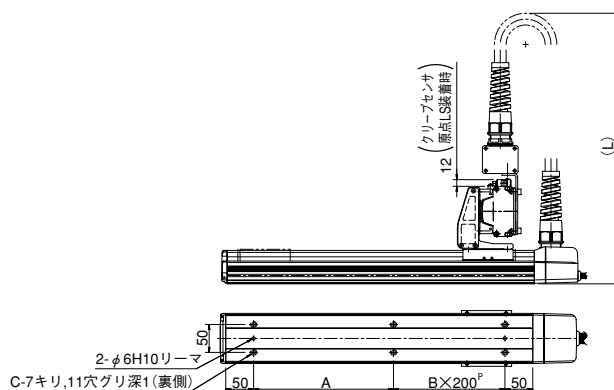
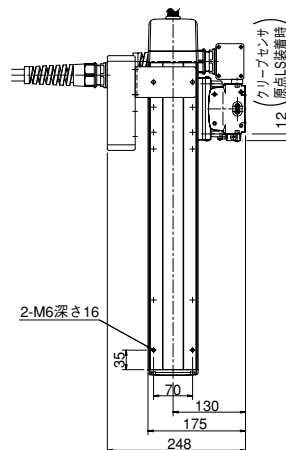
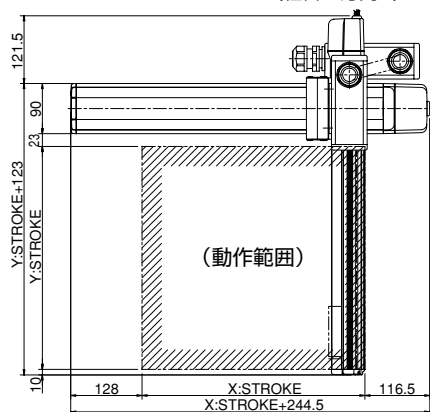
Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8



寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。

(組合せ方向3)



L寸法		100	200	300	400	500	600
Yst	Xst	480	530	580	630	680	730
100		480	530	580	630	680	730
200		530	580	630	680	730	780
300		580	630	680	730	780	830
400		630	680	730	780	830	880

Xストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYSタイプ

ストローク X軸：200～800mm Y軸：100～500mm

可搬質量 9.7kg～5.6kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ 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	適応 コントローラ	ケーブル長	Y軸 ケーブル配線
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	S1C1H	A	80AQLNM	50AQL	T1	5L	SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

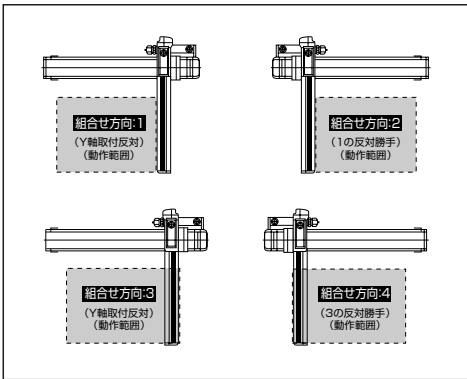


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4H-I-①-②-T1-③-④

※XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM□-100-20-(ストローク)-T1	→P170
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-100-20-(ストローク)-T1	→P173

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6
	0.4	4.7	3.7	2.7	1.7	0.6
	0.5	1.7	0.7			
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	100W/20mm
Y軸モータ出力／リード	100W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200～500	600～700	800
X軸	—	1000		795
Y軸	1000		—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

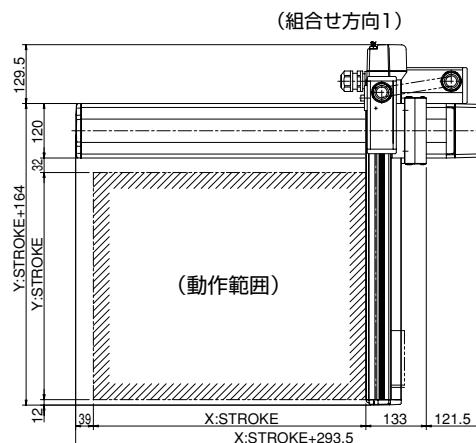
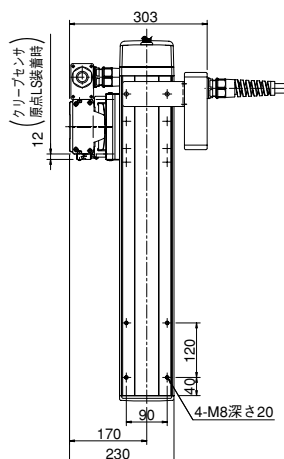
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -S1C□H-SC (自立ケーブル仕様)

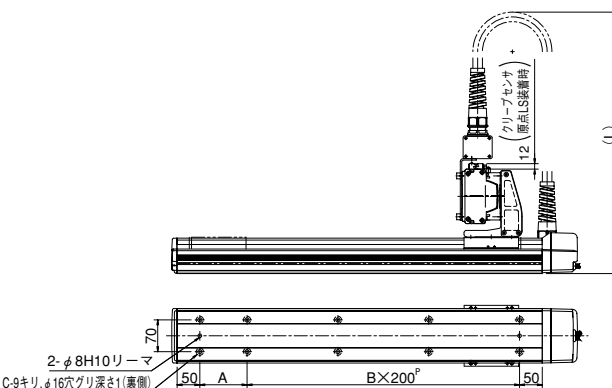
寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。

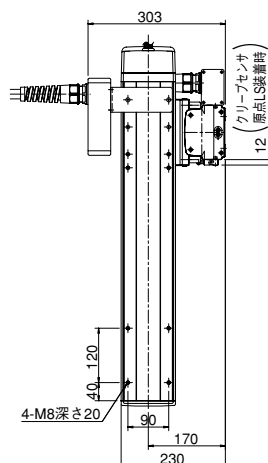
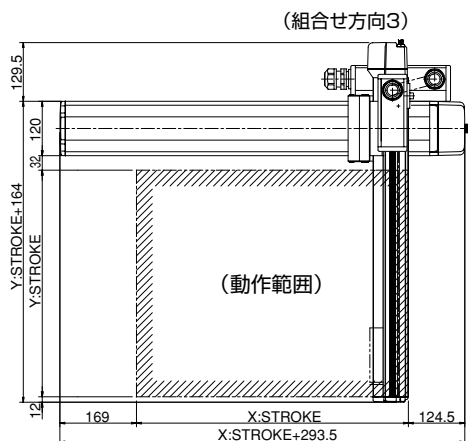


		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

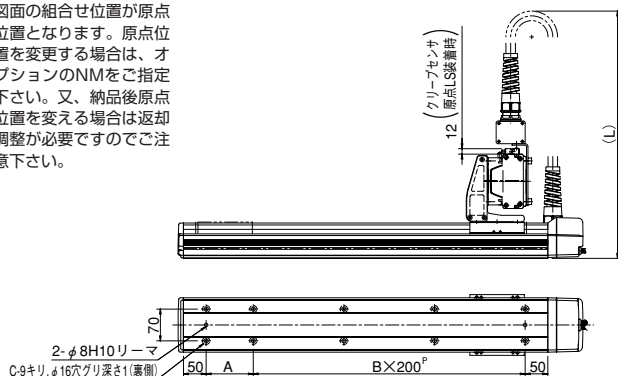
Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12



寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インベナシ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S1C□M 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYZ(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ / XYZタイプ ストローク X軸:200~800mm Y軸:100~500mm 可搬質量 / 29.7kg~9.7kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ 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	対応 コントローラ	ケーブル長	Y軸 ケーブル配線
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	S1C1M	A	80AQLNM	50AQL	T1	5L	SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

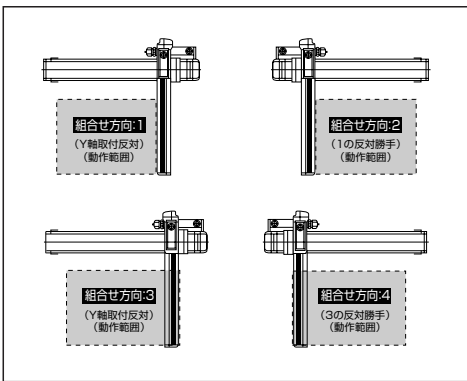


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S1C1M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C1M-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S1C2M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C2M-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S1C3M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C3M-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S1C4M-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S1C4M-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM□-100-10-(ストローク)-T1	→P170
Y軸	ISA [ISPA]-MYM□-100-10-(ストローク)-T1	→P173

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	29.7	28.7	19.3	13.6	9.7
	0.4	19.7	18.7	17.7	13.6	9.7
	0.5	13.7	12.7	11.7	10.7	9.7
	0.6	9.7	8.7	7.7	6.7	5.6
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Y軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Y軸	500	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

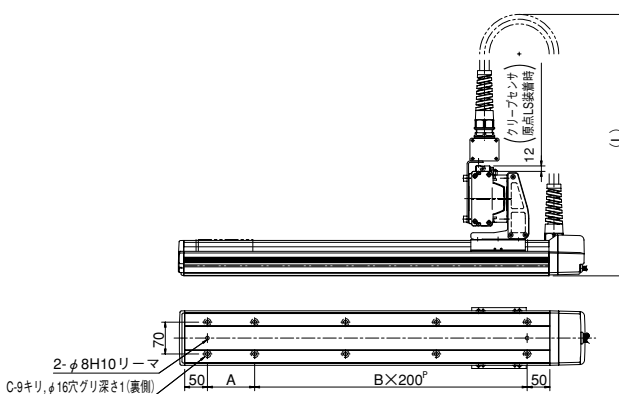
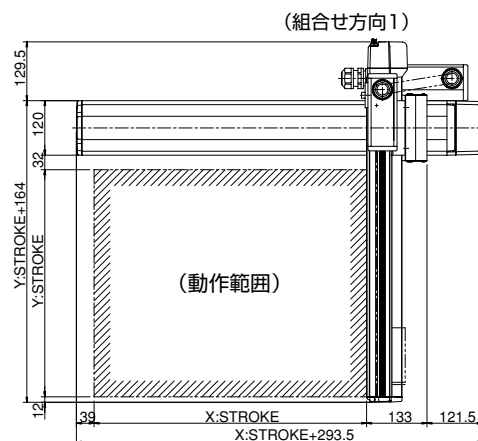
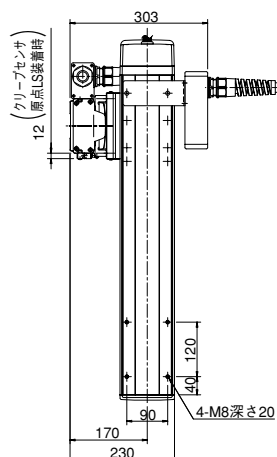
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -S1C□M-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

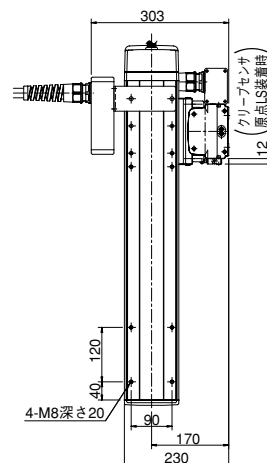
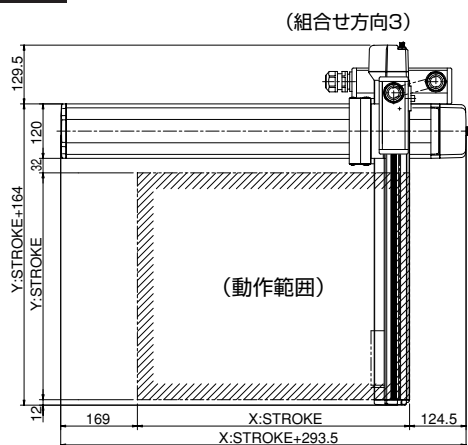
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



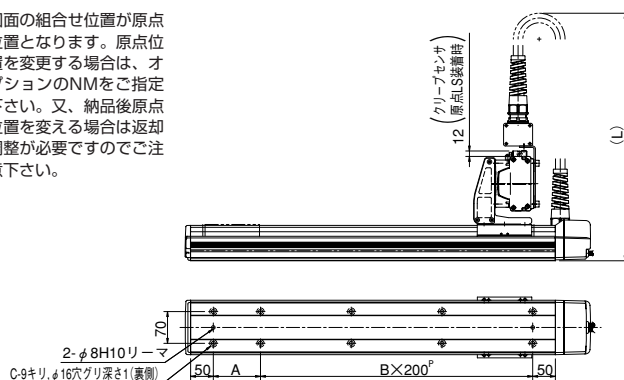
		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インテリジェント

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交

ロボット

スカラ

ロボット

リニアサポ

アクチュエータ

超小型電動

アクチュエータ

テーブルトップ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-S2C□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-S2C□H

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYSタイプ

ストローク X軸:200~800mm Y軸:100~500mm

可搬質量 29.2kg~9.7kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — S2C1H — A — 80AQLNM — 50AQL — T1 — 5L — SC

