

ICSA3-BA MB1

ICSPA3-BA MB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 100-600mm Y-Achse: 100-400mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung13 kg ~ 1.7 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BA1MB1M-

A

-

60AQL

-

40AQL

-

30BL

-

T1

-

5L

-

SC-SC

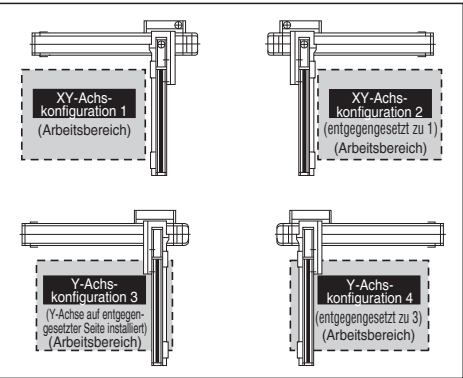
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

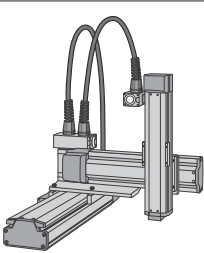
Konfiguration



Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-8-(Hub)-T1	15
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-□-60-8-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BA□MB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BA□MB1H

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			2.9
	200	3.0			2.3
	300	3.0			1.7

BA□MB1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	6.0			2.9
	200	6.0			2.3
	300	6.0		5.7	1.7

BA□MB1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	13.0	11.4	6.9	2.9
	200	12.4	10.8	6.3	2.3
	300	11.8	10.2	5.7	1.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BA□MB1H

		Hub					
		100	200	300	400	500	600
X-Achse		400					
Y-Achse		400					
Z-Achse		800		-	-	-	-

BA□MB1M

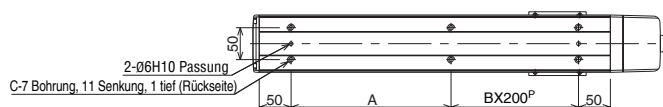
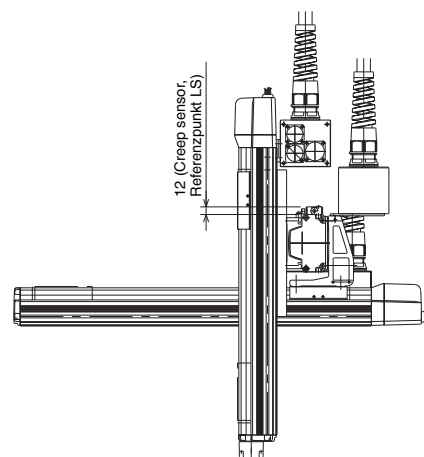
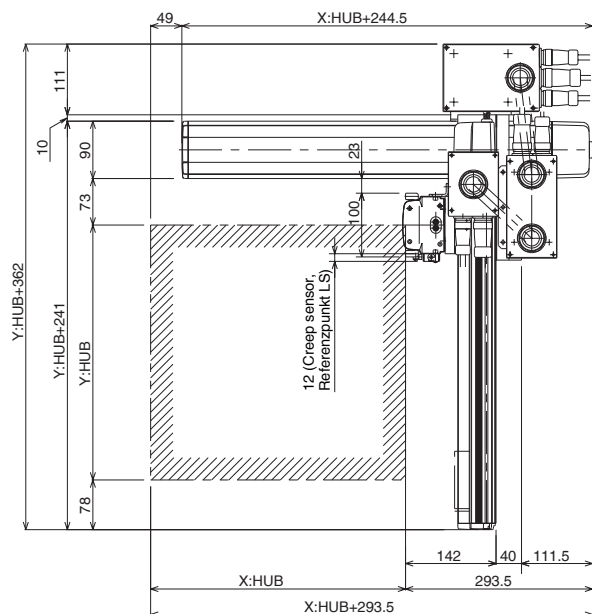
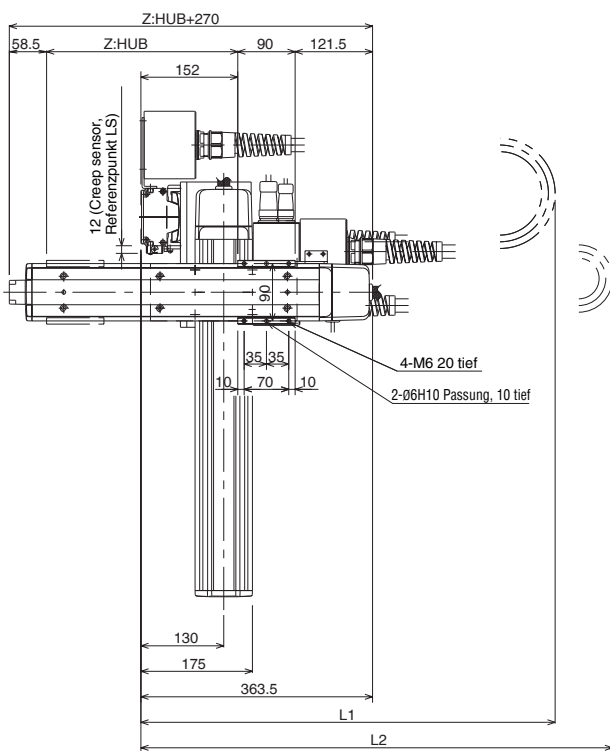
		Hub					
		100	200	300	400	500	600
X-Achse		400					
Y-Achse		400					
Z-Achse		400		-	-	-	-

BA□MB1L

		Hub					
		100	200	300	400	500	600
X-Achse		400					
Y-Achse		400					
Z-Achse		200		-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	100	200	300	400	500	600
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400
L2	(590)	(640)	(690)	(740)

ICSA3-BBHB1

ICSPA3-BBHB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsendrundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-400mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung7.1 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

ICSA3
(Beispiel)

ICSPA3

BB1HB1M

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

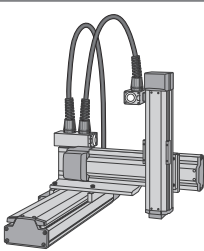
T1

-

5L

-

SC-SC



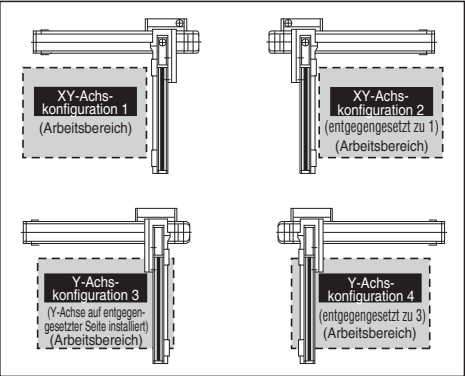
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BB□HB1H

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

BB□HB1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	6.0			5.9
	200	6.0			5.3
	300	5.6		5.4	4.7

BB□HB1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	7.1	6.9		6.2
	200	6.1	5.9		5.2
	300	5.6	5.4	4.7	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BB□HB1H

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	800			-	-	-	-	-	-
Z-Achse	800	-	-	-	-	-	-	-	-

BB□HB1M

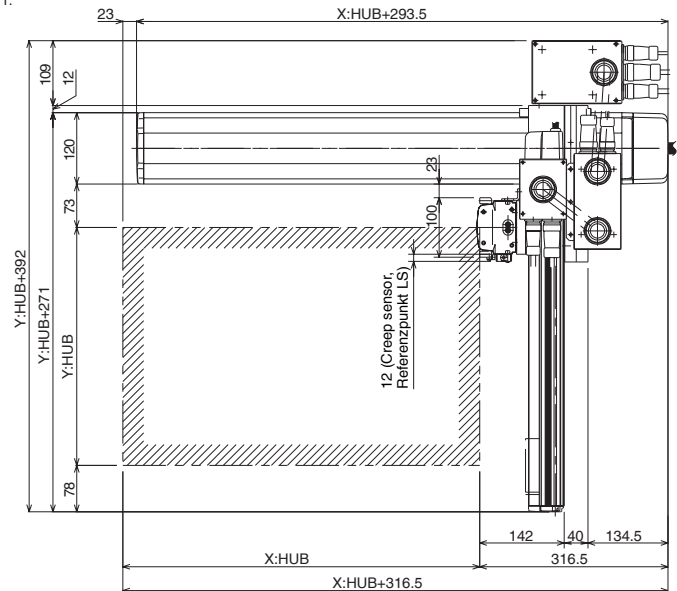
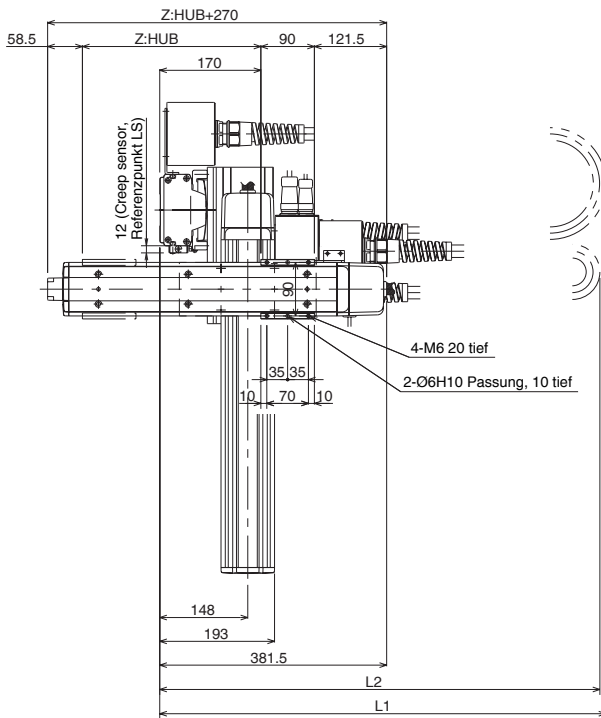
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	800			-	-	-	-	-	-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-

BB□HB1L

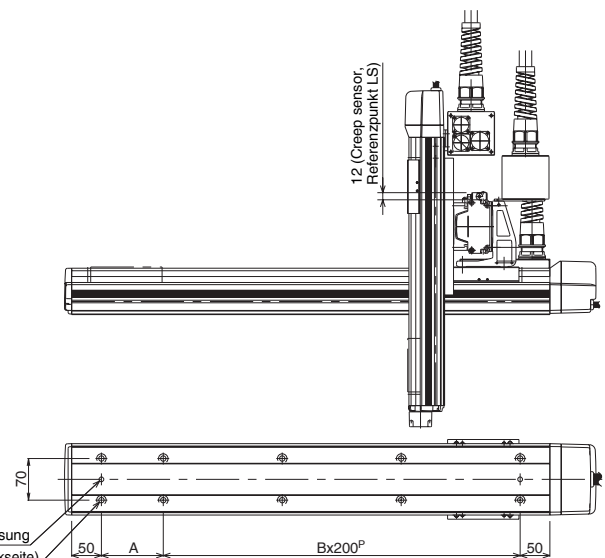
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	800			-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

2-Ø8H10 Passung
C-9 Bohrung, Ø16 Senkung, 1 tief (Rückseite)

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

* [1] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Erklärung des Modellcodes

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
 *2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
 Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

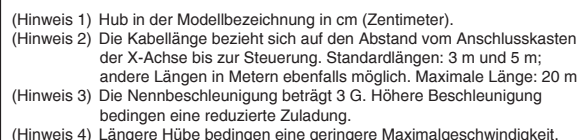
Allgemeine Parameter

* [1 gilt für die Hochpräzisionsversion.

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Einzusetzende Steuerungs

Systemaufbau, Seite 65.



* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BB□MB1H

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	3.0			
	300	3.0			

BB□MB1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	6.0			
	200	6.0			
	300	6.0			

BB□MB1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	14.0			
	200	14.0			
	300	14.0			

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BB□MB1H

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500				480	380		
Y-Achse		400		-	-	-	-	-	-
Z-Achse		800	-	-	-	-	-	-	-

BB□MB1M

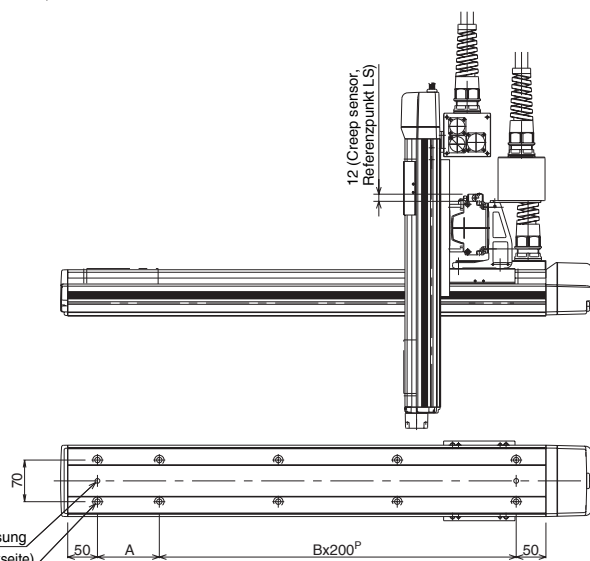
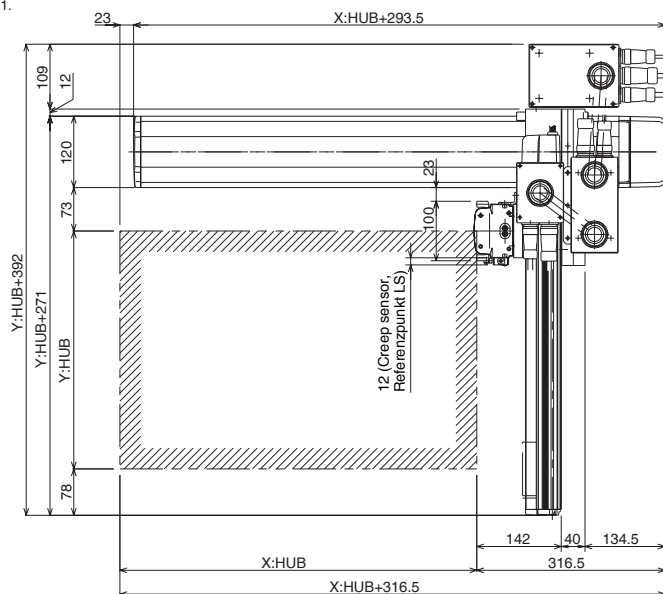
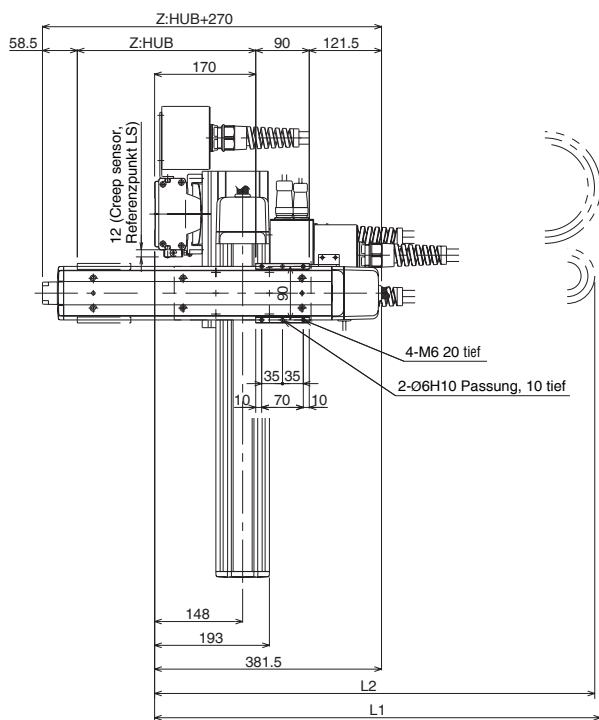
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500				480	380		
Y-Achse		400		-	-	-	-	-	-
Z-Achse		400	-	-	-	-	-	-	-