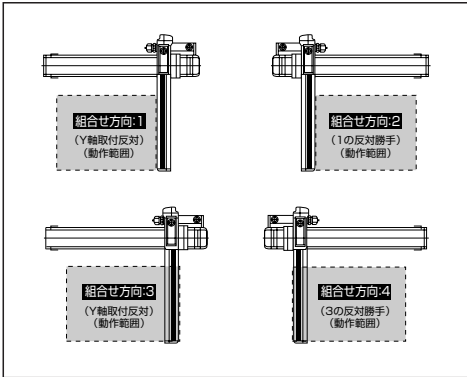
※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-S2C1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-S2C2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-S2C3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-S2C4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-S2C4H-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P171
Y軸	ISA [ISPA]-MYM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P174

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加速度	0.3	29.2	28.2	19.3	13.6	9.7
	0.4	19.2	18.2	17.2	13.6	9.7
	0.5	13.2	12.2	11.2	10.2	9.1
	0.6	9.2	8.2	7.2	6.2	5.1
	0.7	6.2	5.2	4.2	3.2	2.1
	0.8	4.2	3.2	2.2	1.2	0.1
	0.9	2.7	1.7	0.7		
	1.0	1.2	0.2			

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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ならべてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700	800
X軸	—	1000		795
Y軸	1000		—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

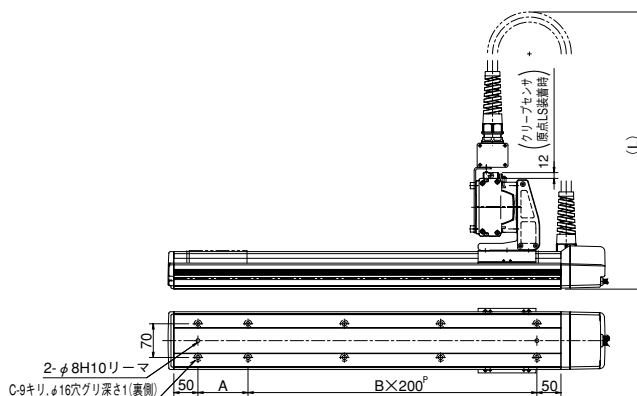
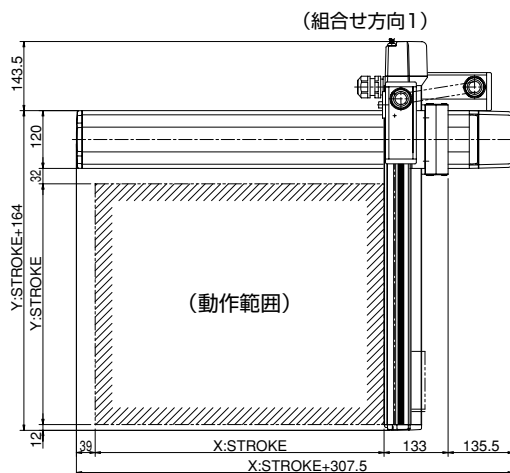
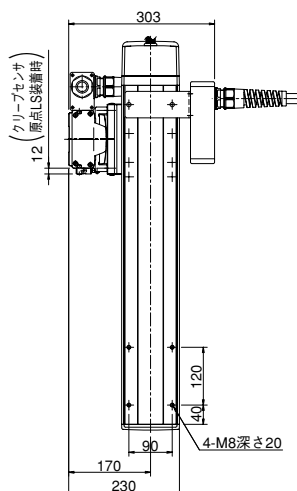
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -S2C□H-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図

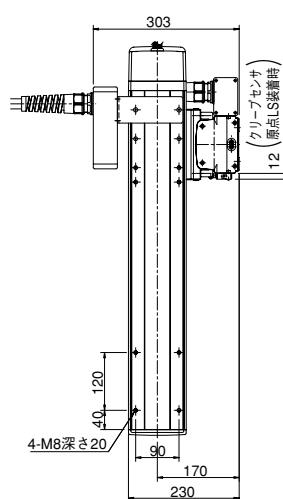
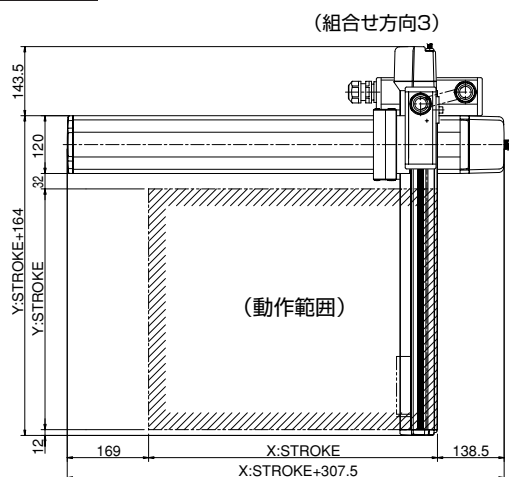
※図面の組合せ位置が原点位置となります。原点位置を変更する場合は、オプションのNMをご指定下さい。又、納品後原点位置を変える場合は返却調整が必要ですのでご注意下さい。



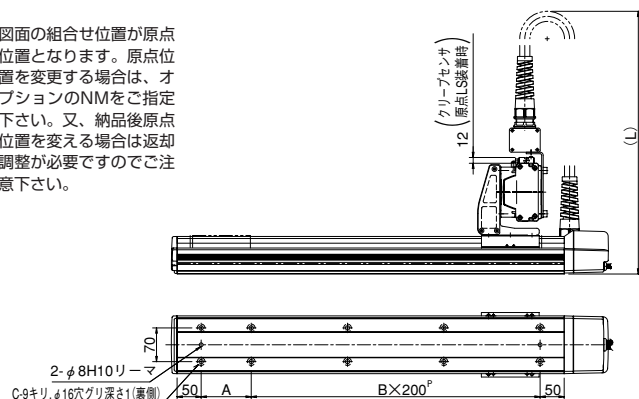
		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



		L寸法						
Yst	Xst	200	300	400	500	600	700	800
100		550	600	650	700	750	800	850
200		600	650	700	750	800	850	900
300		650	700	750	800	850	900	950
400		700	750	800	850	900	950	1000
500		750	800	850	900	950	1000	1050

Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-SG□H 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYS(Y軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XYSタイプ

ストローク X軸:300~800mm Y軸:300~600mm

可搬質量 20.7kg~8.4kg

型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ 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	適応 コントローラ	ケーブル長	Y軸 ケーブル配線						
(例)	ICSA2 [ICSPA2]	SG1H	—	A	—	80AQLNM	—	60AQL	—	T1	—	5L	—	SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

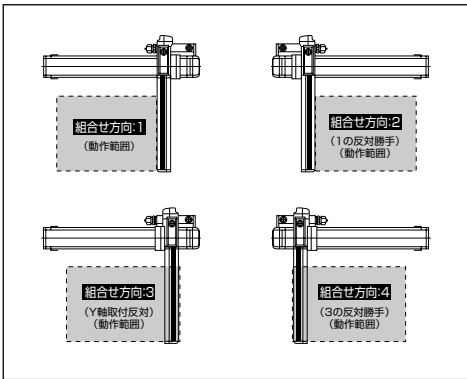


型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向(※)	精度仕様	型式
アブソ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-A-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-A-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-A-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-A-①-②-T1-③-④
インクリ	1	標準仕様	ICSA2-SG1H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG1H-I-①-②-T1-③-④
	2	標準仕様	ICSA2-SG2H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG2H-I-①-②-T1-③-④
	3	標準仕様	ICSA2-SG3H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG3H-I-①-②-T1-③-④
	4	標準仕様	ICSA2-SG4H-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-SG4H-I-①-②-T1-③-④

※ XY組合せ方向は下図を参照下さい。 ※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

XY組合せ方向



軸構成

※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P177
Y軸	ISA [ISPA] -LYM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P183

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク			
		300	400	500	600
加速度	0.3	20.7	18.2	12.5	8.4
	0.4	10.7	9.1	7.5	6.0
	0.5	4.7	3.1	1.5	
	0.6	0.7			
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	30 : 300mm 80 : 800mm
②	Y軸ストローク (注1)	30 : 300mm 60 : 600mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様

※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	300~600	700~800
X軸	1000	
Y軸	1000	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

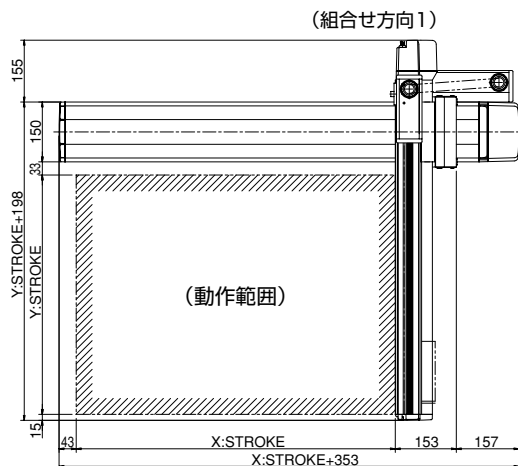
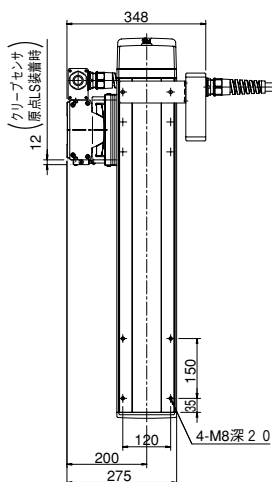
	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。 (注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。 (注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。
--	---

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -SG□H-SC (自立ケーブル仕様)

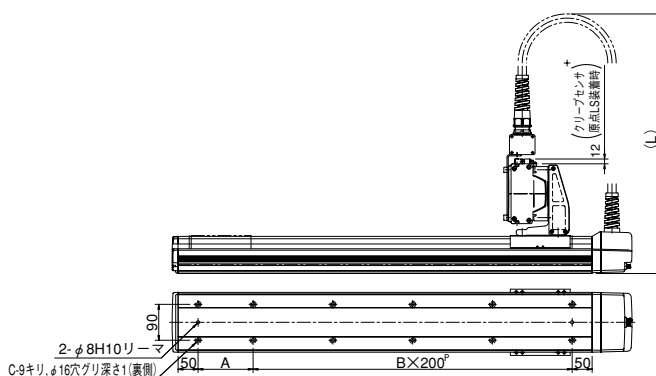
寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。

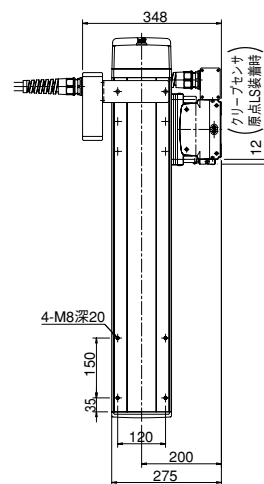
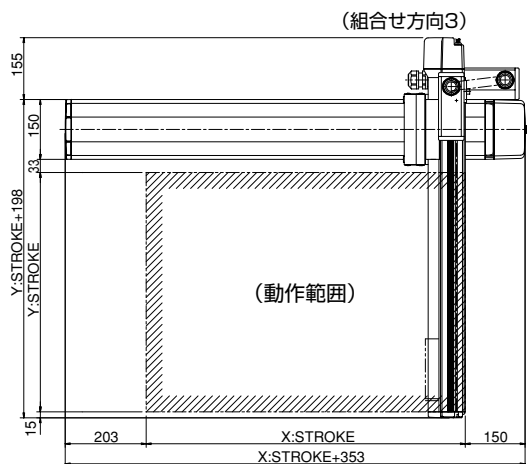


L寸法		300	400	500	600	700	800
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
600	850	900	950	1000	1050	1100	1150

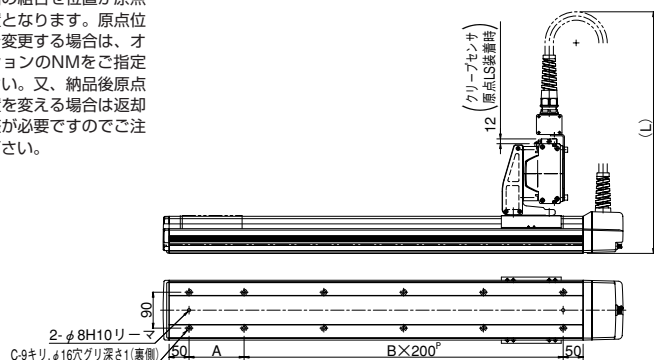
Xストローク	300	400	500	600	700	800
A	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4
C	6	8	8	10	10	12



寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



L寸法		300	400	500	600	700	800
Yst	Xst	300	400	500	600	700	800
300	700	750	800	850	900	950	1000
400	750	800	850	900	950	1000	1050
500	800	850	900	950	1000	1050	1100
600	850	900	950	1000	1050	1100	1150

Xストローク	300	400	500	600	700	800
A	238	138	238	138	238	138
B	1	2	2	3	3	4
C	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インベナ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-ZAH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZAH 直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

タイプ XZタイプ

ストローク X軸:100~600mm Z軸:100~300mm

可搬質量 4kg~2.6kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — ZAH — A — 60AQLNM — 30AQBL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZAH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 60 : 600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	60W/16mm
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	800	
Z軸	400	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -SXM-□-60-16 (ストローク)-T1	→P167
Z軸	ISA [ISPA] -SZM-□-60-8 (ストローク)-T1-B	→P169

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A (アブソ) がI (インクリ) が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	4.0	3.3	2.6
	0.4	1.0	0.3	
	0.5			
	0.6			
	0.7			
	0.8			
	0.9			
	1.0			

⚠
ご注意

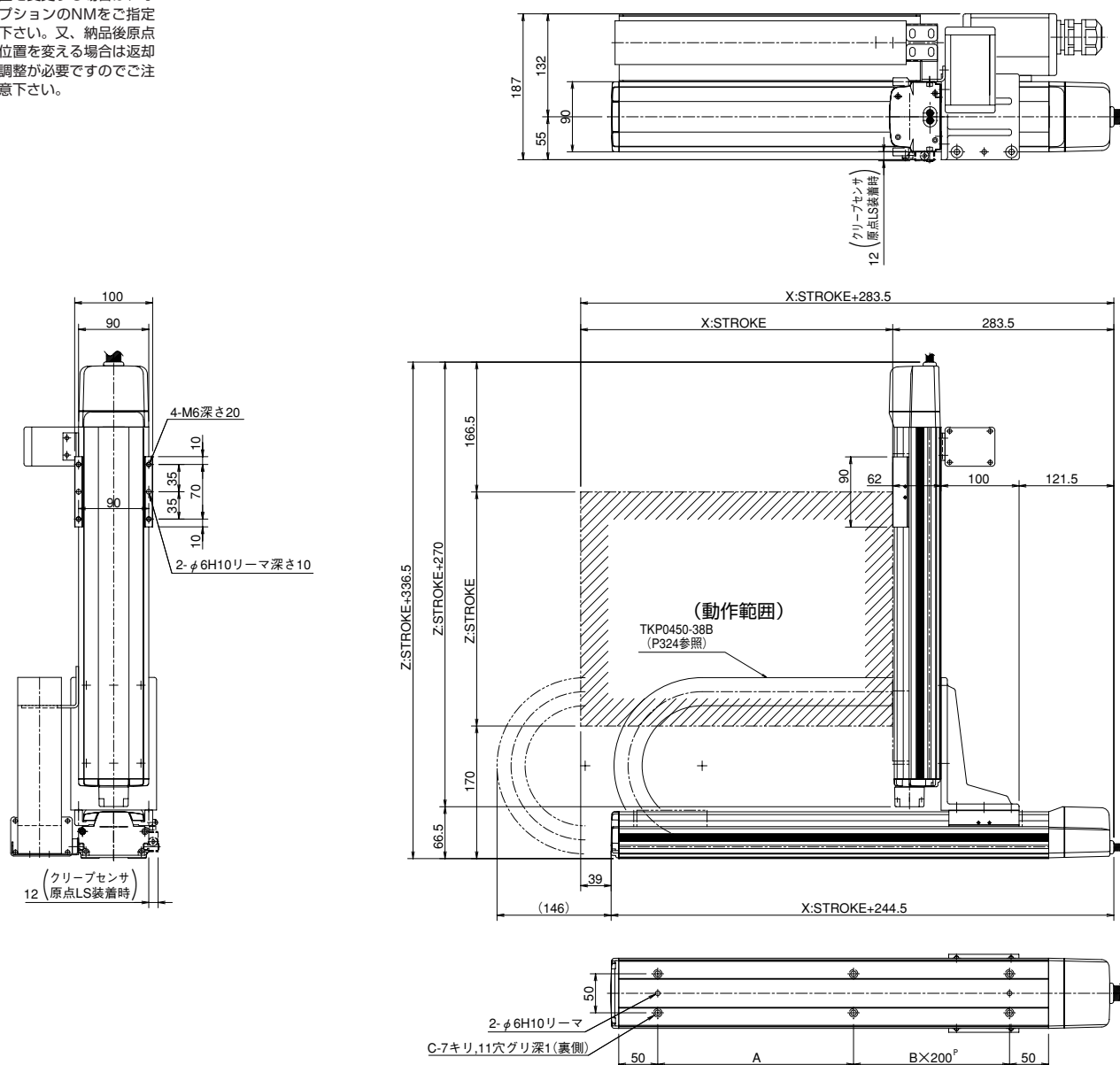
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-ZAH-CT(ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストレーク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエー

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インクメーキング

ICSA2

ICSA3

ICSA2-ZAM

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZAM

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XZタイプ

ストローク

X軸:100~600mm Z軸:100~300mm

可搬質量

10kg~6kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例)

ICSA2

ICSPA2

—

ZAM

—

A

—

60AQLNM

—

30AQL

—

T1

—

5L

—

CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZAM-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZAM-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10:100mm 60:600mm
②	Z軸ストローク (注1)	10:100mm 30:300mm
③	ケーブル長 (注2)	3L:3m 5L:5m □L:□m
④	Z軸ケーブル配線	CT:ケーブルペア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	60W/8mm
Z軸モータ出力/リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400~600
X軸	400	
Z軸	200	—

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-SXM-□-60-8-(ストローク)-T1	→P167
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-4-(ストローク)-T1-B	→P169

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	10.0	7.5	6.0	
	0.4	8.5	6.0	4.0	
	0.5	7.0	4.5	3.0	
	0.6	4.0	3.3	2.0	
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加
速度を変えた場合の数値です。

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

⚠
ご注意

(注1)

ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)

ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3)

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。

(注4)

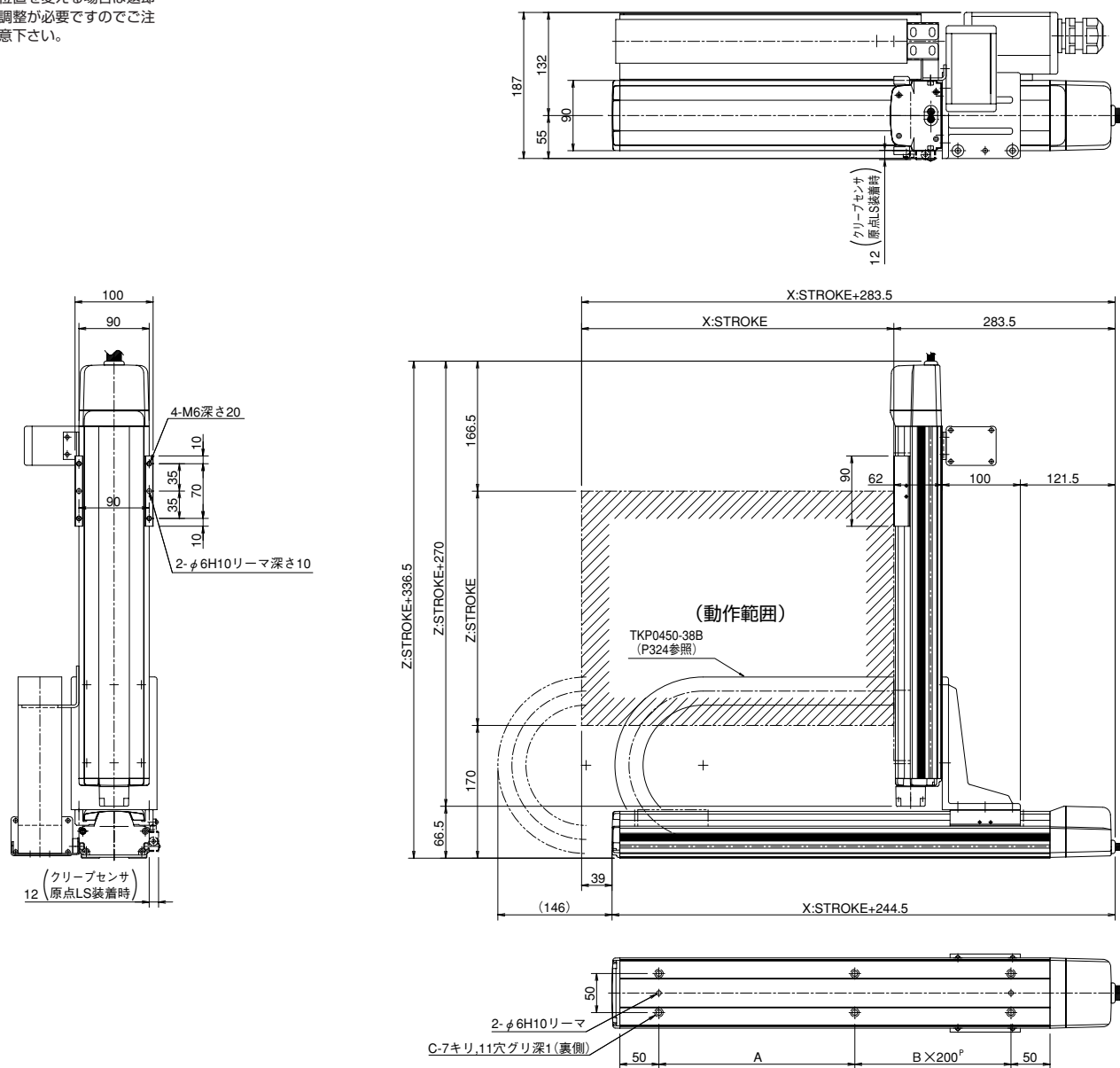
定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -ZAM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	100	200	300	400	500	600
A	151	251	151	251	151	251
B	0	0	1	1	2	2
C	4	4	6	6	8	8

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリープ
対
防滴
対応
直交
ロボット
スカ
ロボット
リニア
アク
チユ
エー
タ
超小
型電
動
アク
チユ
エー
タ
テー
ブル
トッ
プ
コン
トロ
ーラ
イン
ステ
ーシ
ョ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-Z1CH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XZタイプ

ストローク

X軸:200~800mm Z軸:100~400mm

可搬質量

8.5kg~5.5kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】

— Z1CH

— A

— 80AQLNM

— 40AQBL

— T1

— 5L

— CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアスー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/20mm
Z軸モータ出力/リード	100W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	—	1000	795	—
Z軸	500	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-MXM-□-100-20-(ストローク)-T1	→P170
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-10-(ストローク)-T1-B	→P175

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	8.5	7.5	6.5	5.5
	0.4	3.5	2.5	1.5	0.5
	0.5	0.5			
	0.6				
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。

(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。

(注3)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。

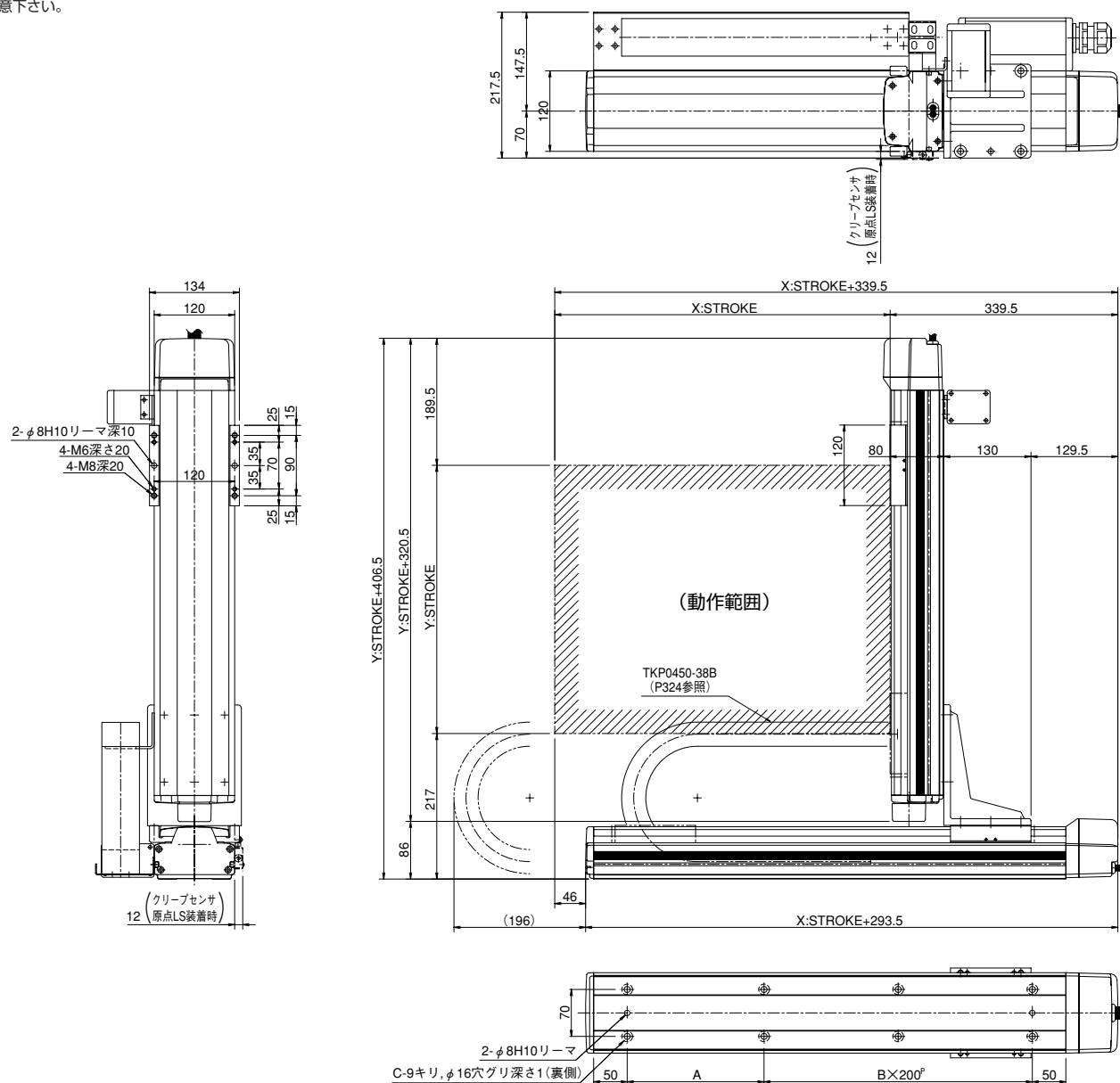
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -Z1CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリープ
対称
防滴
対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リニア
サーボ
アクチュエータ
超小型
電動
アクチュエータ
テーブル
トップ
アクチュエータ
コントローラ
インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-Z1CM