BB□MB1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500				480	380		
Y-Achse		400		-	-	-	-	-	-
Z-Achse		200	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400
L2	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BB

MB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

ICSPA3-BB

MB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-400mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung

15.9 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

ICSA3
(ICSPA3)

BB1MB2M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

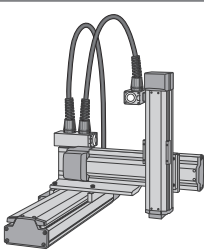
T1

-

5L

-

SC-SC

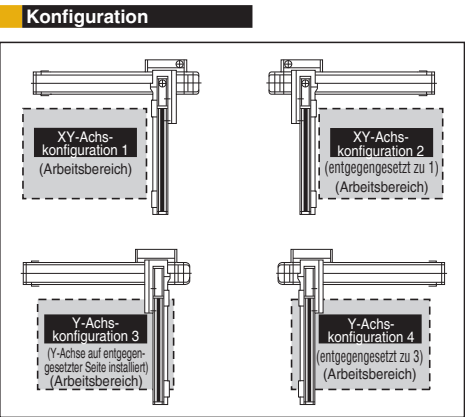


* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Achsenkonfiguration

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-[]-60-8-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.5			
	200	3.5			
	300	3.5			
	400	3.5			

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	9.0			
	200	9.0			
	300	9.0			
	400	9.0			

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	15.9			12.7
	200	14.6			11.4
	300	13.8			10.6
	400	12.8			9.6

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

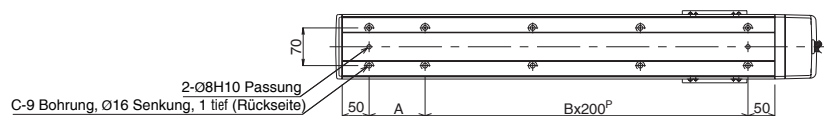
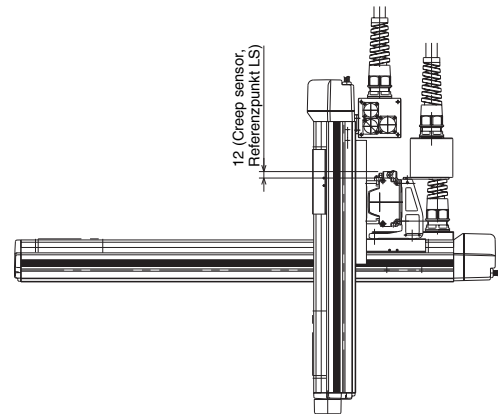
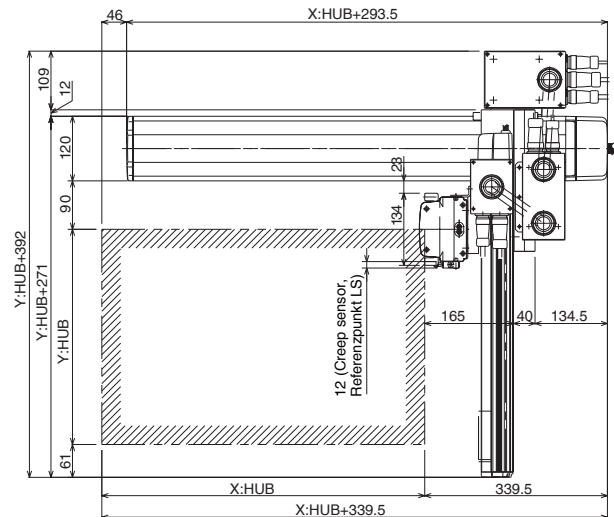
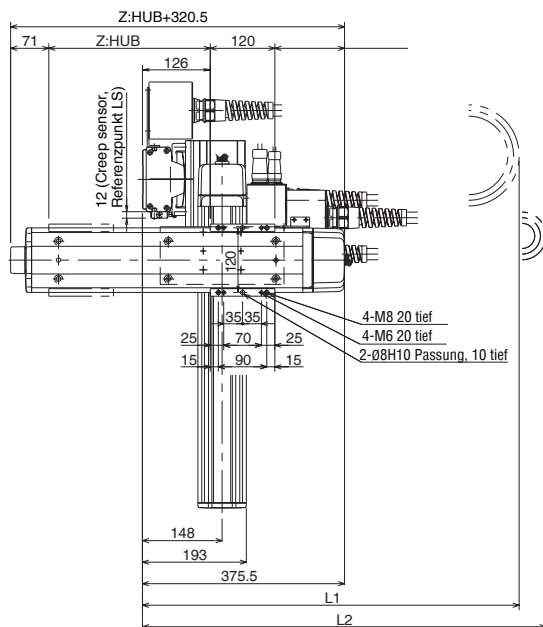
Hub								
	100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-						480	380
Y-Achse	400				-	-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-

Hub								
	100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500					480	380
Y-Achse	400				-	-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-

Hub								
	100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-			500			480	380
Y-Achse	400				-	-	-	-
Z-Achse	250			-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400
12	(600)	(650)	(700)	(750)

ICSA3-BC HB1

ICSPA3-BC HB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsendrundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

SerieserieTypEncodertypX-Achshub + OptionenY-Achshub + OptionenZ-Achshub + OptionenEinzusetzende SteuerungKabellängeKabelführung

(Beispiel)ICSA3 (ICSPA3) - BC1HB1M - A - 70AQL - 40AQL - 30BL - T1 - 5L - SC - SC

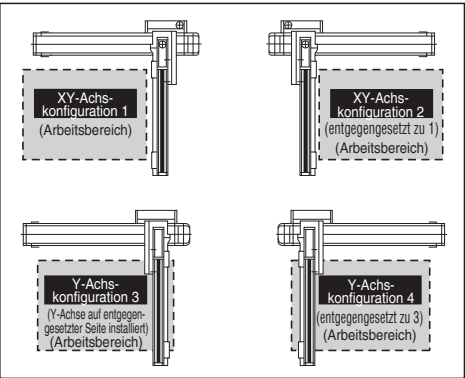
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	19
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hube)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□HB1H

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

BC□HB1M

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

BC□HB1L

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□HB1H

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	1000					-	-	-	-
Z-Achse	800	-	-	-	-	-	-	-	-

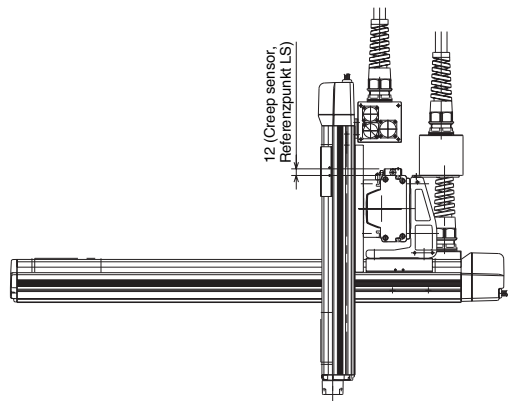
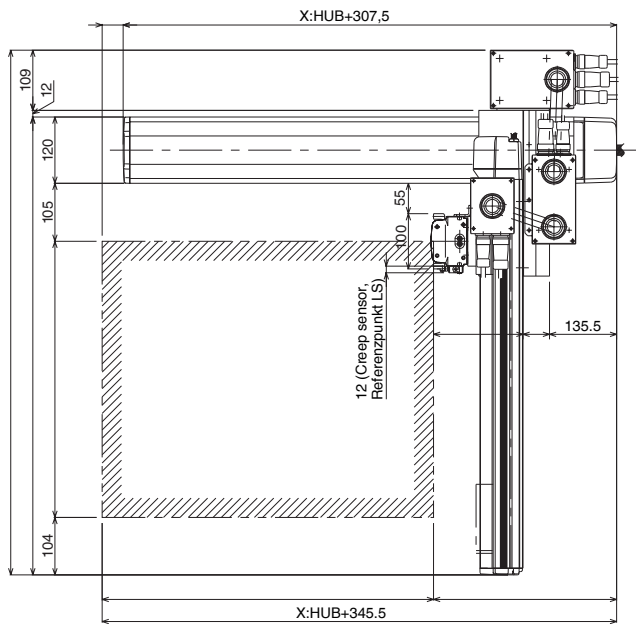
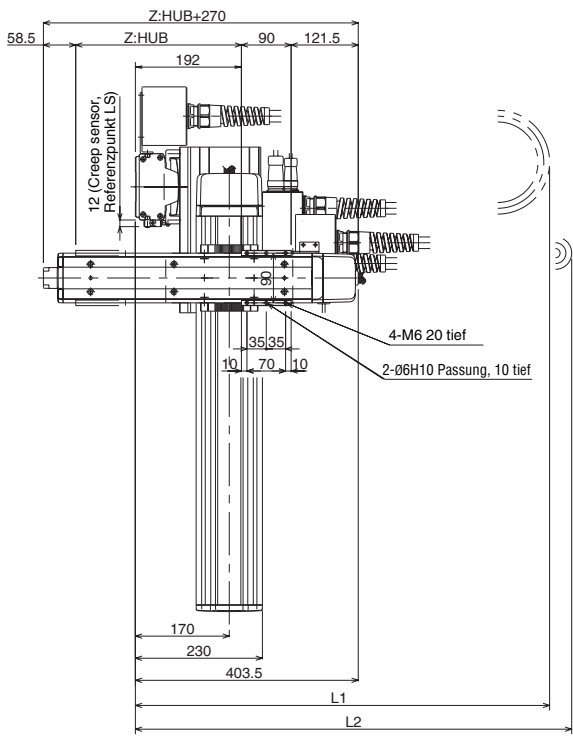
BC□HB1M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	1000					-	-	-	-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-

BC□HB1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	1000					-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

2-Ø8H10 Passung
C-9 Bohrung, Ø16 Senkung, 1 tief (Rückseite)

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BC HB2

ICSPA3-BC HB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-axis: 200-800mm Y-axis: 100-500mm Z-axis: 100-400mm

Zuladung10.7 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

ICSA3
(ICSPA3)

BC1HB2M

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

T1

-

5L

-

SC-SC

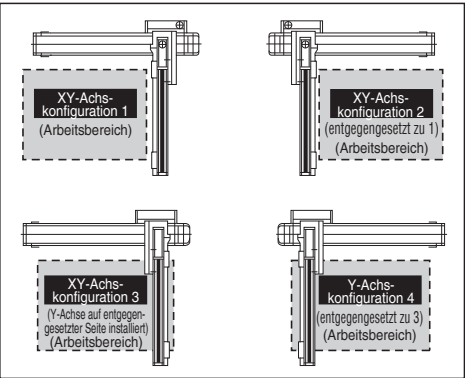
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

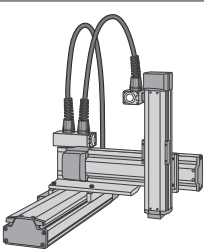
Konfiguration



Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-BC

HB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achse Grundrahmen

ICSPA3-BC

HB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Festst. Z-Achse Grundr.