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z1CM

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XZタイプ

ストローク

X軸:200~800mm Z軸:100~400mm

可搬質量

19kg~12kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— Z1CM — A — 80AQLNM — 40AQBL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z1CM-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z1CM-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	100W/10mm
Z軸モータ出力/リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700	800
X軸	—	500	—	480	380
Z軸	250	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-MXM-□-100-10-(ストローク)-T1	→P170
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-T1-B	→P175

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	17.0	14.0	12.0
	0.4	18.5	14.0	11.0	9.0
	0.5	12.5	11.5	9.0	7.0
	0.6	8.5	7.5	6.5	5.0
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でX軸加速度を変えた場合の数値です。

⚠
ご注意

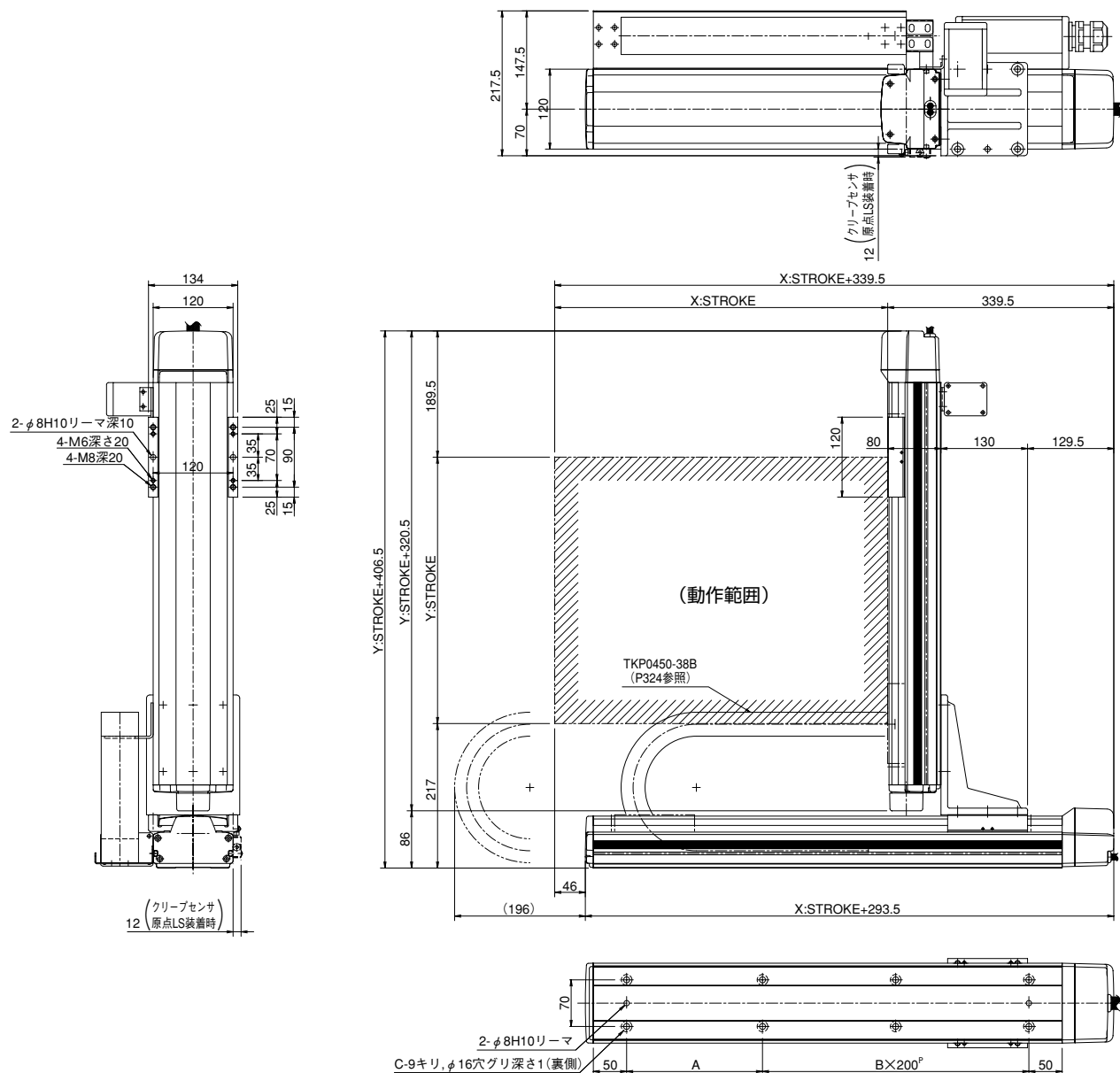
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-Z1CM-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

リローディング

インフォメーション

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシングダ

単軸ロボット

対応クリーンルーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-Z2CH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-Z2CH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ XZタイプ

ストローク X軸:200~800mm Z軸:100~400mm

可搬質量 19kg~11kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— Z2CH — A — 80AQLNM — 40AQBL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-Z2CH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-Z2CH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-Z2CH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700	800
X軸	—	1000	795	—
Z軸	500	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P171
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-T1-B	→P176

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4	16.3	13.0	10.0	8.0
	0.5	11.3	10.3	8.0	6.0
	0.6				
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

⚠
ご注意

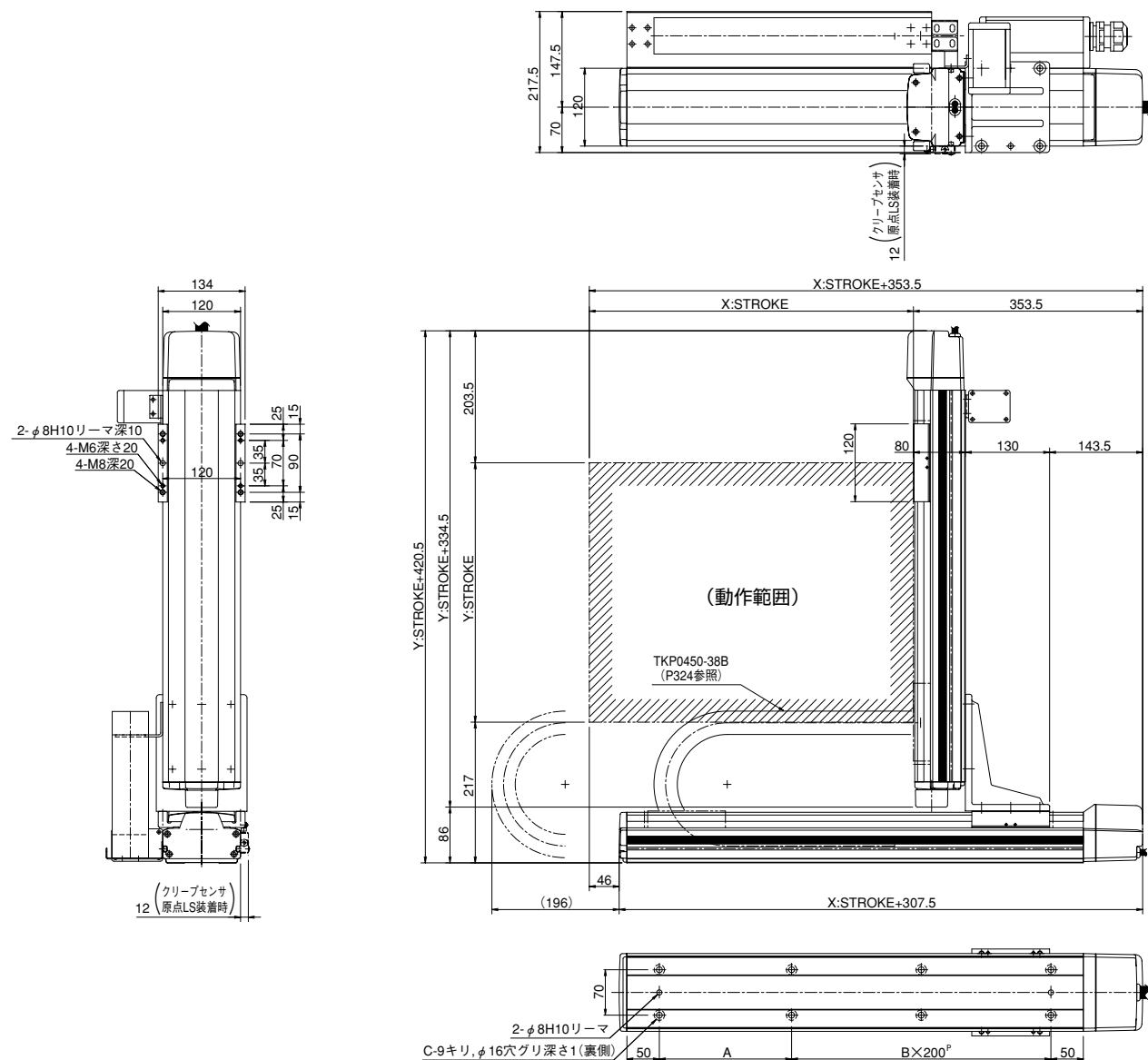
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-Z2CH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



×ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	104	204	104	204	104	204	104
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド	ロボシリンダ	単軸 ロボット
	対応	クリールーム
	防滴対応	
	ロボット	直交
	ロボット	スカラ
	リニアサーボ アクチュエータ	
	超小型電動 アクチュエータ	
	テーブルトップ アクチュエータ	
	コントローラ	
	インバータ	

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インフレーション

ICSA2

ICSA3

ICSA2-ZDH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZDH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

タイプ XZタイプ

ストローク X軸:800~2000mm Z軸:100~400mm

可搬質量 19kg~11kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — ZDH — A — 200AQLNM — 40AQBL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZDH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZDH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	80 : 800mm 200 : 2000mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~400	800~1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X軸	—	1000	950	800	700	600	550	500	450
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA]-MXMX-□-200-20-(ストローク)-T1	→P172
Z軸	ISA [ISPA]-MZM-□-200-10-(ストローク)-T1-B	→P176

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	19.0	16.0	13.0	11.0
	0.4				
	0.5				
	0.6				
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

⚠
ご注意

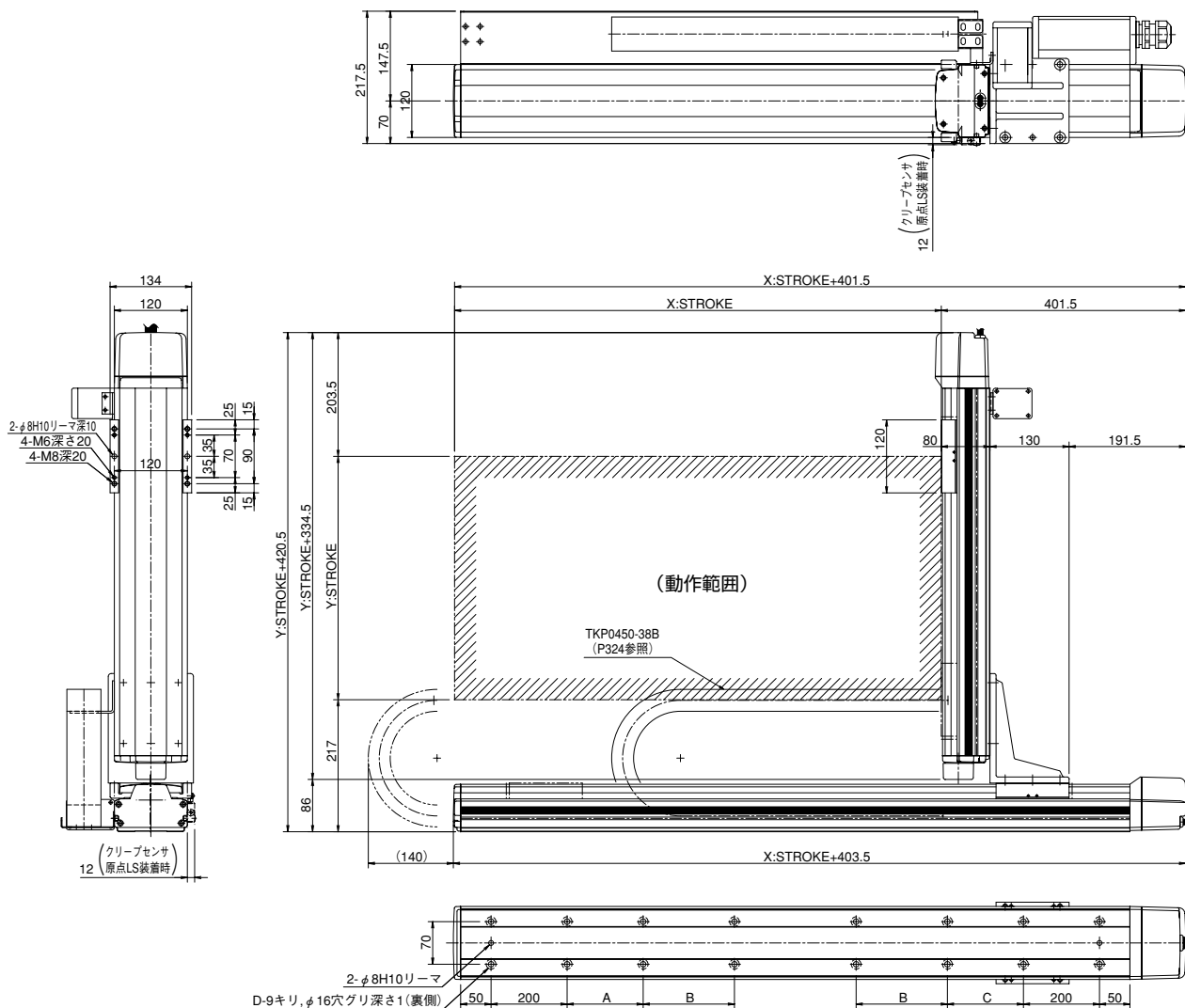
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -ZDH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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下さい。



Xストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インベントリ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-ZGH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

ICSPA2-ZGH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ(Z軸ベース固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

XZタイプ

ストローク

X軸:200~800mm Z軸:100~500mm

可搬質量

22kg~10kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— ZGH — A — 80AQLNM — 50AQL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZGH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZGH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	20 : 200mm 80 : 800mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Z軸モータ出力/リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~800
X軸	—	1000	—
Z軸	500	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXM-□-400-20-(ストローク)-T1	→P178
Z軸	ISA【ISPA】-LZM-□-400-10-(ストローク)-T1-B	→P186

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0
	0.4	20.0	16.0	12.0	9.0	6.0
	0.5	16.0	12.0	9.0	6.0	3.0
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

⚠
ご注意

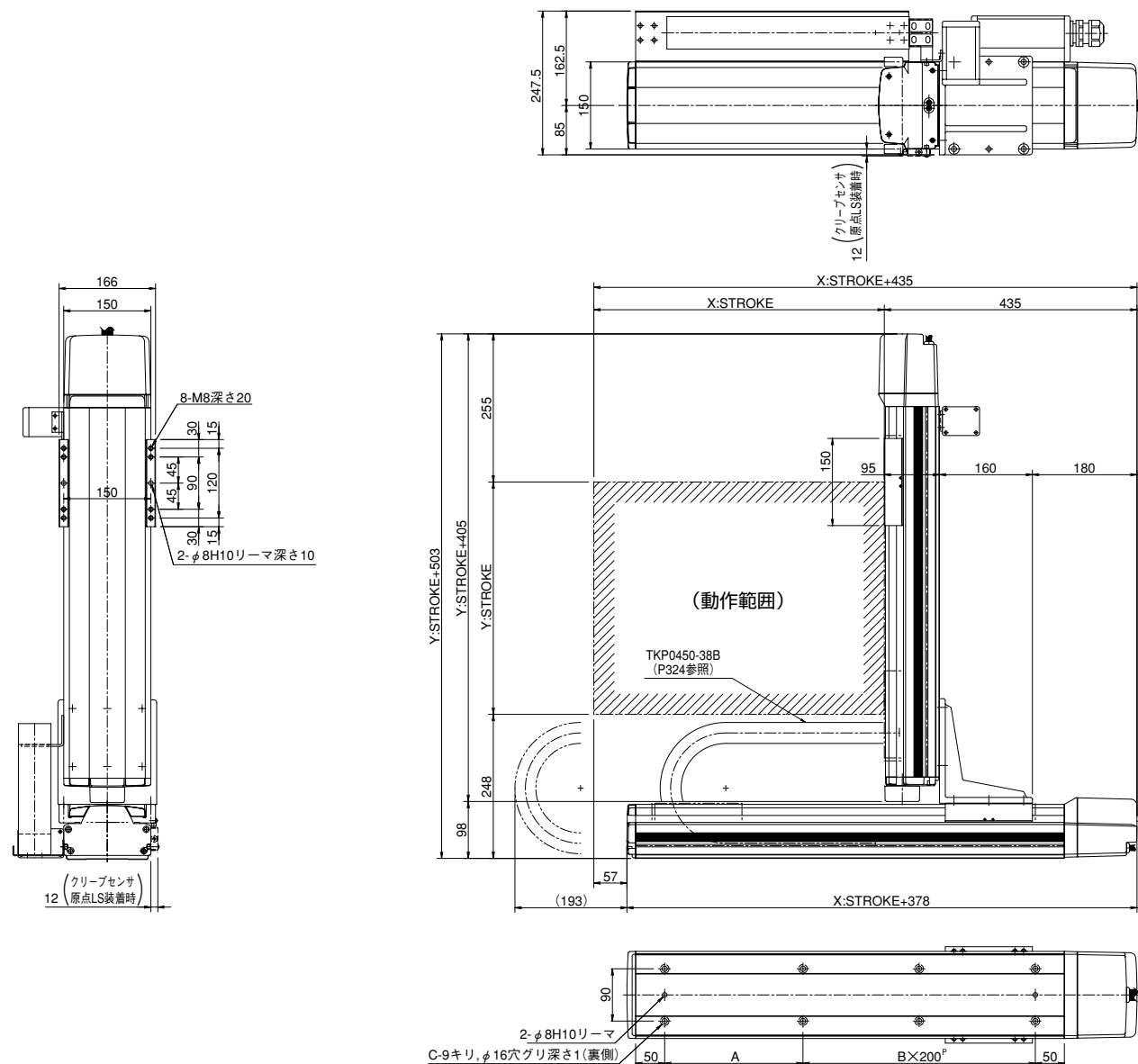
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -ZGH-CT (ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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ストローク	200	300	400	500	600	700	800
A	138	238	138	238	138	238	138
B	1	1	2	2	3	3	4
C	6	6	8	8	10	10	12

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
対
クリールム
防滴対応
直交
ロボット
スカラ
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インベナシラ

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-ZHH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

ICSPA2-ZHH

直交ロボット X-Z2軸組合せ XZ (Z軸ベース固定) タイプ

高精度仕様

タイプ XZタイプ

ストローク X軸:1000~2500mm Z軸:100~500mm

可搬質量 22kg~10kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2 [ICSPA2] — ZHH — A — 250AQLNM — 50AQL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-ZHH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-ZHH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	CT : ケーブルベア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	400W/20mm
Z軸モータ出力／リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~500	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	340
Z軸	500	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA [ISPA] -LXM□-400-20-(ストローク)-T1	→P180
Z軸	ISA [ISPA] -LZM□-400-10-(ストローク)-T1-B	→P186

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	22.0	18.0	16.0	12.0	10.0
	0.4					
	0.5					
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

⚠
ご注意

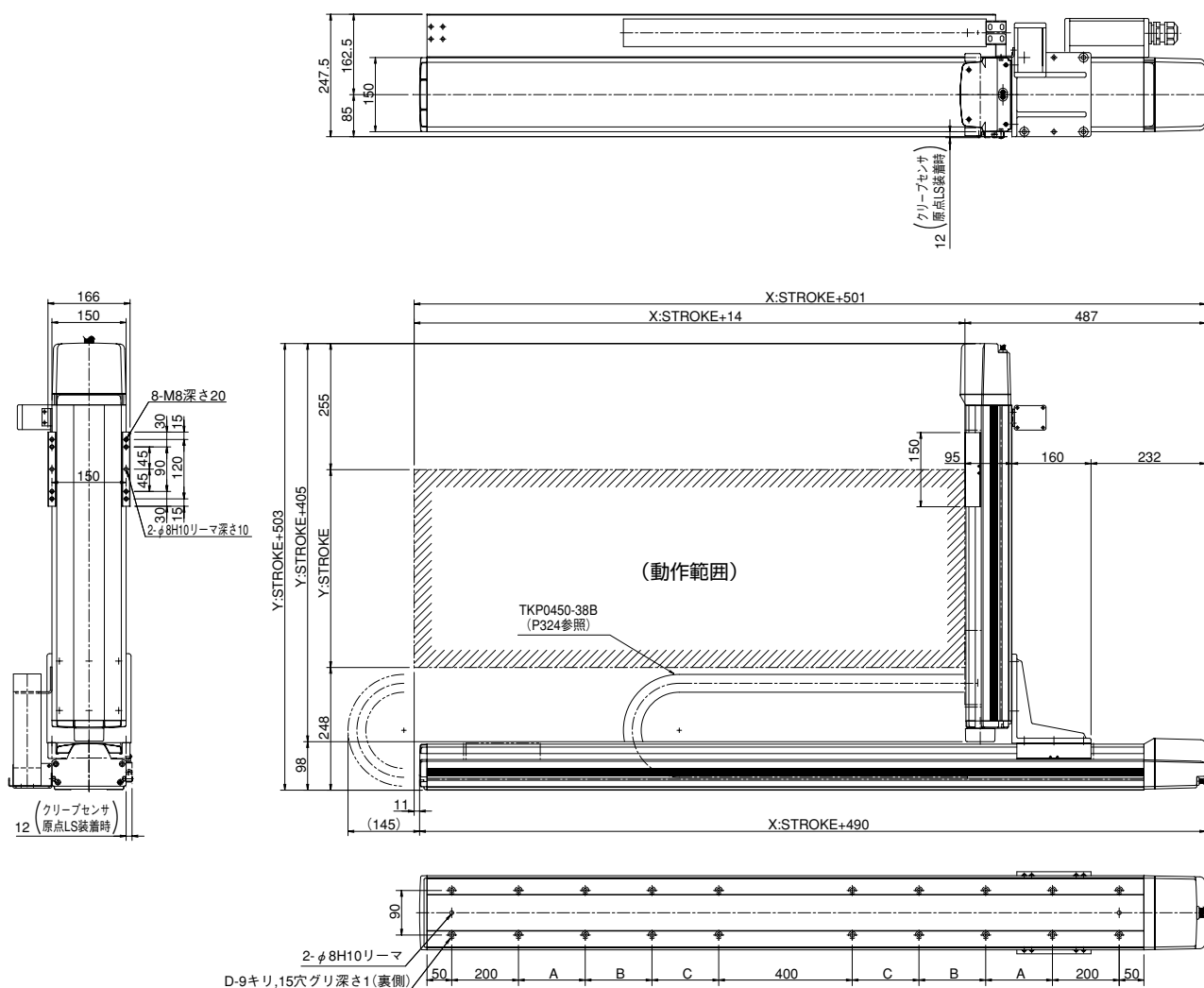
(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長
20mまで対応可能です。
(注3)ストロークが長くなると最高速度は低下しますのでご注意ください。
(注4)定格加速度は0.3Gです。加速度を上げると可搬質量は低下します。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-ZHH-CT(ケーブルベア仕様)

寸法図

※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をご指定下さい。又、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。



×ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
B	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
D	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカ
ロボ

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インフォメーション

ICSA2

ICSA3

商品ガイド

ロボシシダ

単軸ロボット

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インフレーション

ICSA2-YAH

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YAH

直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプYZタイプ

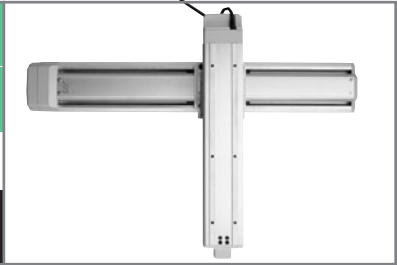
ストロークY軸:100~400mm Z軸:100~300mm

可搬質量3kg~1.6kg

型式項目シリーズタイプエンコーダ種類X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ケーブル長Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— YAH — A — 40AQLNM — 30AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容			
エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YAH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力／リード	60W/16mm
Z軸モータ出力／リード	60W/8mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400
Y軸	800	
Z軸	400	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA【ISPA】-SYM-□-60-16 (ストローク)-T1	→P168
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-8 (ストローク)-T1-B	→P169

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク		
		100	200	300
加 速 度	0.3	3.0	2.3	1.6
	0.4	2.5	1.8	1.1
	0.5	1.0	0.3	
	0.6			
	0.7			
	0.8			
	0.9			
	1.0			