Hub

X-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung

10.7 kg ~ 6.3 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1HB3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

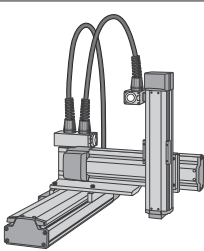
T1

-

5L

-

SC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

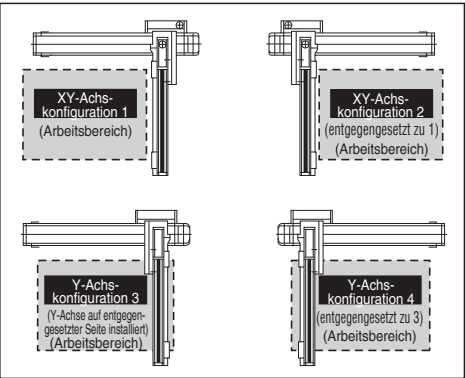
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	19
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HB3□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□HB3H

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

BC□HB3M

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□HB3H

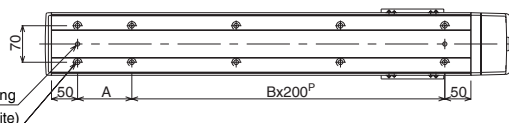
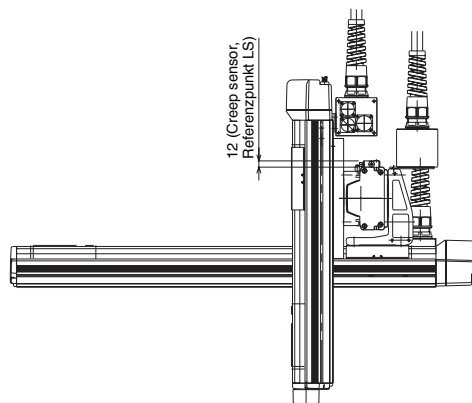
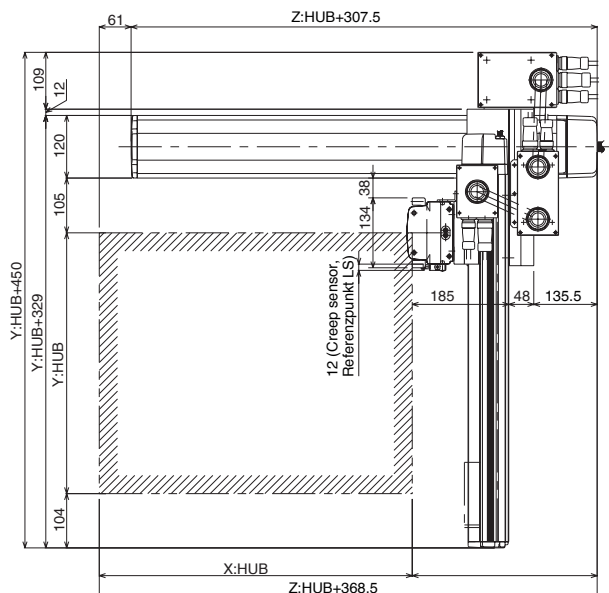
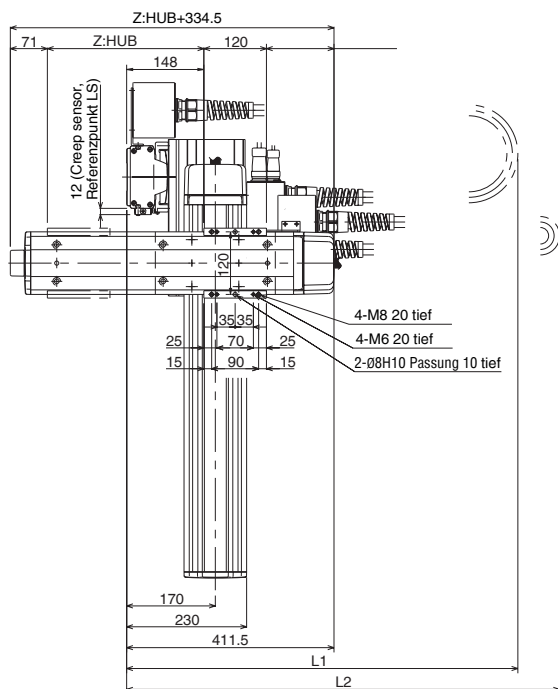
	Hub							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000						795
Y-Achse	1000				-	-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-

BC□HB3M

	Hub							
	100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000						795
Y-Achse	1000				-	-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

C-9 Bohrung, Ø16 Senkung, 1 tief (Rückseite)

ICSA3-BCMB1

ICSPA3-BCMB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

ICSA3 (Beispiel)

ICSPA3

BC1MB1M

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

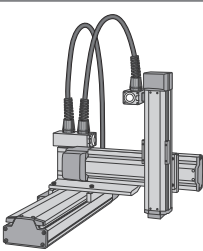
T1

-

5L

-

SC-SC

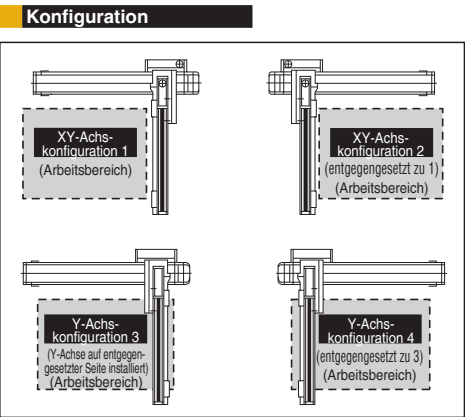


* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achsenkonfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achsenkonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-10-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□MB1H

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				

BC□MB1M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				

BC□MB1L

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	14.0				13.5
	200	14.0				12.9
	300	14.0				12.3
	400	13.5				11.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□MB1H

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500					-	480	380
Y-Achse	-	500					-	-	-
Z-Achse	-	800					-	-	-

BC□MB1M

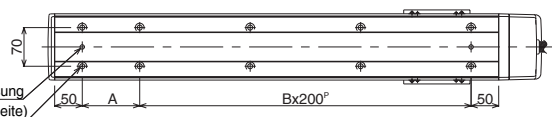
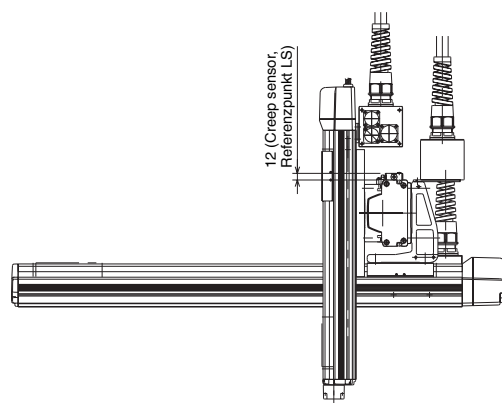
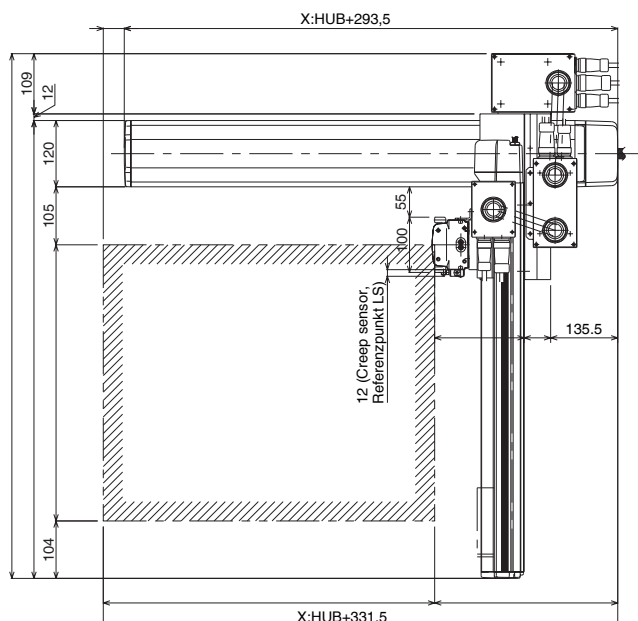
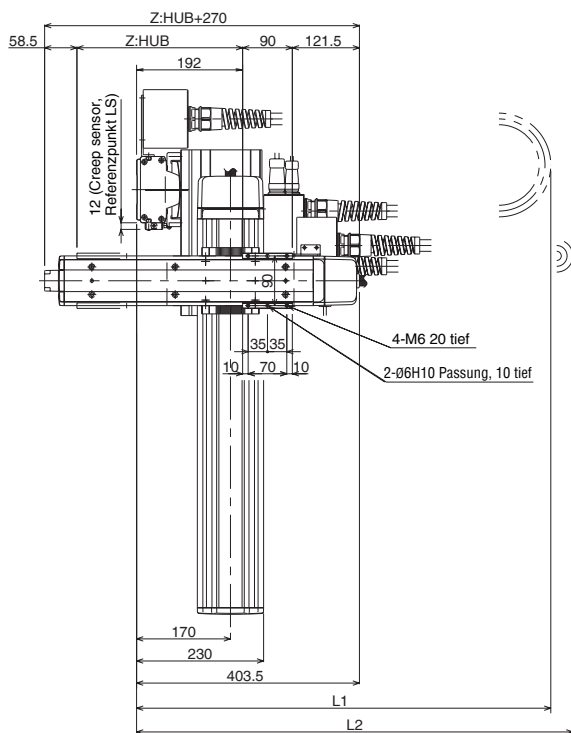
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500					-	480	380
Y-Achse	-	500					-	-	-
Z-Achse	-	400					-	-	-

BC□MB1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500					-	480	380
Y-Achse	-	500					-	-	-
Z-Achse	-	200					-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BCMB2

ICSPA3-BCMB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

ICSA3 (Beispiel)

ICSPA3

BC1MB2M

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

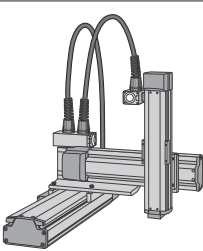
T1

-

5L

-

SC-SC

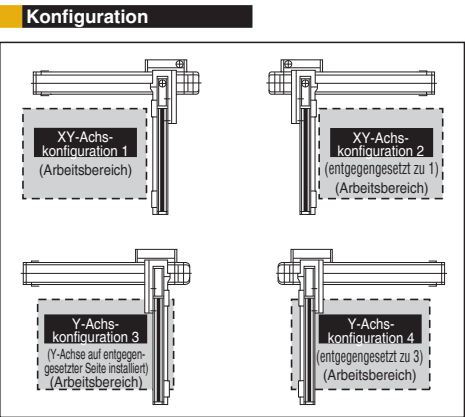


* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[1]-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[1]-100-10-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[1]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [1] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□MB2H

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

BC□MB2M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	9.0				7.3
	400	9.0				6.3

BC□MB2L

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□MB2H

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500					-	-	-
Z-Achse		1000		-	-	-	-	-	-

BC□MB2M

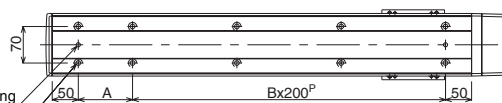
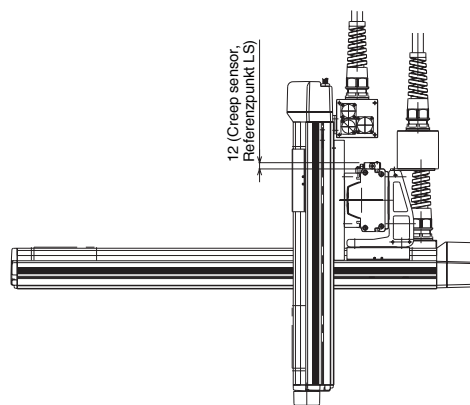
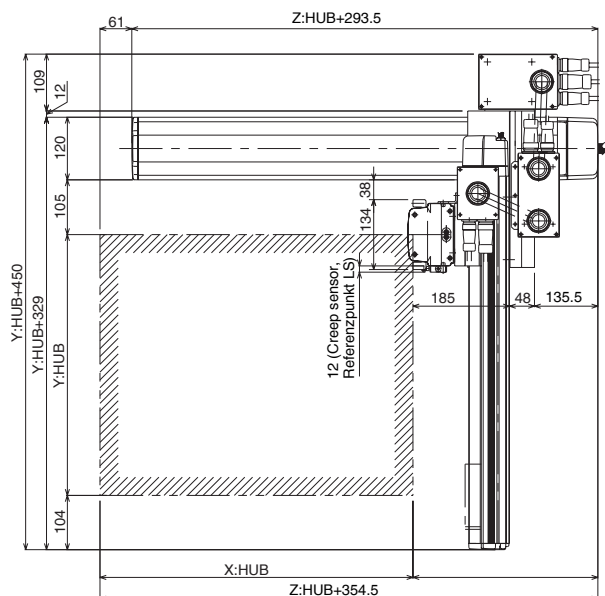
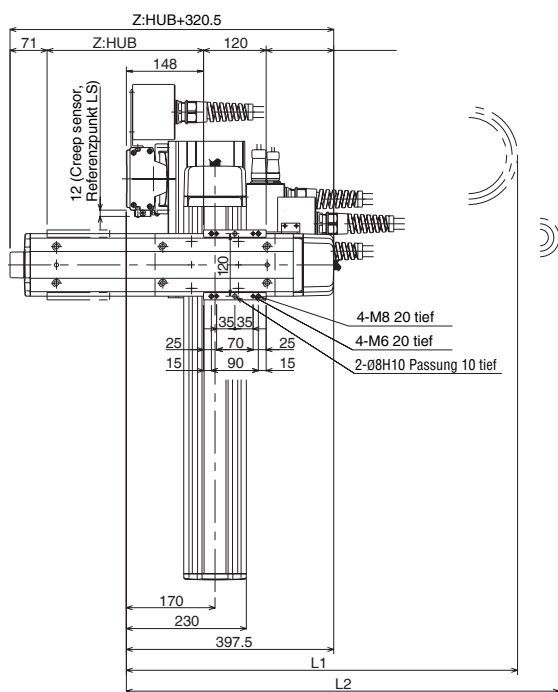
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500					-	-	-
Z-Achse		500		-	-	-	-	-	-

BC□MB2L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500					-	-	-
Z-Achse		250		-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



2-Ø8H10 Passung
C-9 Bohrung, Ø16 Senkung, 1 tief (Rückseite)

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

ICSA3-BCMB3

ICSPA3-BCMB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achse Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achse Grundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung19 kg ~ 6.3 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1MB3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

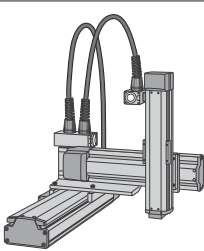
T1

-

5L

-

SC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

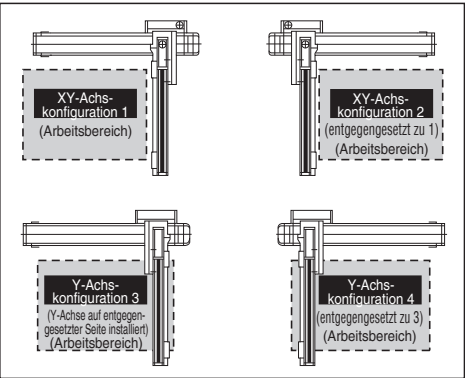
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-10-(Hub-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-10-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MB3□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□MB3H

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	9.0				7.3
	400	9.0				6.3

BC□MB3M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	19.0	18.5	17.5	12.5	9.4
	200	18.5	17.5	16.5	11.5	8.4
	300	17.4	16.4	15.4	10.4	7.3
	400	16.4	15.4	14.4	9.4	6.3

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□MB3H

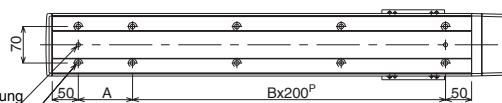
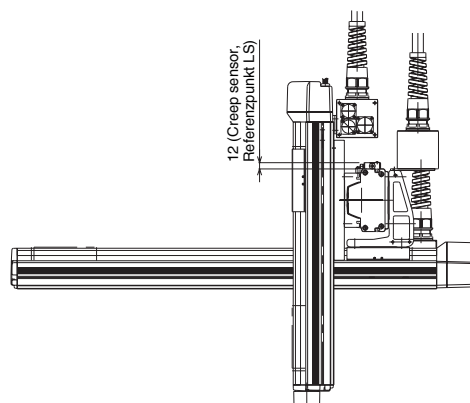
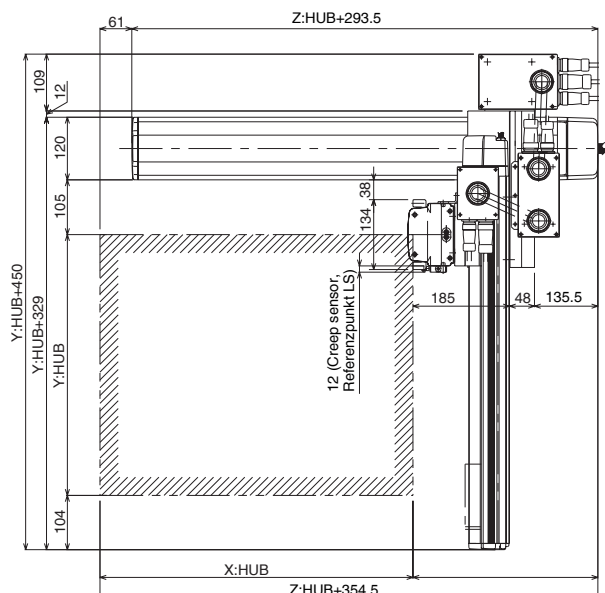
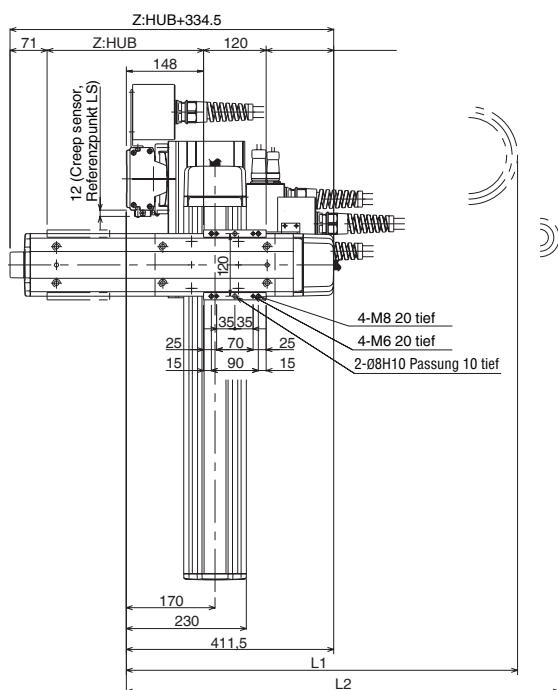
		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse	500						-	-	-
Z-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-

BC□MB3M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse	500						-	-	-
Z-Achse	500		-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L2	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)

ICSA3-BD HB1

ICSPA3-BD HB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 800-2000mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

ICSA3
(Beispiel)

ICSPA3

-BD1HB1M-

A

-

100AQL

-

40AQL

-

30BL

-

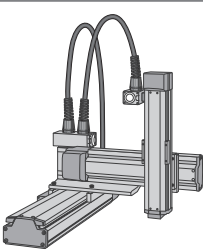
T1

-

5L

-

CT-SC

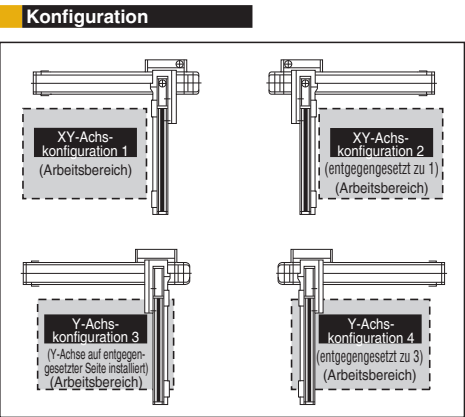


* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(Hub)-T1	20
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 200 : 2000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*3) CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BD□HB1□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Allgemeine Parameter	* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.
Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-BD HB2

ICSPA3-BD HB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ XYB + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub X-Achse: 800-2000mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung 10.7 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

Series ICSA3 (ICSPA3) - BD1HB2M -

Enkodertyp A

X-Achshub + Optionen - 100AQL

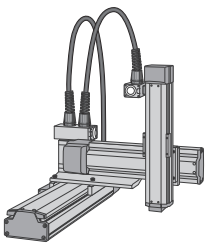
Y-Achshub + Optionen - 40AQL

Z-Achshub + Optionen - 30BL

Einzusetzende Steuerung - T1

Kabellänge - 5L

Kabelführung - CT - SC



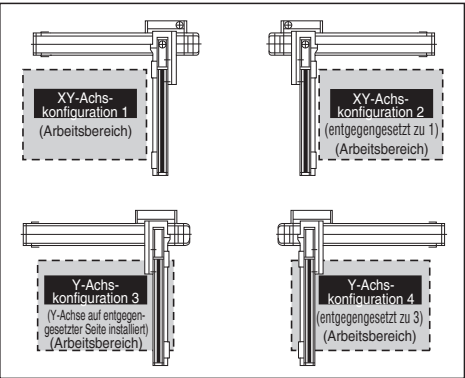
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL/P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(Hub)-T1	20
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 200 : 2000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*3) CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BD□HB2□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BD□HB2H

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				

BD□HB2M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

BD□HB2L

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BD□HB2H

	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BD□HB2M

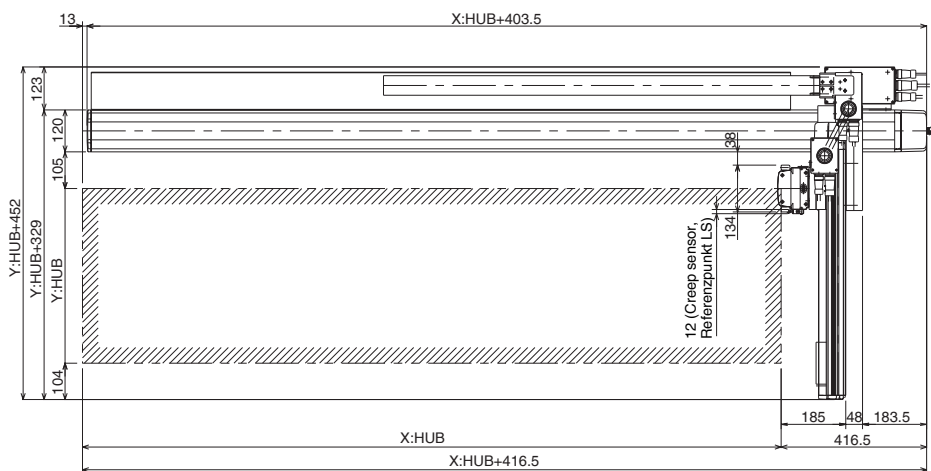
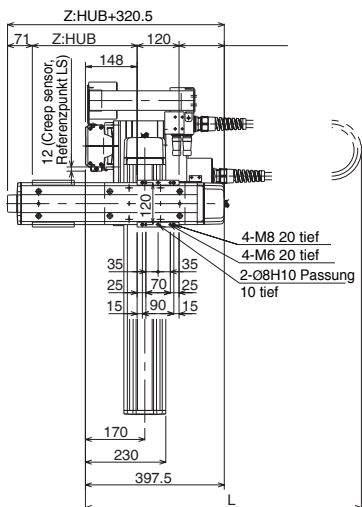
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BD□HB2L

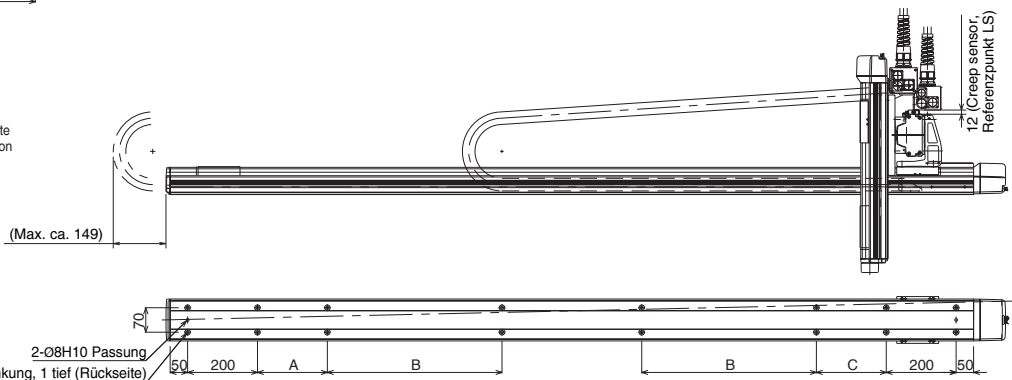
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	250	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BD HB3

ICSPA3-BD HB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsendrundr.

HubX-Achse: 800-2000mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung10.7 kg ~ 6.3 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BD1HB3M-

A

-

100AQL

-

40AQL

-

30BL

-

T1

-

5L

-

CT-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 200 : 2000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*3) CT-CT : Kabelkette

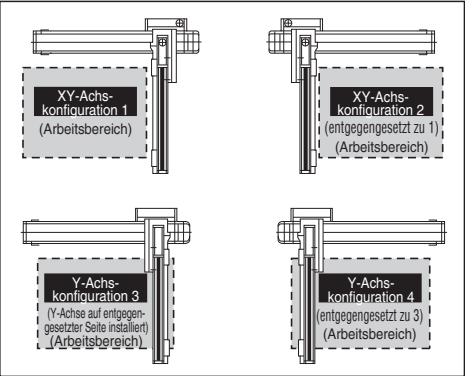
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BD HB3 kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM- -200-20-(Hub)-T1	20
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM- -100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM- -200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Achtung

- (Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HB3□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BD□HB3H

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	9.0				
	200	9.0				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

BD□HB3M

		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	10.7				9.4
	200	9.7				8.4
	300	8.6				7.3
	400	7.6				6.3

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BD□HB3H

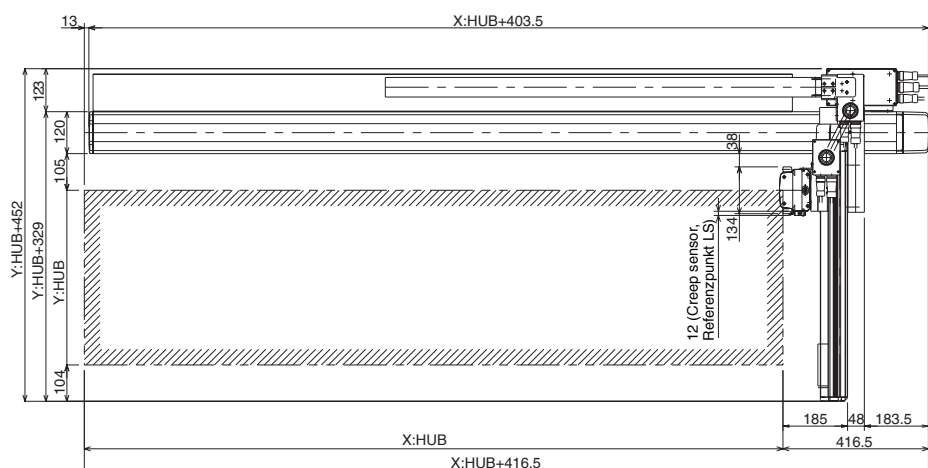
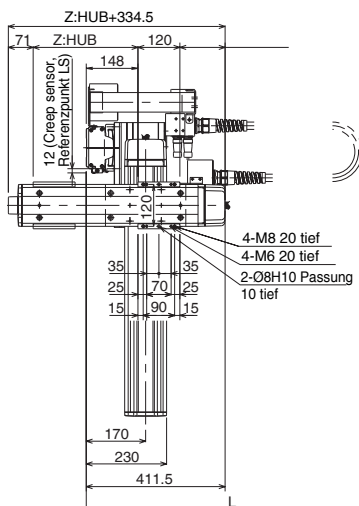
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BD□HB3M

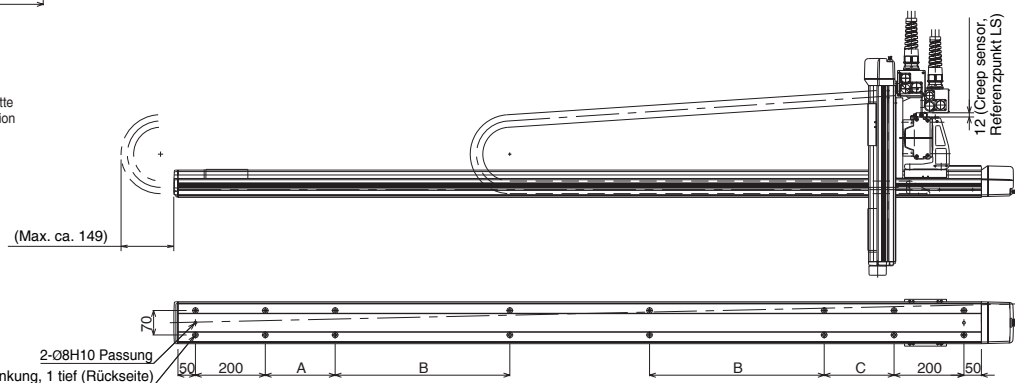
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	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

Y-Hub	100	200	300	400	500
L	(590)	(640)	(690)	(740)	(790)

ICSA3-BE HB1

ICSPA3-BE HB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsen Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsen Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsen Grundr.