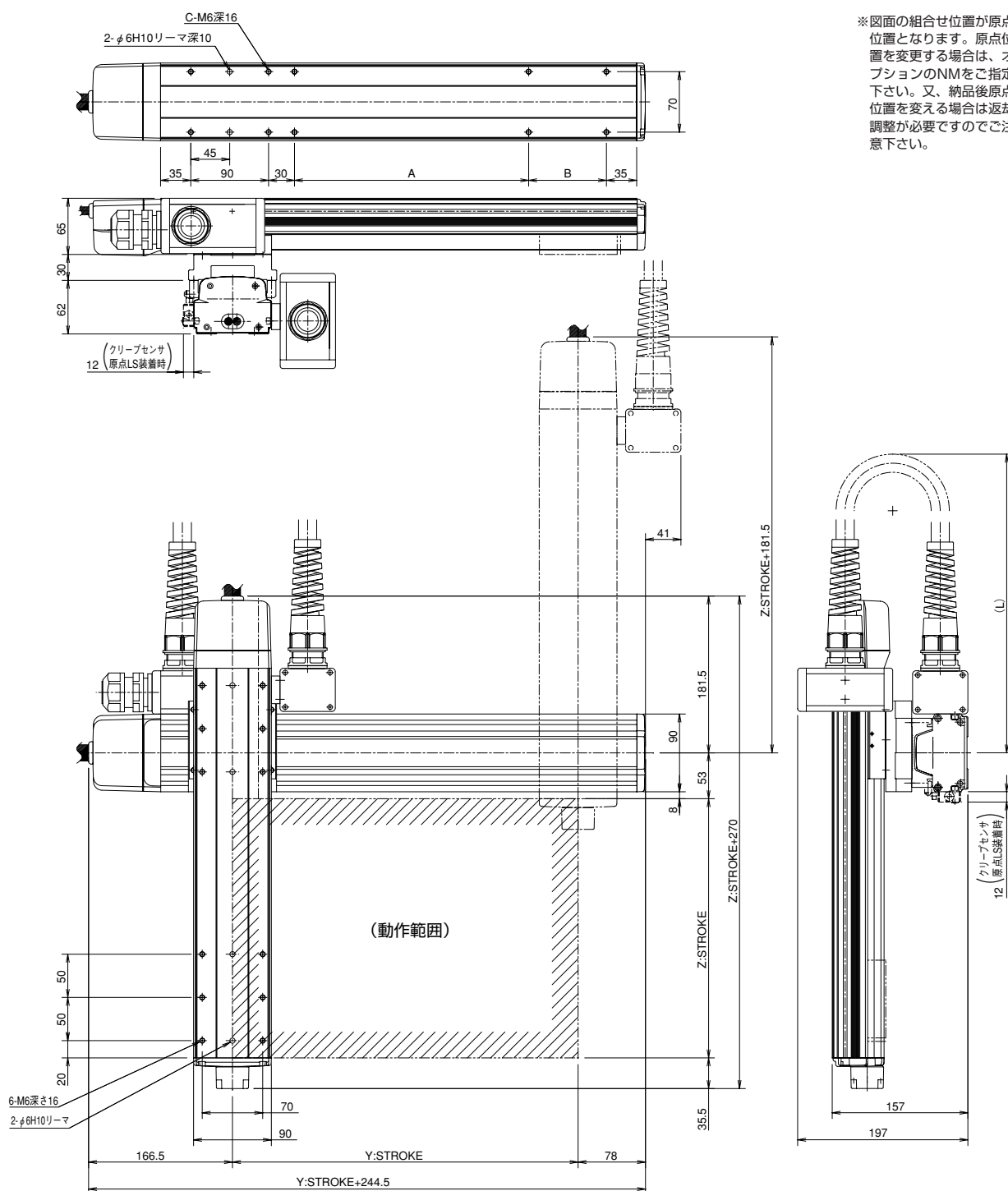
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -YAH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



L寸法				
Zst\Yst	100	200	300	400
100	450	500	550	600
200	550	600	650	700
300	650	700	750	800

Yストローク	100	200	300	400
A	61	71	171	271
B	—	90	90	90
C	8	10	10	10

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボットクリープ
対応防滴
対応直交
ロボットスカラ
ロボットリアサーボ
アクチュエータ超小型電動
アクチュエータテーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

イメージング

ICSA2

ICSA3

ICSA2-YAM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YAM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプYZタイプ

ストロークY軸:100~400mm Z軸:100~300mm

可搬質量11kg~9.6kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— YAM — A — 40AQLNM — 30AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YAM-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YAM-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 30 : 300mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力／リード	60W/8mm
Z軸モータ出力／リード	60W/4mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100~300	400
Y軸	400	
Z軸	200	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA【ISPA】-SYM-□-60-8-(ストローク)-T1	→P168
Z軸	ISA【ISPA】-SZM-□-60-4 (ストローク)-T1-B	→P169

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	
加 速 度	0.3	11.0	10.3	9.6	
	0.4	11.0	10.3	9.6	
	0.5	9.0	8.3	7.6	
	0.6	6.0	5.3	4.6	
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加
速度を変えた場合の数値です。

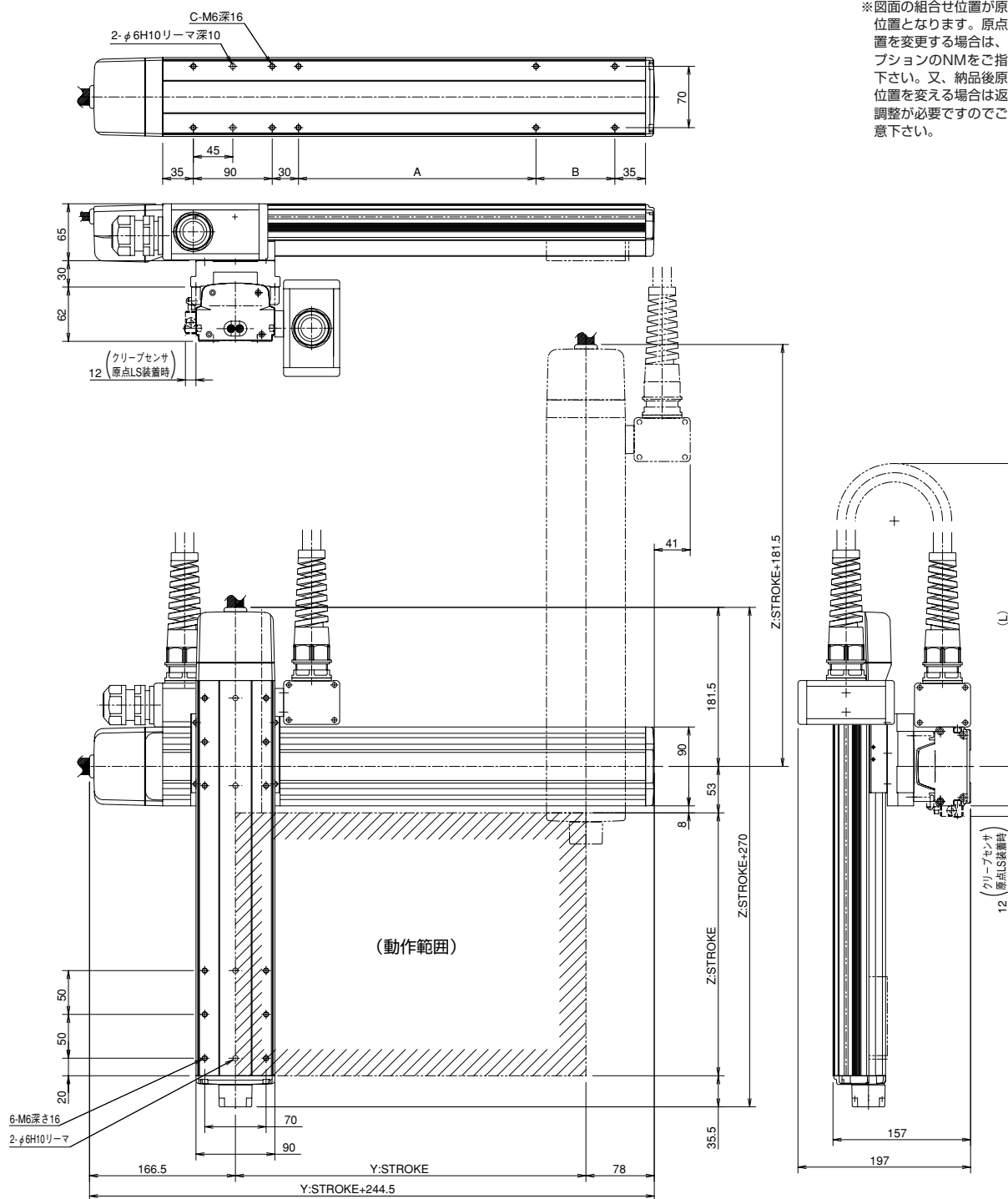
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2【ICSPA2】-YAM-SC（自立ケーブル仕様）

寸法図



※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をご指定下さい。又、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。

L寸法				
Zst\Yst	100	200	300	400
100	450	500	550	600
200	550	600	650	700
300	650	700	750	800

YSTローク	100	200	300	400
A	61	71	171	271
B	—	90	90	90
C	8	10	10	10

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

マイクロリー

インフォメーション

ICSA2

ICSA3

ICSA2-YCH

直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YCH

直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ

YZタイプ

ストローク

Y軸:200~700mm Z軸:100~400mm

可搬質量

11.9kg~8.9kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— YCH — A — 70AQLNM—40AQBL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①~④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm
Z軸モータ出力/リード	200W/10mm

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P174
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-200-10-(ストローク)-T1-B	→P176

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	11.9	10.9	9.9	8.9
	0.4	9.2	8.2	7.2	6.2
	0.5	7.9	6.9	5.9	4.9
	0.6				
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~700
Y軸	—	1000	
Z軸	500		—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

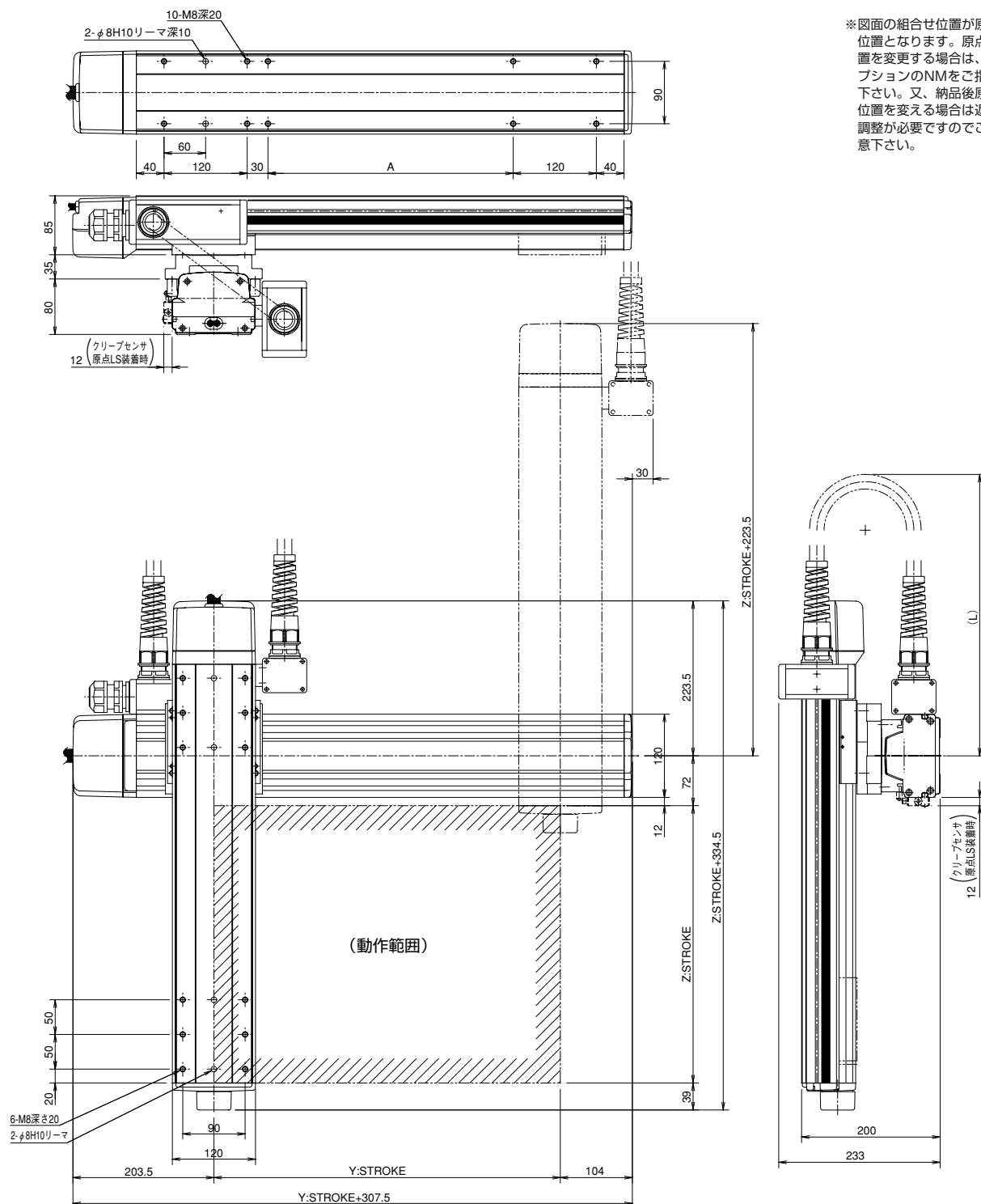
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2]-YCH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