HubX-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

ICSA3
(Beispiel)

ICSPA3

BE1HB1M

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

T1

-

5L

-

SC-SC

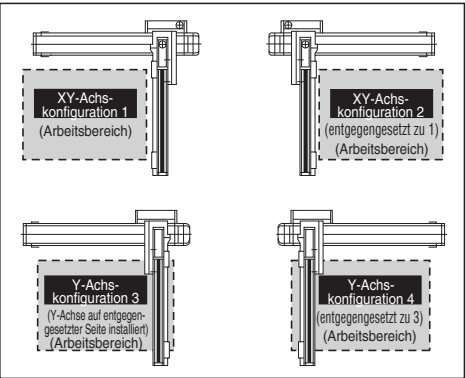
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-□-400-20-(Hub)-T1	26
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Achtung

- (Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□HB1H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

BE□HB1M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

BE□HB1L

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□HB1H

		Hub								
		100	200	300	400	500	600	700	800	900
X-Achse	-	-	1000						830	690
Y-Achse	-	1000						-	-	-
Z-Achse	800			-	-	-	-	-	-	-

BE□HB1M

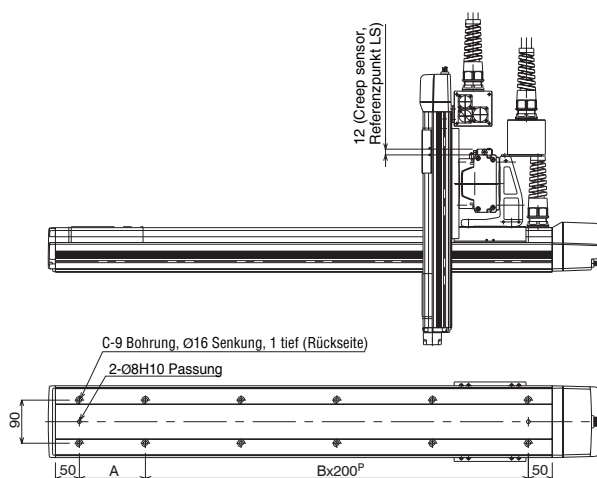
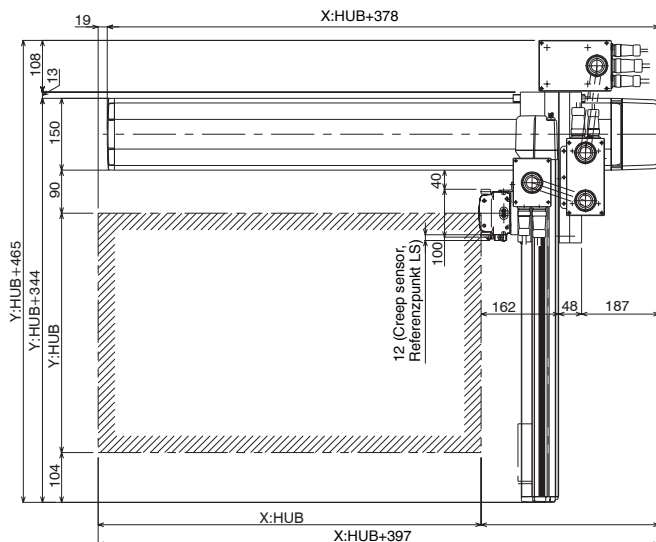
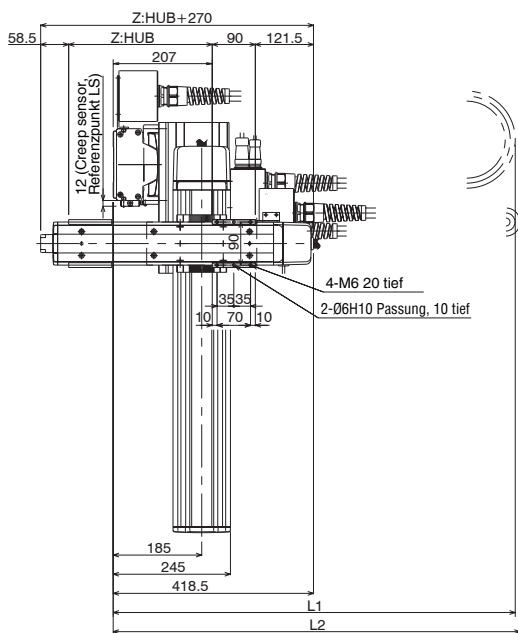
		Hub								
		100	200	300	400	500	600	700	800	900
X-Achse	-	-	1000						830	690
Y-Achse	-	1000						-	-	-
Z-Achse	400			-	-	-	-	-	-	-

BE□HB1L

		Hub								
		100	200	300	400	500	600	700	800	900
X-Achse	-	-	1000						830	690
Y-Achse	-	1000						-	-	-
Z-Achse	200			-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

Y-Hub	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE HB2

ICSPA3-BE HB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsen Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsen Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsen Grundr.

HubX-Achse: 300-1000 mm Y-Achse: 200-700 mm Z-Achse: 100-500 mm

Zuladung19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

SeriesICSA3
(ICSPA3)

TypBE1HB2M

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen70AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BL

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungSC-SC

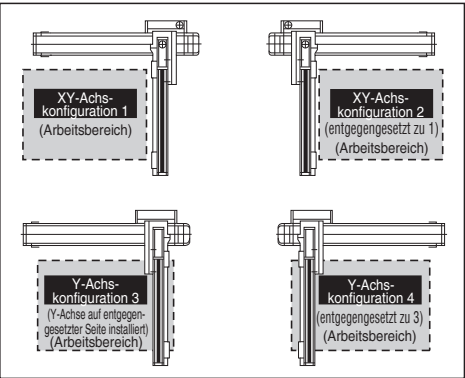
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-□-400-20-(Hub)-T1	26
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Achtung

- (Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□HB2H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

BE□HB2M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BE□HB2L

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□HB2H

		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000								830 690
Y-Achse	-	1000								-	-
Z-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-

BE□HB2M

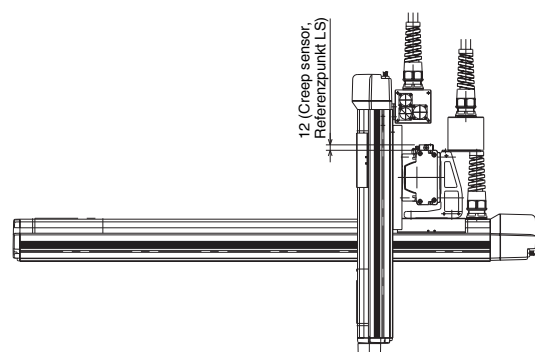
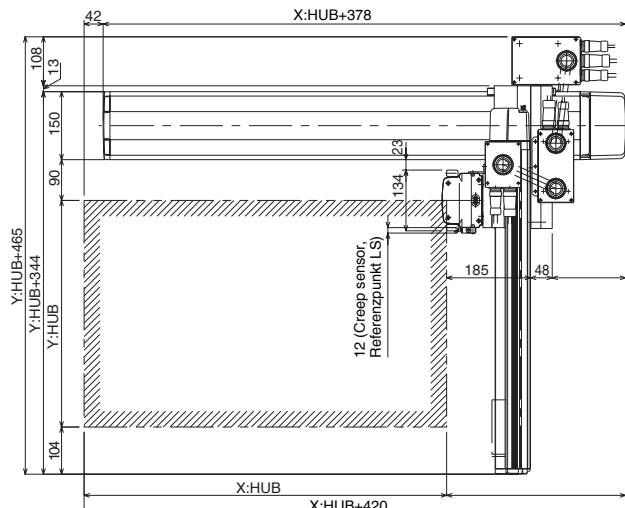
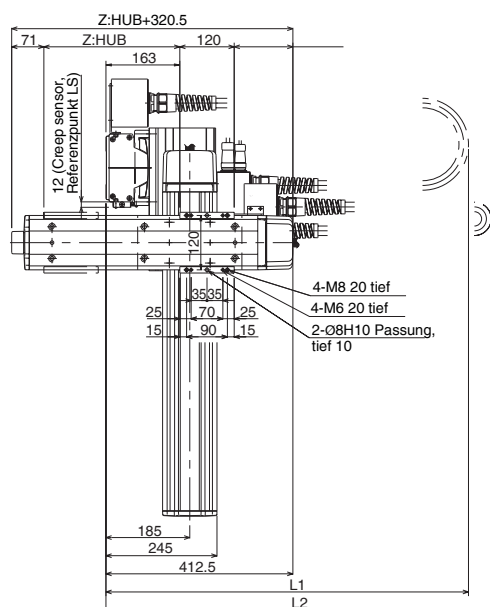
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000								830 690
Y-Achse	-	1000								-	-
Z-Achse	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-

BE□HB2L

		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000								830 690
Y-Achse	-	1000								-	-
Z-Achse	250		-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

Y-Hub	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE HB3

ICSPA3-BE HB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsengrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsengrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsengrundr.

HubX-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung19 kg ~ 5.8 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BE1HB3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB3H-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB3H-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HB3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

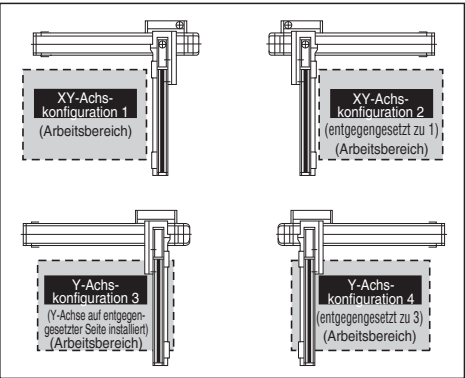
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-□-400-20-(Hub)-T1	26
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HB3□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□HB3H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BE□HB3M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

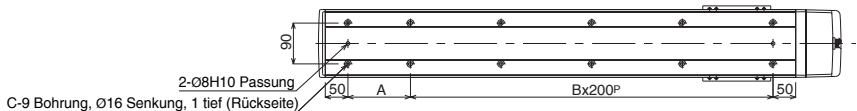
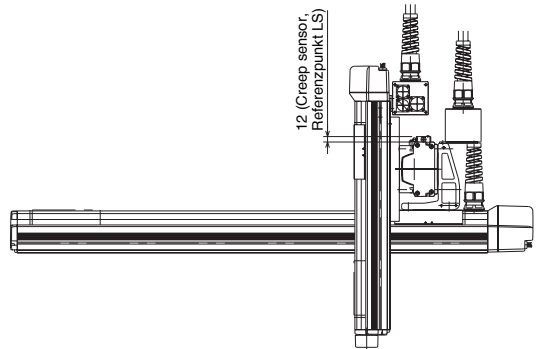
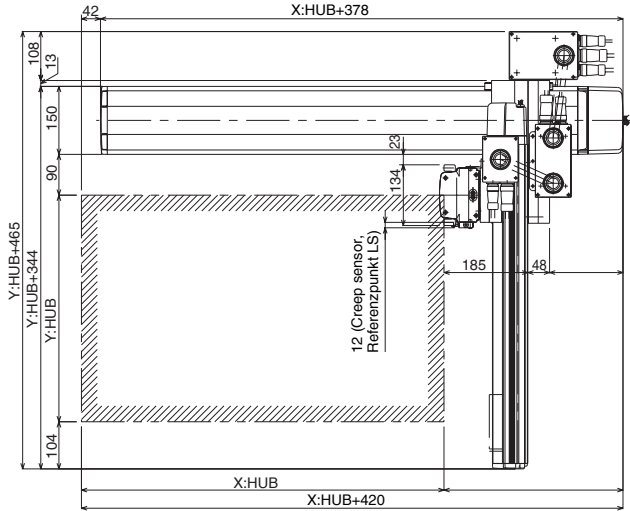
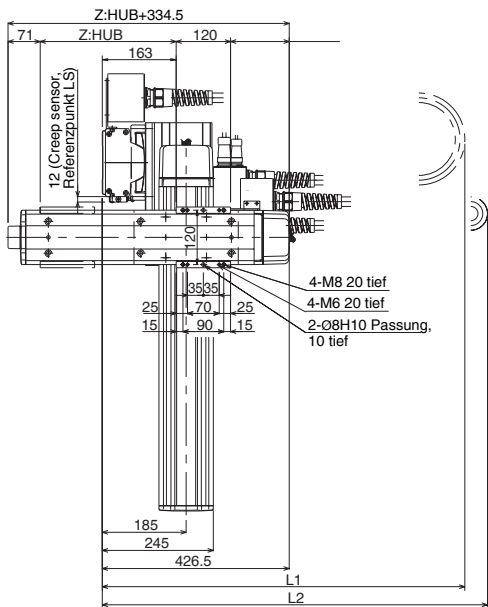
BE□HB3H

		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000							830	690
Y-Achse	-	1000							-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-	-	-	-

BE□HB3M

		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000							830	690
Y-Achse	-	1000							-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

Y-Hub	200	300	400	500	600	700
L2	(690)	(740)	(790)	(840)	(890)	(940)

ICSA3-BE

MB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

ICSPA3-BE

MB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Festst. Z-Achsendrundr.

Hub

X-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung

19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BE1MB2M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

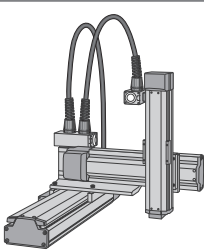
T1

-

5L

-

SC-SC

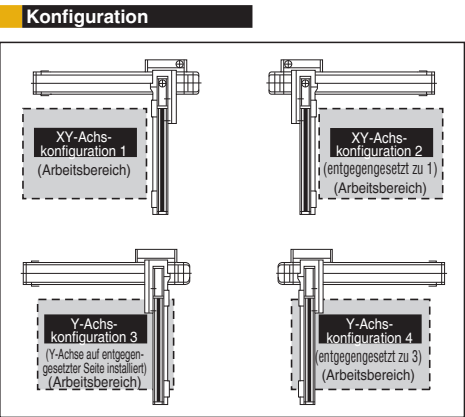


* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Allgemeine Parameter

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration

* [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-[]-200-10-(Hub)-T1	25
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-200-10-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-BE

MB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achse Grundrahmen

ICSPA3-BE

MB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Festst. Z-Achse Grundr.