寸法						
Zst\Yst	200	300	400	500	600	700
100	500	550	600	650	700	750
200	600	650	700	750	800	850
300	700	750	800	850	900	950
400	800	850	900	950	1000	1050

Yストローク	200	300	400	500	600	700
A	54	154	254	354	454	554

商品ガイド
 ロボシシタ
 単軸
 ロボット
 クリールーム
 対応
 防滴対応
 直交
 ロボット
 スカラ
 ロボット
 リニアサーボ
 アクチュエータ
 超小型電動
 アクチュエータ
 テーブルトップ
 アクチュエータ
 コントローラ
 イマジン

ICSA2

ICSA3

ICSA2-YCM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YCM 直交ロボット Y-Z2軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプYZタイプ

ストロークY軸:200~700mm Z軸:100~400mm

可搬質量13.1kg~10.1kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— YCM — A — 70AQLNM — 40AQBL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YCH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YCH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 40 : 400mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
Y軸モータ出力／リード	100W/10mm
Z軸モータ出力／リード	100W/5mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~400	500~600	700
Y軸	—	500	480	—
Z軸	250	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA【ISPA】-MYM-□-100-10-(ストローク)-T1	→P173
Z軸	ISA【ISPA】-MZM-□-100-5-(ストローク)-T1-B	→P175

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク			
		100	200	300	400
加 速 度	0.3	13.1	12.1	11.1	10.1
	0.4	13.1	12.1	11.1	10.1
	0.5	13.1	12.1	11.1	10.1
	0.6	10.1	9.1	8.1	7.1
	0.7				
	0.8				
	0.9				
	1.0				

※ 上記可搬質量は、Z軸加速度0.15G固定でY軸加速度を変えた
場合の数値です。

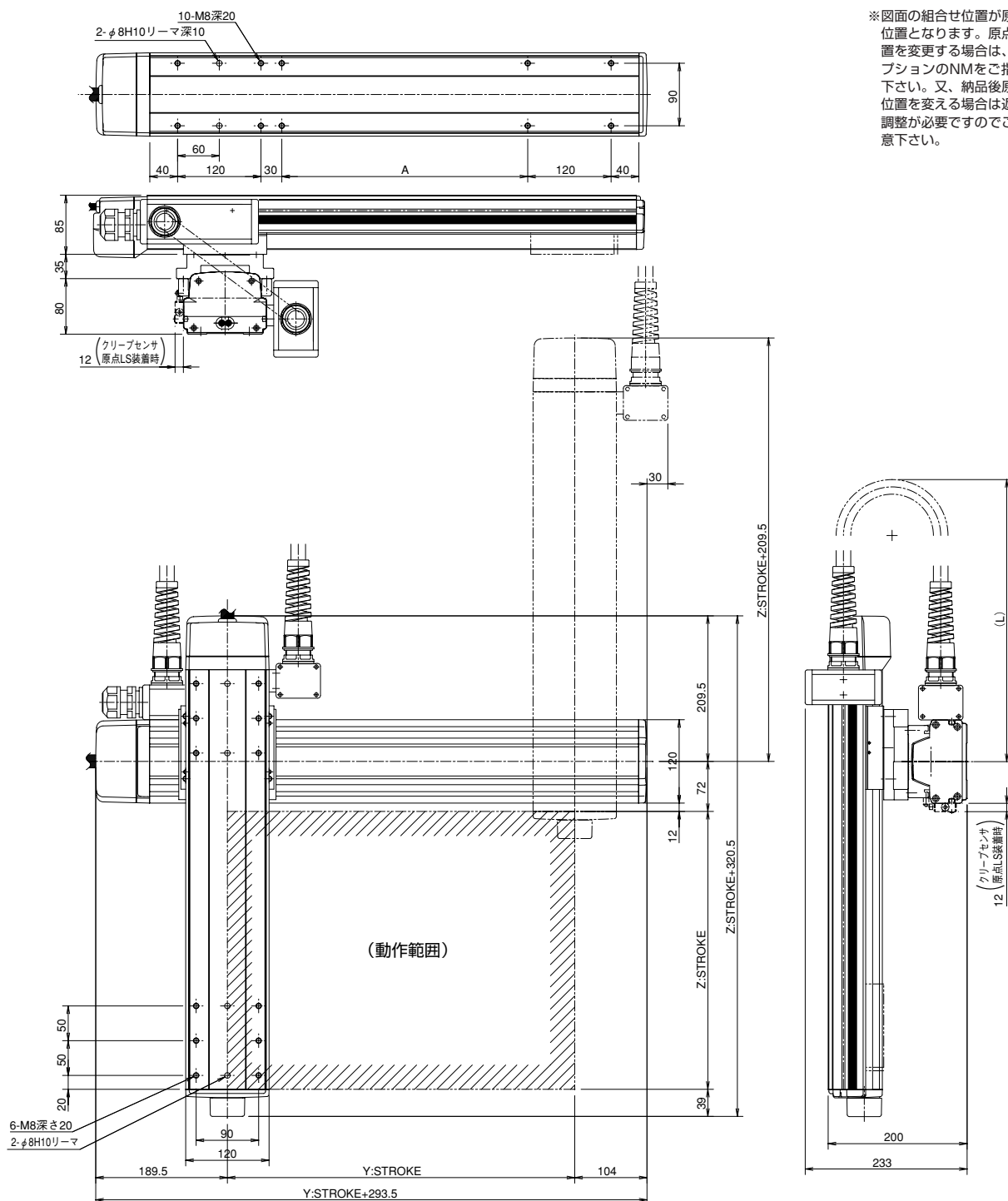
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -YCM-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



		L寸法					
Zst\Yst		200	300	400	500	600	700
100		500	550	600	650	700	750
200		600	650	700	750	800	850
300		700	750	800	850	900	950
400		800	850	900	950	1000	1050
Yストローク		200	300	400	500	600	700
A		54	154	254	354	454	554

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリープ
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-YGH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

ICSPA2-YGH 直交ロボット Y-Z軸組合せ YZ(Z軸スライダ固定)タイプ

高精度仕様

タイプ YZタイプ

ストローク Y軸:200~700mm Z軸:100~500mm

可搬質量 27kg~20.7kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

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

ケーブル長

Z軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— YGH — A — 70AQLNM — 50AQL — T1 — 5L — SC

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。

型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-YGH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-YGH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。



型式内記号説明

番号	内容	表記
①	Y軸ストローク (注1)	20 : 200mm 70 : 700mm
②	Z軸ストローク (注1)	10 : 100mm 50 : 500mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Z軸ケーブル配線	SC : 自立ケーブル

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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
なげてご記入下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	400W/20mm
Y軸モータ出力／リード	400W/10mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	100	200~500	600~700
Y軸	—	1000	—
Z軸	500	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
Y軸	ISA【ISPA】-LYM□-400-20-(ストローク)-T1	→P184
Z軸	ISA【ISPA】-LZM□-400-10-(ストローク)-T1-B	→P186

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)かI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Z軸ストローク				
		100	200	300	400	500
加 速 度	0.3	27.0	25.5	23.9	22.3	20.7
	0.4	20.1	18.6	17.0	15.4	13.8
	0.5	15.6	14.1	12.5	10.9	9.3
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

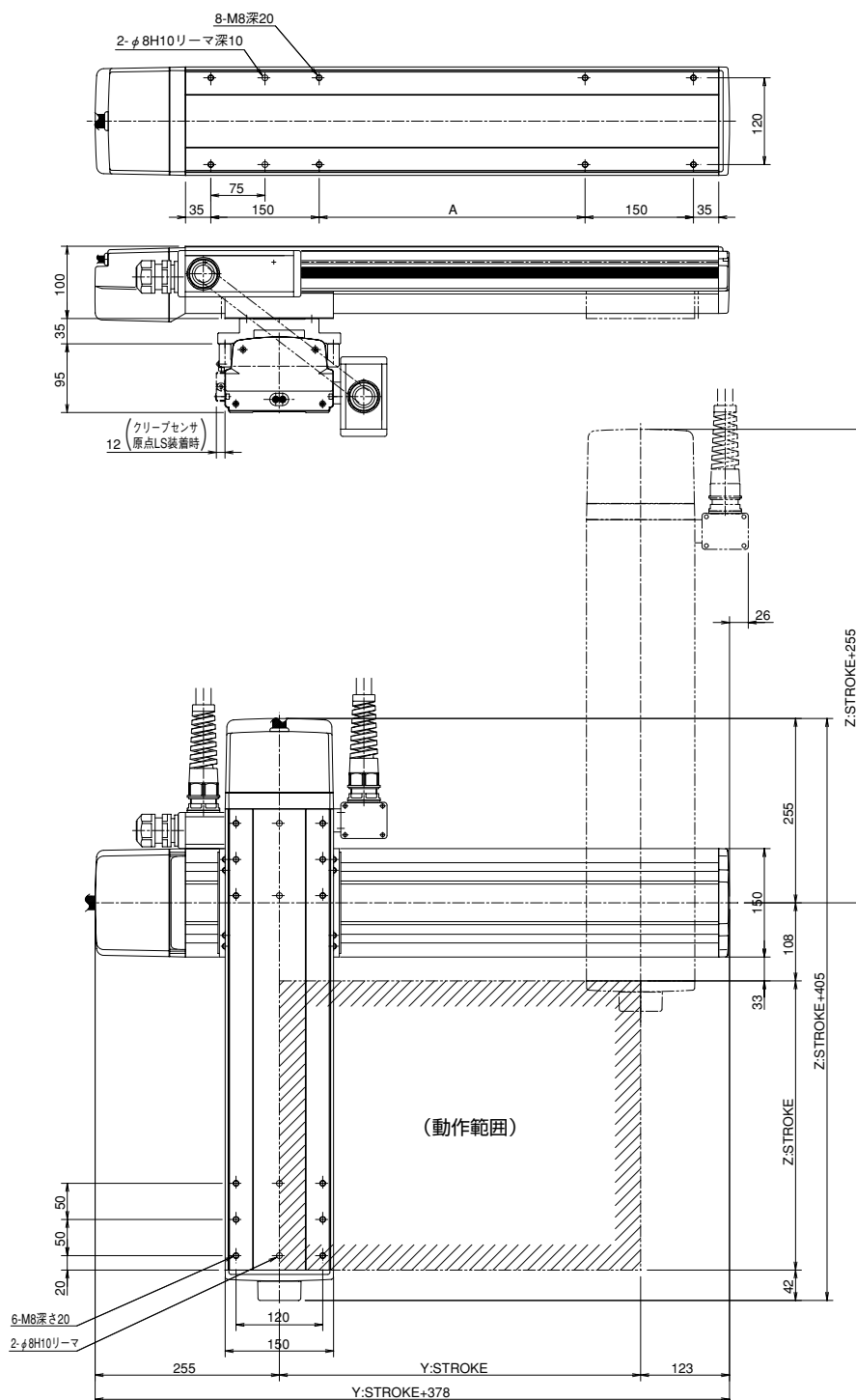
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

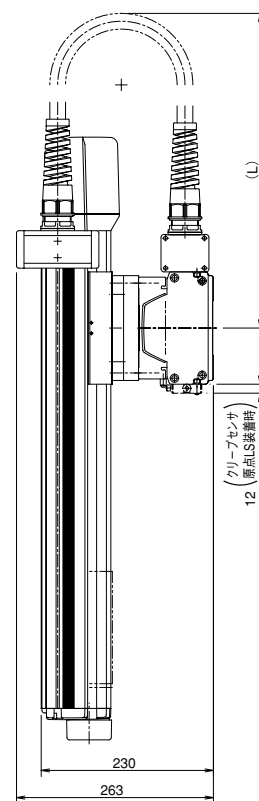
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -YGH-SC (自立ケーブル仕様)

寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



寸法							
Zst\Yst	200	300	400	500	600	700	
100	500	550	600	650	700	750	
200	600	650	700	750	800	850	
300	700	750	800	850	900	950	
400	800	850	900	950	1000	1050	
500	900	950	1000	1050	1100	1150	

Yストローク	200	300	400	500	600	700	
A	68	168	268	368	468	568	

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
ロボット
クリープ
対応
防滴
対応
直交
ロボット
スカ
ラ
ロボット
リア
サーボ
アク
チユ
エー
タ
超小
型電
動
アク
チユ
エー
タ
テー
ブル
トッ
プ
アク
チユ
エー
タ
コン
トラ
ロー
ア
イ
ン
ス
テ
ー
シ
ン