Hub

X-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung

19 kg ~ 5.8 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BE1MB3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BL

-

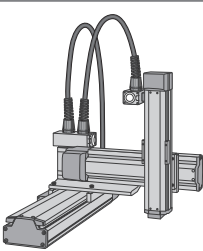
T1

-

5L

-

SC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel CT-CT : Kabelkette

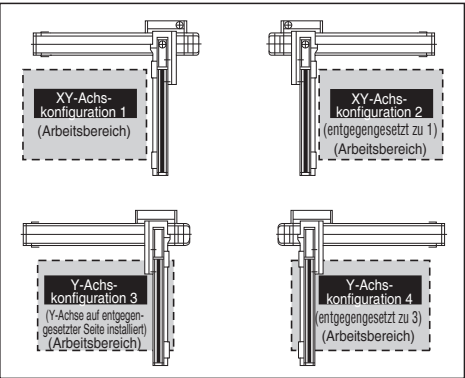
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-[]-200-10-(Hub)-T1	25
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-200-10-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-BF HB1

ICSPA3-BF HB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsendrundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

SeriesICSA3
(ICSPA3)

Typ-BF1HB1M

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen100AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BL

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungCT-SC

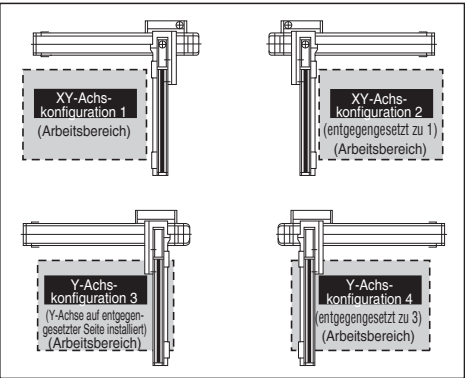
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

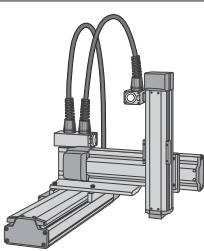
Konfiguration



Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXMX-□-400-20-(Hub)-T1	28
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*3) CT-CT : Kabelkette

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BF□HB1□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BF□HB1H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	3.0					
	200	3.0					
	300	3.0					
	400	3.0					
	500	3.0					

BF□HB1M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	6.0					
	200	6.0					
	300	6.0					
	400	6.0					
	500	6.0					

BF□HB1L

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	14.0					
	200	14.0					13.5
	300	14.0					12.9
	400	14.0					12.3
	500	14.0					11.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BF□HB1H

	Hub															
	100	200-500	600	700	1000-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	800			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BF□HB1M

	Hub															
	100	200-500	600	700	1000-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	400			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

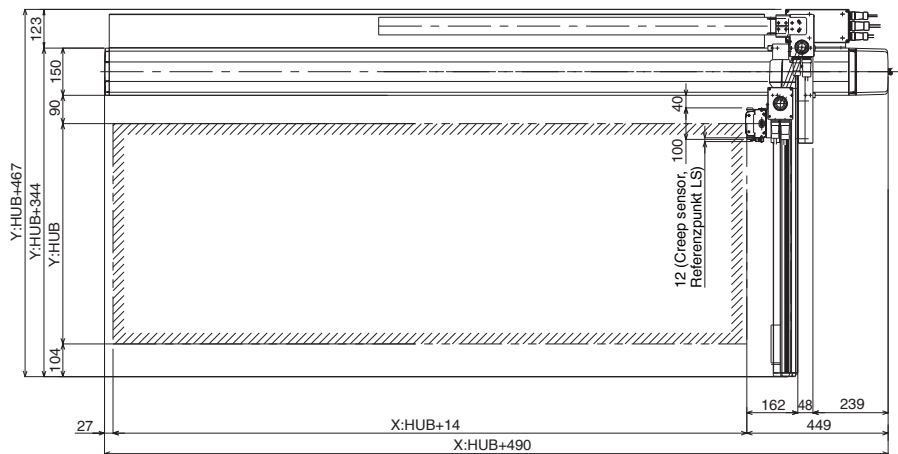
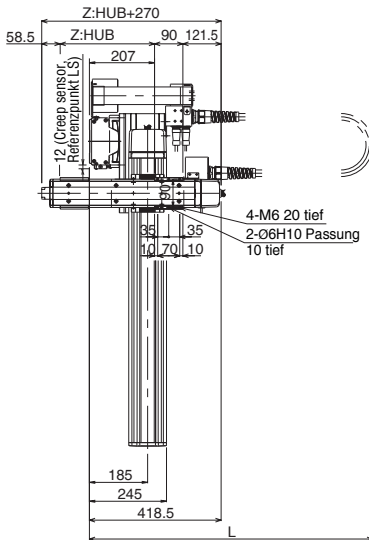
BF□HB1L

	Hub															
	100	200-500	600	700	1000-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

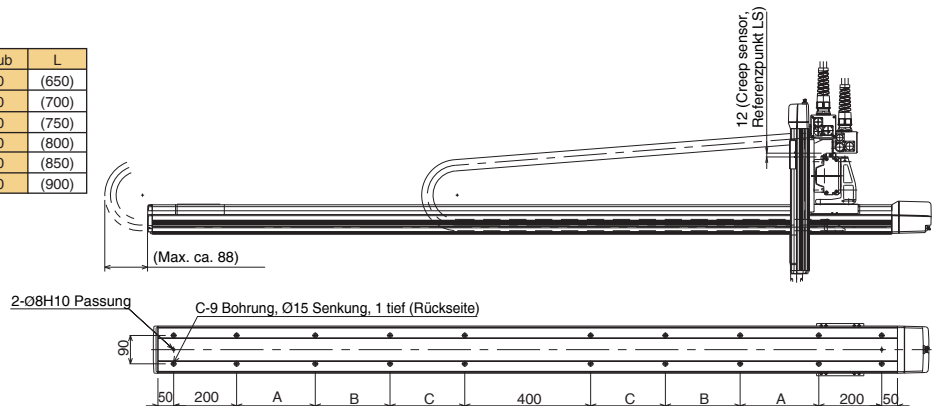
* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



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

Y-Hub	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3-BF HB2

ICSPA3-BF HB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

SerieICSA3
(ICSPA3)

Typ-BF1HB2M

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen100AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BL

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungCT-SC

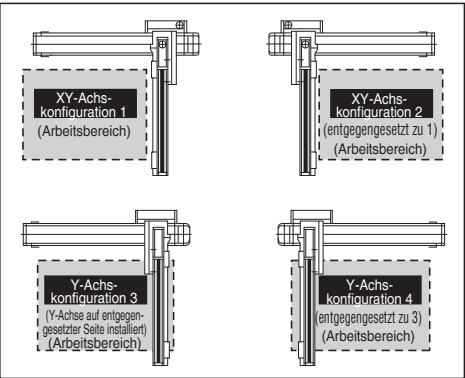
* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB2L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXMX-□-400-20-(Hub)-T1	28
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.



Achtung

- (Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BF□HB2H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	3.5					
	200	3.5					
	300	3.5					
	400	3.5					
	500	3.5					

BF□HB2M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BF□HB2L

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	19.0		18.0	13.6	10.0	
	200	19.0		17.0	12.6	9.0	
	300	19.0		15.9	11.5	7.9	
	400	19.0		14.9	10.5	6.9	
	500	19.0		13.8	9.4	5.8	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BF□HB2H

	Hub															
	100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

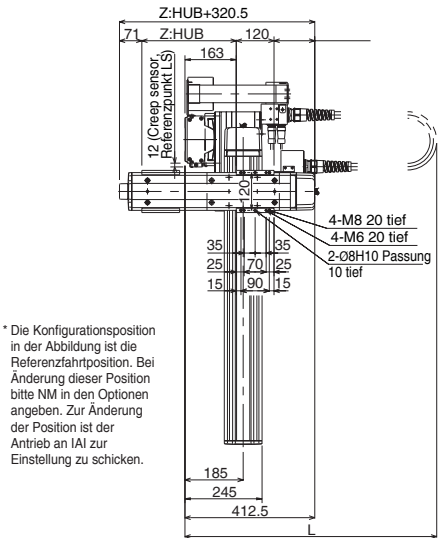
BF□HB2M

	Hub															
	100	200~500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

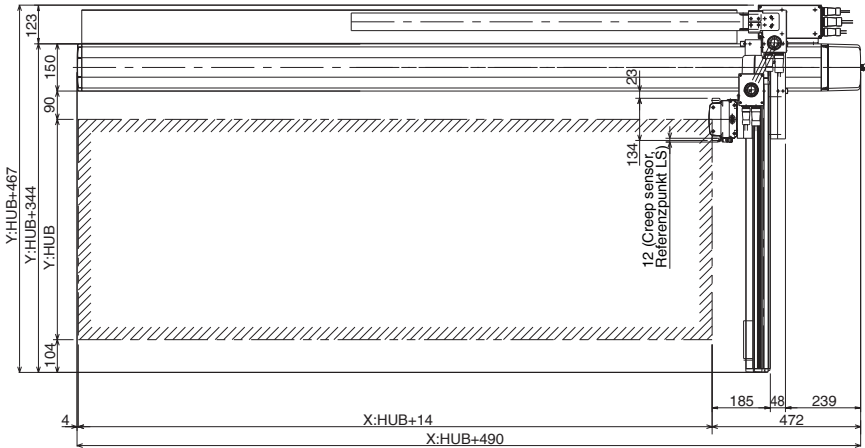
BF□HB2L

	Hub															
	100	200~500	600	700	100~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	250		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

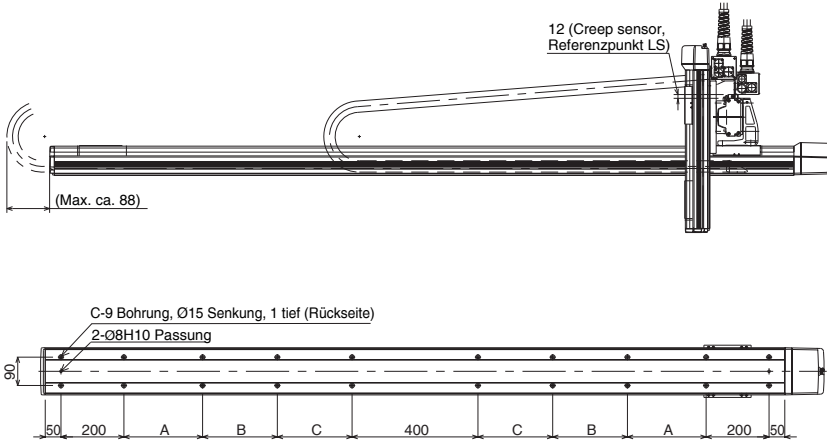
Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	A	B	C	D	Y-Hub	L
1000	225	0	0	12	200	(650)
1100	275	0	0	12	300	(700)
1200	325	0	0	12	400	(750)
1300	375	0	0	12	500	(800)
1400	425	0	0	12	600	(850)
1500	475	0	0	12	700	(900)
1600	525	0	0	12		
1700	575	0	0	12		
1800	200	425	0	16		
1900	200	475	0	16		
2000	200	525	0	16		
2100	200	575	0	16		
2200	200	200	425	20		
2300	200	200	475	20		
2400	200	200	525	20		
2500	200	200	575	20		



ICSA3-BF HB3

ICSPA3-BF HB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achse Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achse Grundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung19 kg ~ 5.8 kg

Modellspezifikation

SeriesICSA3
(ICSPA3)

Typ-BF1HB3M

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen100AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BL

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungCT-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	H	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*3) CT-CT : Kabelkette

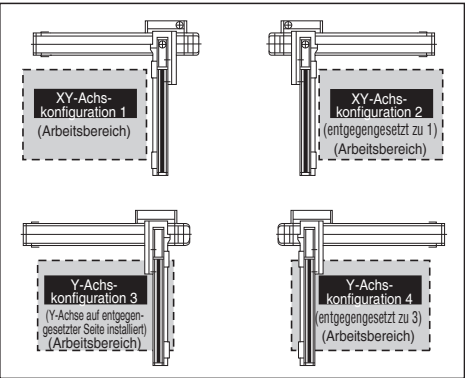
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BF HB3 kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXMX- -400-20-(Hub)-T1	28
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM- -200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM- -200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HB3□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BF□HB3H

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	9.0					
	200	9.0					
	300	9.0				7.9	
	400	9.0				6.9	
	500	9.0				5.8	

BF□HB3M

		Y-Achshub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achshub	100	19.0			18.0	13.6	10.0
	200	19.0			17.0	12.6	9.0
	300	19.0			15.9	11.5	7.9
	400	19.0			14.9	10.5	6.9
	500	19.0			13.8	9.4	5.8

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

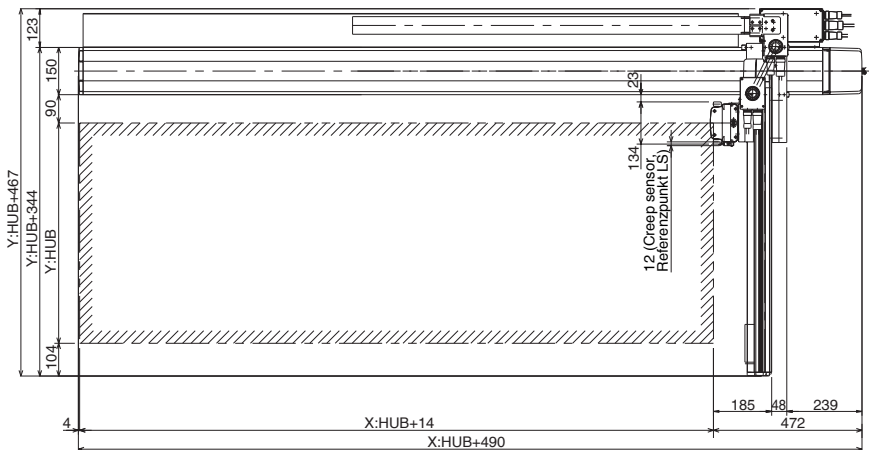
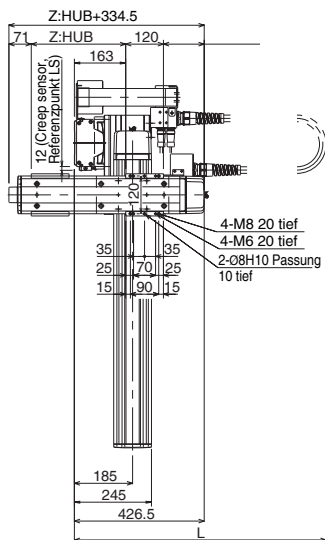
BF□HB3H

	Hub																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BF□HB3M

	Hub																
	100	200~500		600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

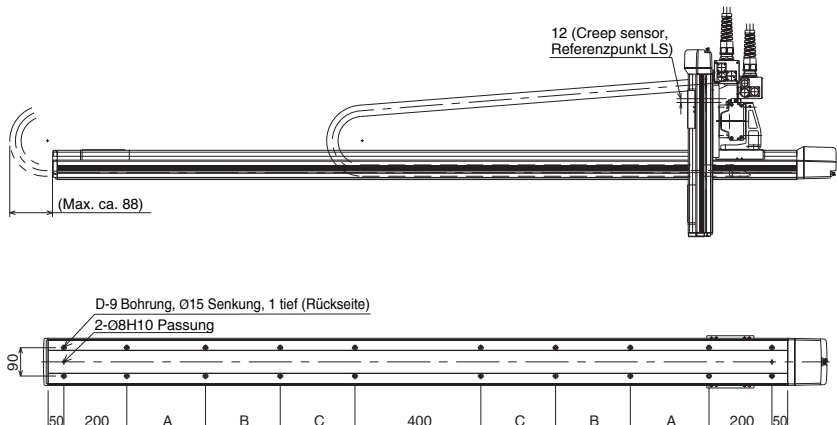
Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

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

Y-Hub	L
200	(650)
300	(700)
400	(750)
500	(800)
600	(850)
700	(900)



ICSA3-BA MS1

ICSPA3-BA MS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsengrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsengrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsengrundr.