ICSA2

ICSA3

ICSA2-G1JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

ICSPA2-G1JH 直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

高精度仕様

タイプ XYGタイプ

ストローク X軸:1000~2500mm Y軸:500~700mm

可搬質量 40kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例) ICSA2【ICSPA2】— G1JH — A — 250AQLLN — 70AQL — T1 — 5L — CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G1JH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-G1JH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	50 : 500mm 70 : 700mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力／リード	400W/20mm
Y軸モータ出力／リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)-T1	→P182
Y軸	ISA【ISPA】-MXM-□-200-20-(ストローク)-T1	→P171

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

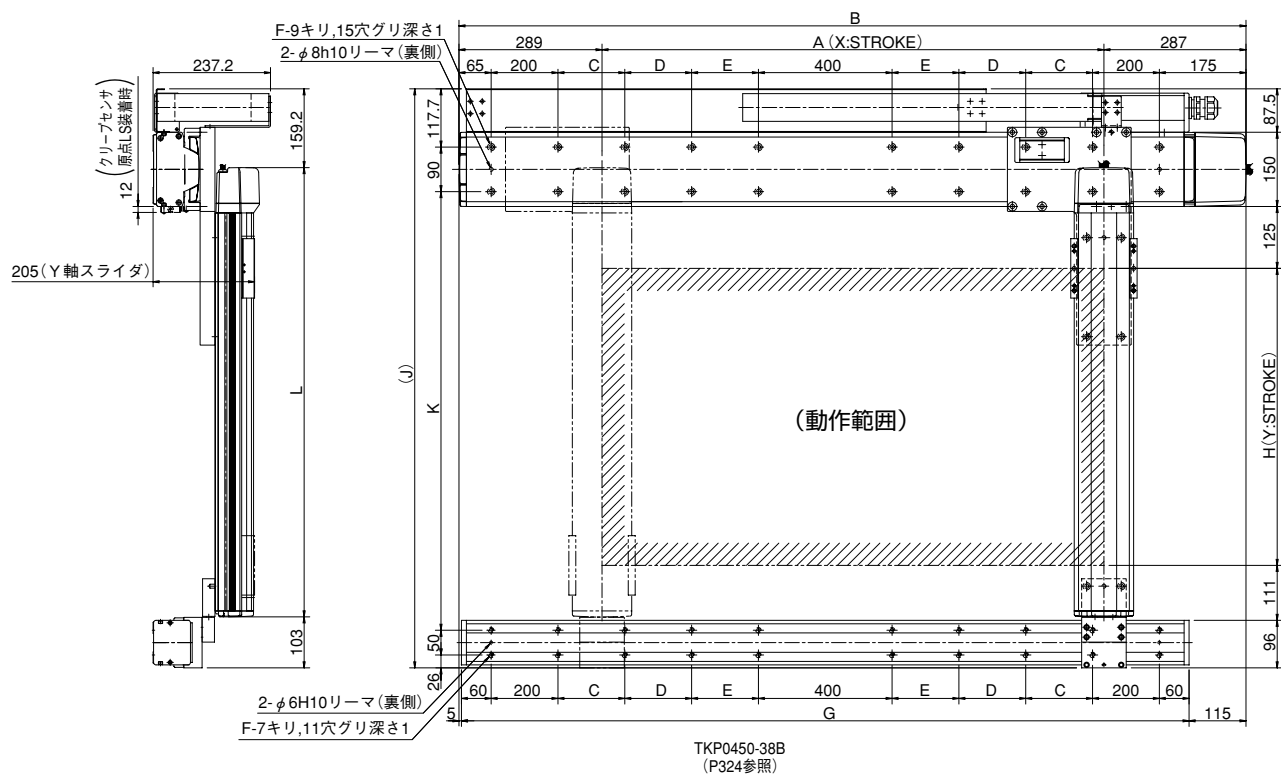
		Y軸ストローク		
		500	600	700
加速度	0.3	40.0	40.0	40.0
	0.4			
	0.5			
	0.6			
	0.7			
	0.8			
	0.9			
	1.0			

 ご注意	(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。 (注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。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。 (注3)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。 (注4)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。
---------	---

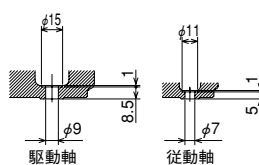
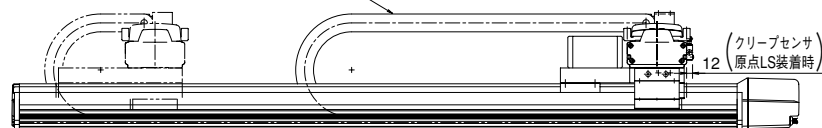
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -G1 JH-CT (ケーブルベア仕様)

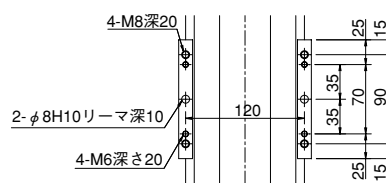
寸法図



※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をご指定下さい。又、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。



X軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

	500	600	700
H	500	600	700
J	1069.7	1169.7	1269.7
K	786	886	986
L	807.5	907.5	1007.5

※組合せ出荷時、架台が必要です(別途)。

X軸寸法

	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット対
クリールム

防滴対応

直交
ロボットスカラ
ロボットリニアサーボ
アクチュエータ超小型電動
アクチュエータテーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インバータ

ICSA2

ICSA3

ICSA2-G2JH

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

ICSPA2-G2JH

直交ロボット X-Y2軸組合せ XYG(Y軸ガントリ)タイプ

高精度仕様

タイプ

XYGタイプ

ストローク

X軸:1000~2500mm Y軸:800~1200mm

可搬質量

40kg

型式項目

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

X軸ストローク・オプション

Y軸ストローク・オプション

適応コントローラ

ケーブル長

Y軸ケーブル配線

(例)

ICSA2【ICSPA2】

—

G2JH

—

A

—

250AQLLN

—

120AQL

—

T1

—

5L

—

CT

※型式項目の内容は325ページをご参照下さい。



型式内容

エンコーダ種類	XY組合せ方向	精度仕様	型式
アブソ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-A-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-A-①-②-T1-③-④
インクリ	—	標準仕様	ICSA2-G2JH-I-①-②-T1-③-④
		高精度仕様	ICSPA2-G2JH-I-①-②-T1-③-④

※XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

型式内記号説明

番号	内容	表記
①	X軸ストローク (注1)	100 : 1000mm 250 : 2500mm
②	Y軸ストローク (注1)	80 : 800mm 120 : 1200mm
③	ケーブル長 (注2)	3L : 3m 5L : 5m □L : □m
④	Y軸ケーブル配線	CT : ケーブルペア

※上記は左記型式内の①～④の内容を表しています。

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。
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下さい。

名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P488
ブレーキ	B	→P488
クリーブセンサ	C	→P488
原点リミットスイッチ	L	→P488
原点逆仕様	NM	→P488
ボール保持機構付ガイド	RT	→P488

共通仕様 ※【 】内は高精度仕様となります。

駆動方式	ボールネジ 転造C10【転造C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
バックラッシ	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベースー体型
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
X軸モータ出力/リード	400W/20mm
Y軸モータ出力/リード	200W/20mm

ストローク別最高速度(mm/s) (注3)

	800~1200	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500
X軸	—	1000	950	830	740	650	590	540	300
Y軸	1000	—	—	—	—	—	—	—	—

適応コントローラ仕様

P487のシステム構成をご参照下さい。

軸構成 ※【 】内は高精度仕様となります。

軸名称	型式	参照頁
X軸	ISA【ISPA】-LXUWX-□-400-20-(ストローク)-T1	→P182
Y軸	ISA【ISPA】-MXMX-□-200-20-(ストローク)-T1	→P172

※上記型式の□にはエンコーダ種類 A(アブソ)がI(インクリ)が入ります。

加速度別可搬質量(kg) (注4)

		Y軸ストローク				
		800	900	1000	1100	1200
加速度	0.3	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
	0.4					
	0.5					
	0.6					
	0.7					
	0.8					
	0.9					
	1.0					

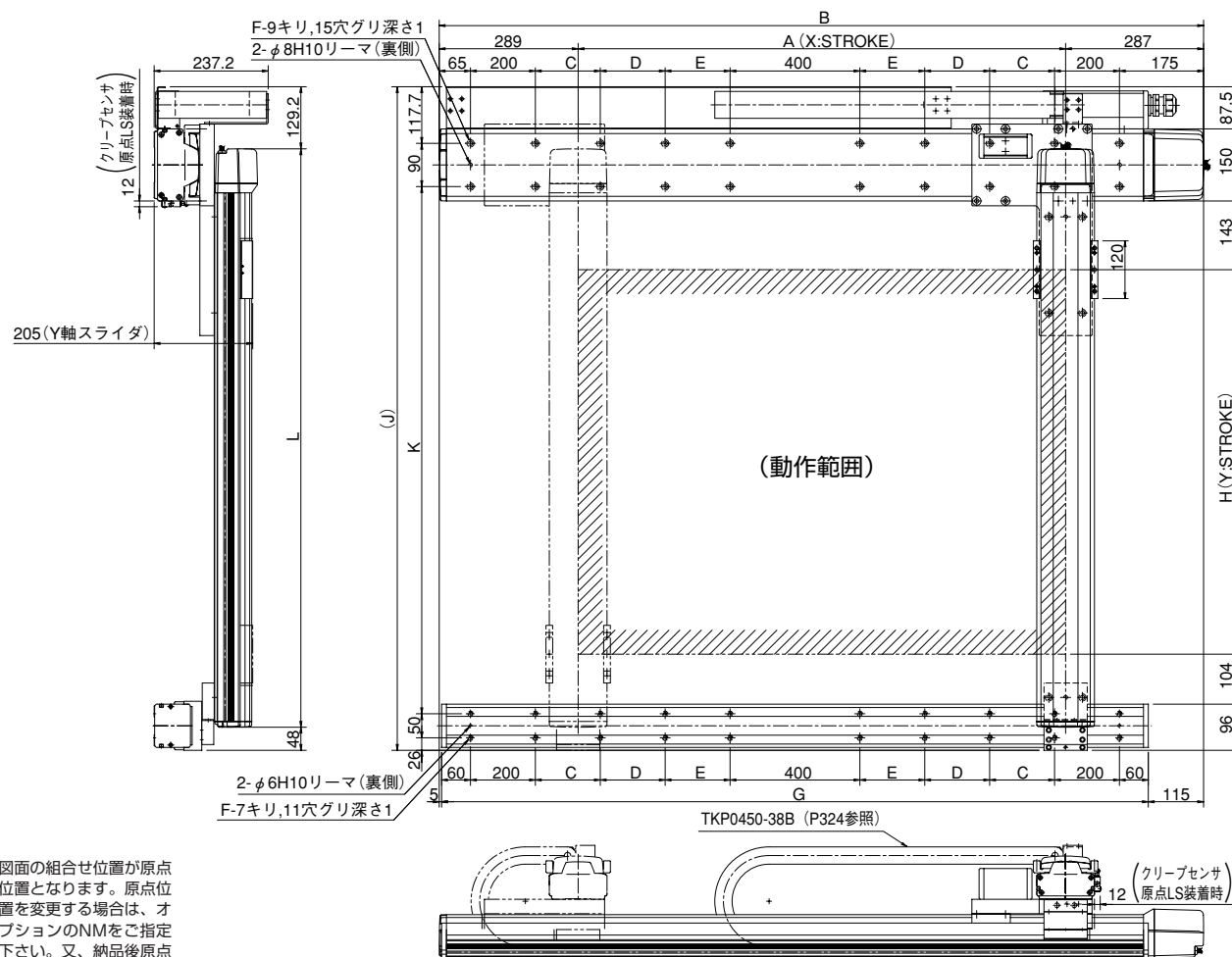
⚠
ご注意

(注1)ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記となります。
(注2)ケーブル長は、X軸コネクタボックスからコントローラまでの長さです。
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。
(注3)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。
(注4)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。

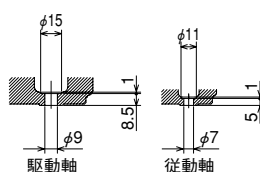
※その他注意事項は323ページをご参照下さい。

ICSA2 [ICSPA2] -G2JH-CT (ケーブルベア仕様)

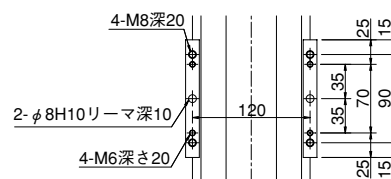
寸法図



※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をご指定下さい。又、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下さい。



X軸ベース取付け部詳細



Y軸スライダ部詳細

Y軸寸法

	800	900	1000	1100	1200
H	800	900	1000	1100	1200
J	1380.7	1480.7	1580.7	1680.7	1780.7
K	1097	1197	1297	1397	1497
L	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5

※組合せ出荷時、架台が必要です (別途)。

X軸寸法

	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
C	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
F	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
G	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670	2770	2870	2970

商品ガイド

ロボシシタ

単軸
ロボットクリーン
対応防滴
対応直交
ロボットスカ
ロボットリニア
アクチュエータ超小型
電動
アクチュエータテーブル
アクチュエータコン
ローライン
モーター

ICSA2

ICSA3



www.iai-robot.co.jp

株式会社 **アイエイアイ**

お問合せ ☎ TEL:0120-119-480

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。