HubX-Achse: 100-600mm Y-Achse: 100-400mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung11 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BA1MS1M-

A

-

60AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA1MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA2MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA3MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BA4MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
②	Y-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
③	Z-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel

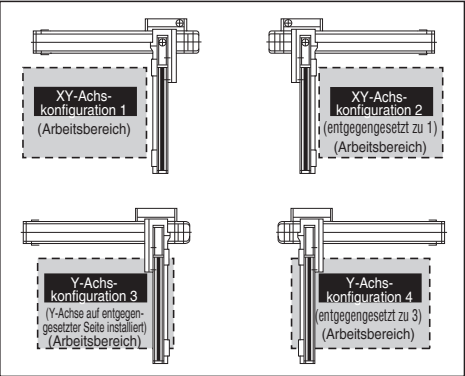
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-SXM-□-60-8-(Hub)-T1	15
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-□-60-8-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BA□MS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BA□MS1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

BA□MS1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	11.0	7.6	3.6	
	200	10.3	6.9	2.9	
	300	9.6	6.2	2.2	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BA□MS1M

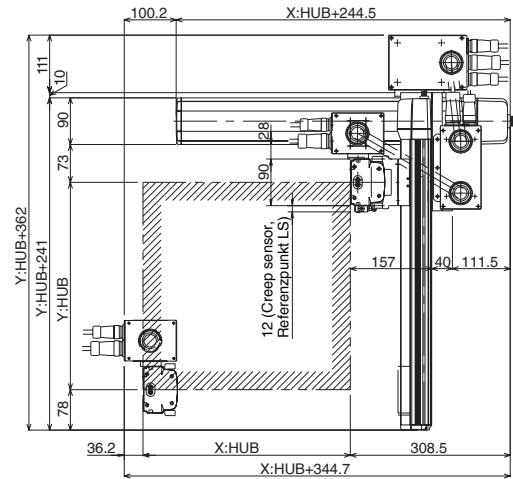
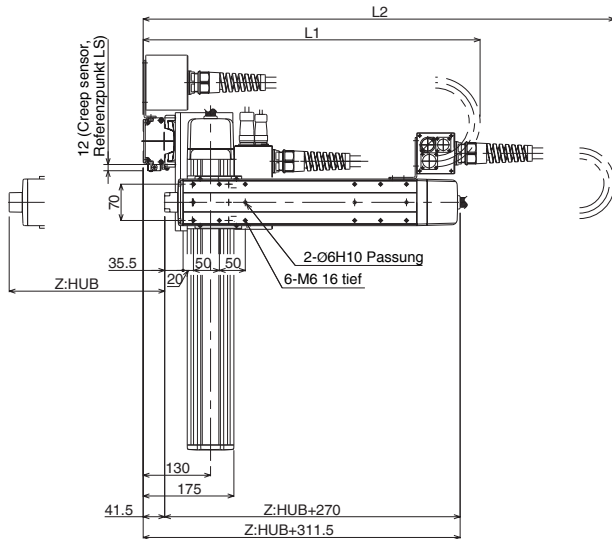
	Hub					
	100	200	300	400	500	600
X-Achse	400					
Y-Achse	400					
Z-Achse	400		-	-	-	-

BA□MS1L

	Hub					
	100	200	300	400	500	600
X-Achse	400					
Y-Achse	400					
Z-Achse	200		-	-	-	-

Abmessungen

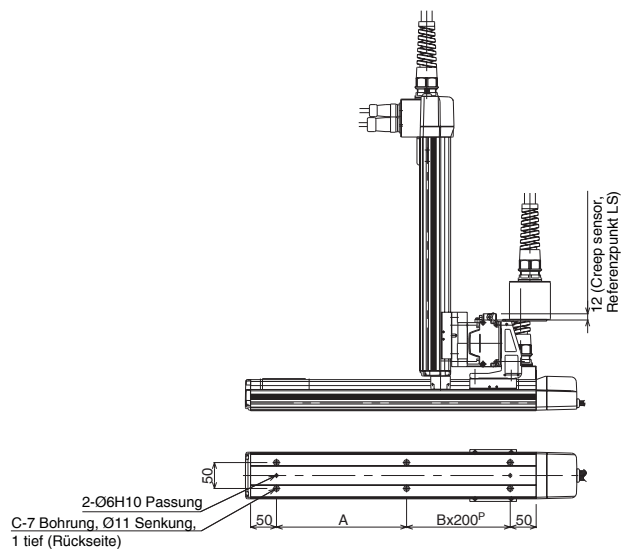
* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Hub	100	200	300	400	500	600
L1	(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

		Y Hub			
		100	200	300	400
Z-Hub	100	(610)	(660)	(710)	(760)
	200	(710)	(750)	(810)	(860)
	300	(810)	(860)	(910)	(960)



ICSA3-BB HS1

ICSPA3-BB HS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsen Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration, Feststehender
Z-Achsen Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsen Grundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-400mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung7.2 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BB1HS1M-

A

-

60AQL

-

40AQL

-

30BLM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis1)	20 : 80 mm ~ 80 : 800 mm
②	Y-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
③	Z-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel

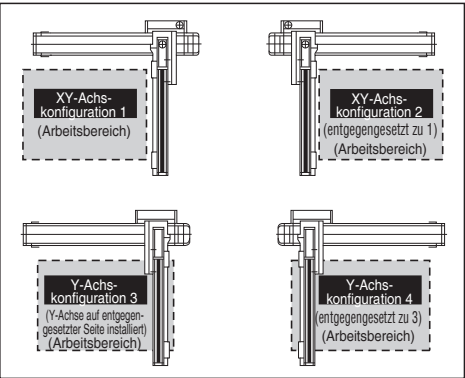
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-100-20-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BB□HS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BB□HS1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

BB□HS1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	7.2	7.0	6.3	
	200	6.5	6.3	5.6	
	300	5.8	5.6	4.9	

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

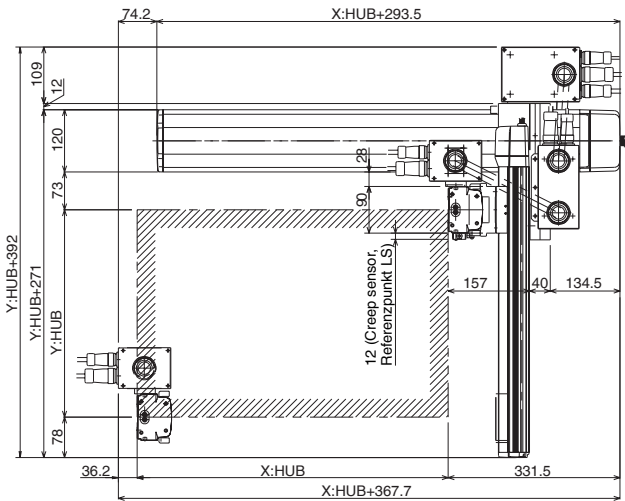
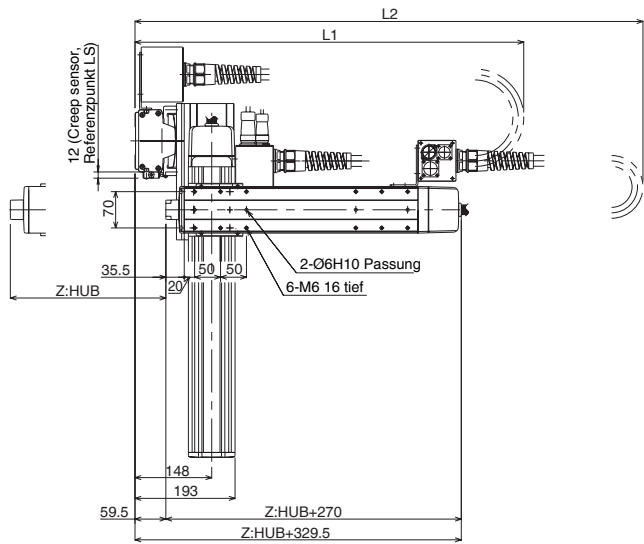
BB□HS1M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	800			-	-	-	-	-	-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-

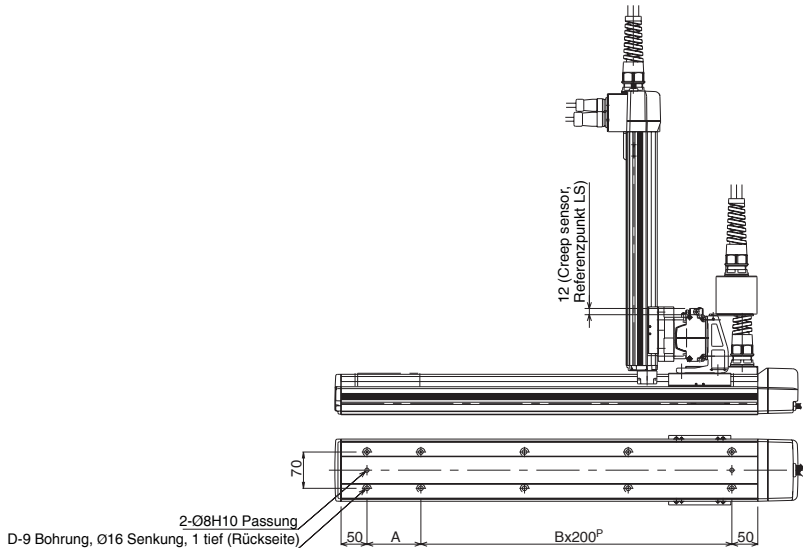
BB□HS1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	800			-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub			
		100	200	300	400
Z Hub	100	(630)	(680)	(730)	(780)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3-BBMS1

ICSPA3-BBMS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsen Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration, Feststehender
Z-Achsen Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsen Grundr.

HubX-Achse: 200-800 mm Y-Achse: 100-400 mm Z-Achse: 100-300 mm

Zuladung11 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

SeriesICSA3 (ICSPA3) - BB1MS1M-

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen60AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BLNM

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungSC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB1MS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB2MS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB3MS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BB4MS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel

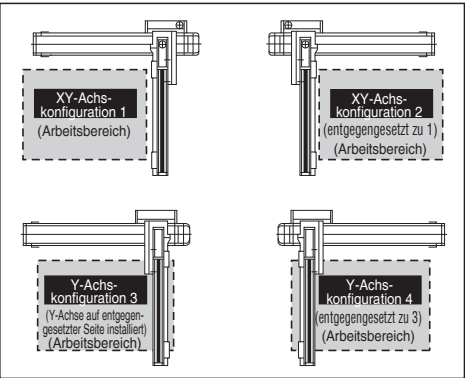
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Model	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-SYM-[]-60-8-(Hub)-T1	16
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-[]-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BB□MS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BB□MS1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

BB□MS1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	11.0			
	200	10.3			
	300	9.6			

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

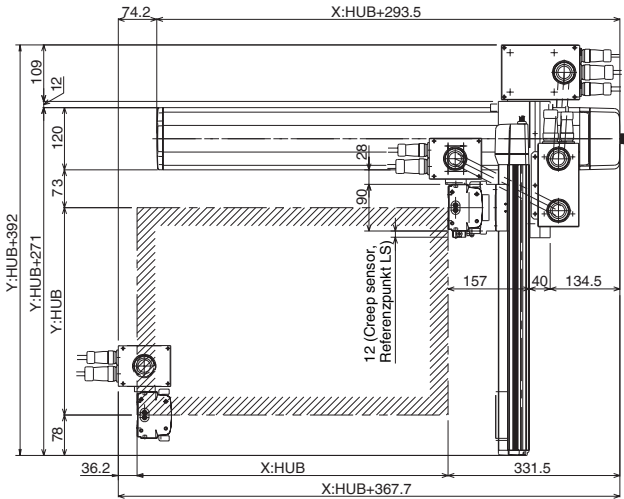
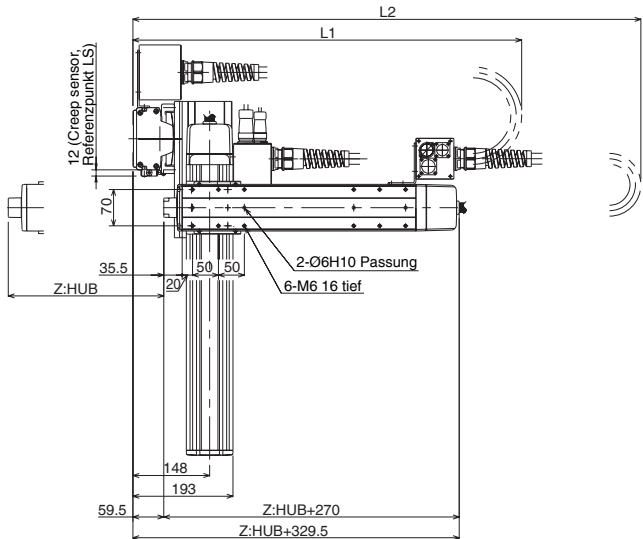
BB□MS1M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		400				-	-	-	-
Z-Achse		400				-	-	-	-

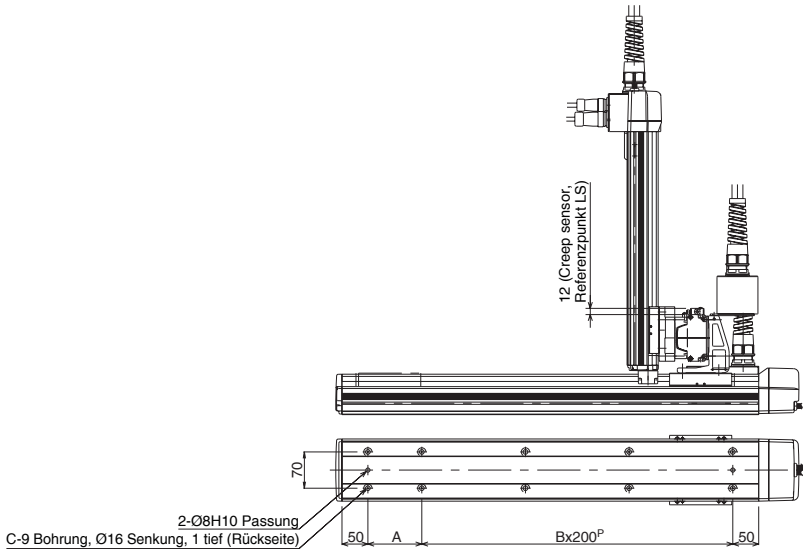
BB□MS1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		400				-	-	-	-
Z-Achse		200				-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub			
		100	200	300	400
Z-Hub	100	(630)	(680)	(730)	(780)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)

ICSA3-BC HS1

ICSPA3-BC HS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsen Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration, Feststehender
Z-Achsen Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsen Grundr.

HubX-Achse: 200-800 mm Y-Achse: 100-500 mm Z-Achse: 100-300 mm

Zuladung10 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1HS1M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achsenkonfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achsenkonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 80 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel

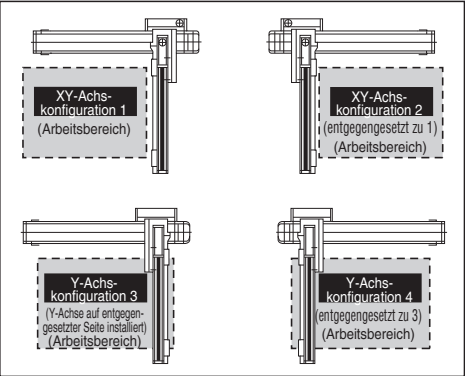
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	19
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□HS1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

BC□HS1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	11.0			
	200	10.3			
	300	9.6			

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

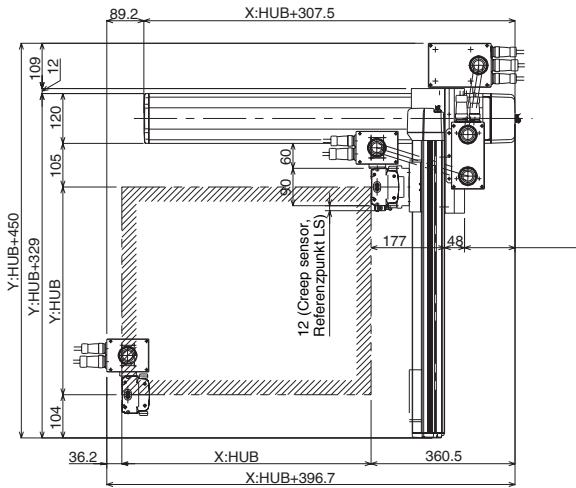
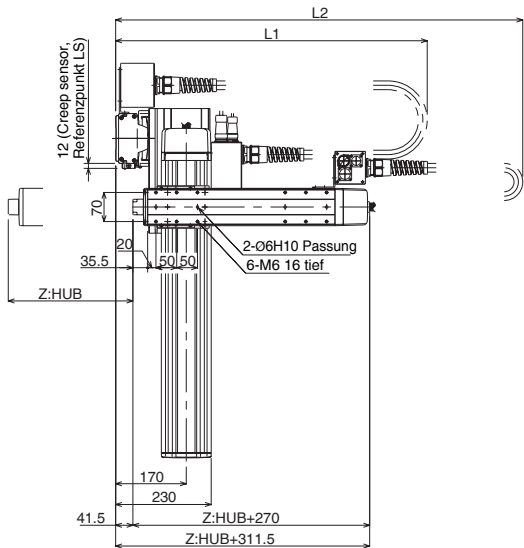
BC□HS1M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	-	1000							-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-

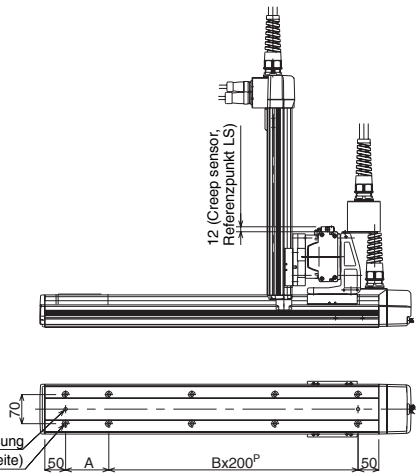
BC□HS1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	1000							795
Y-Achse	-	1000							-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3-BC HS3M

ICSPA3-BC HS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsengrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsengrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Festst. Z-Achsengrundr.

HubX-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung10 kg ~ 6.7 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1HS3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 80 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Freistehendes Kabel

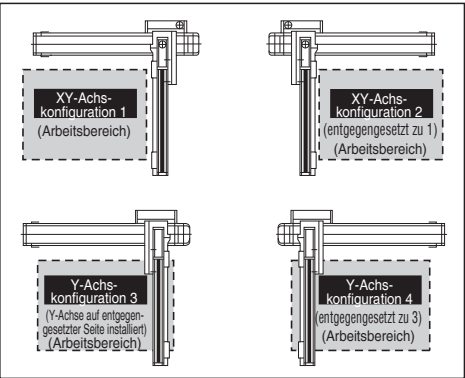
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MzM-[]-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□HS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□HS3M

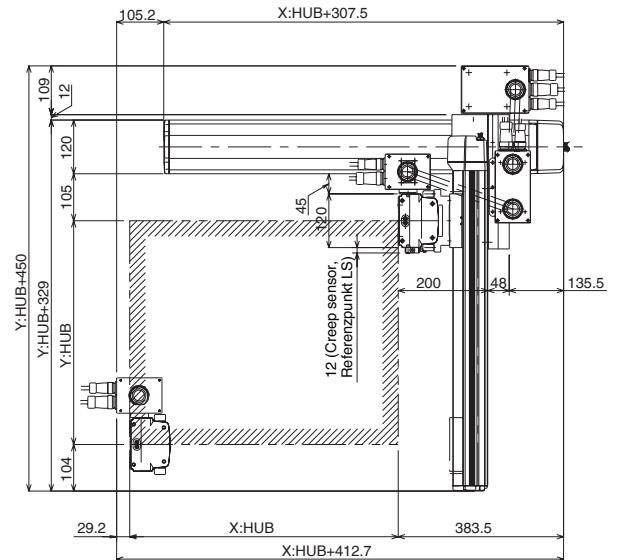
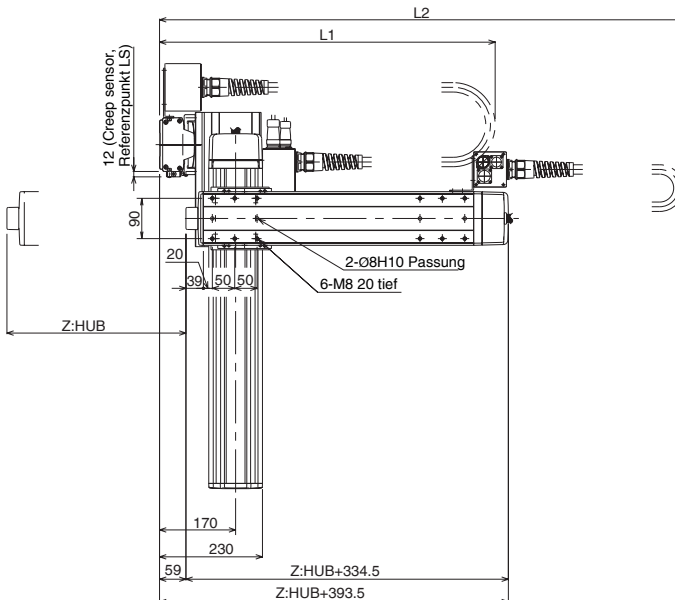
		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

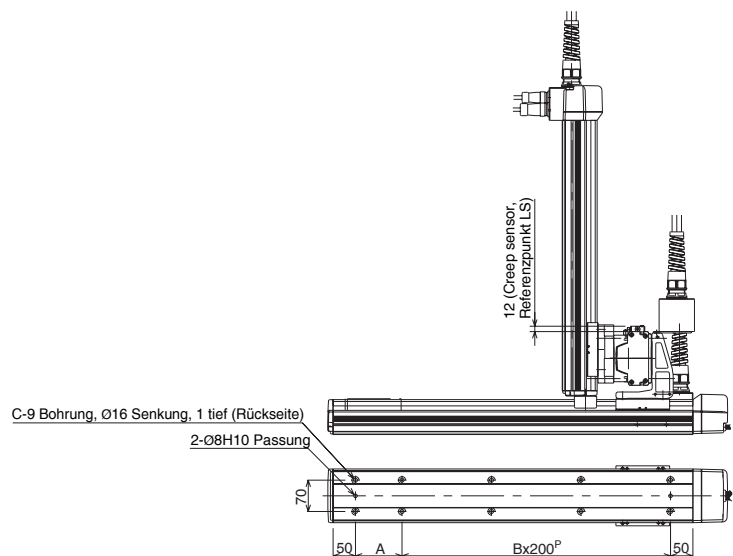
BC□HS3M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	–	1000						795	
Y-Achse		1000				–	–	–	
Z-Achse		500		–	–	–	–	–	

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BC

MS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

ICSPA3-BC

MS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achsenrundrahmen
Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Bewegl. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung

11 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1MS1M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

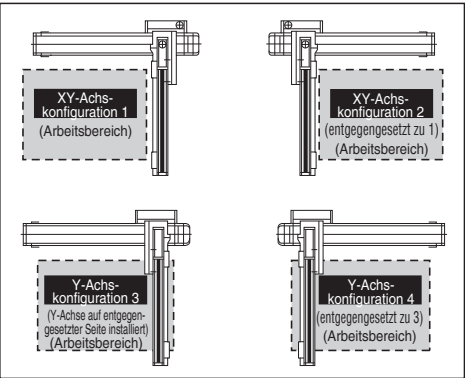
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-100-10-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-[]-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□MS1M

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	3.0			
	200	2.3			
	300	1.6			

BC□MS1L

		Y-Achshub			
		100	200	300	400
Z-Achshub	100	11.0			
	200	10.3			
	300	9.6			

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

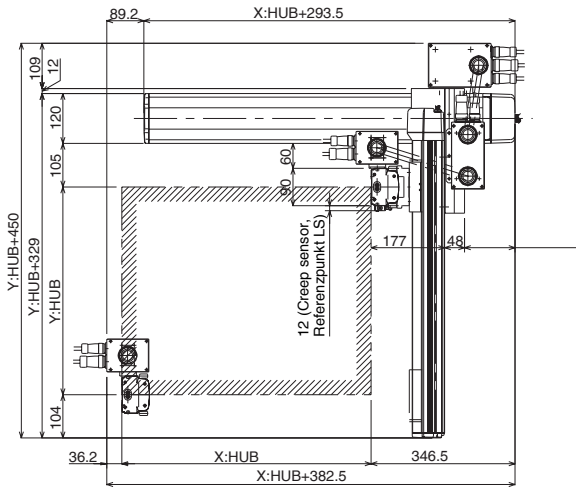
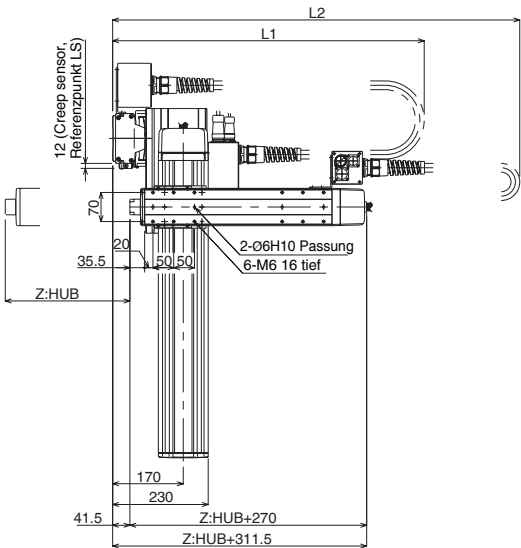
BC□MS1M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500				-	-	-	-
Z-Achse		400				-	-	-	-

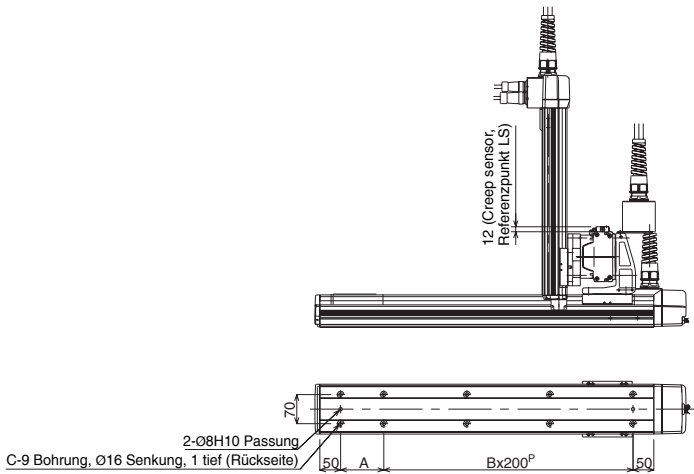
BC□MS1L

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500				-	-	-	-
Z-Achse		200				-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3-BC

MS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

ICSPA3-BC

MS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achsenrundrahmen
Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Bewegl. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 200-800mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung

11.9 kg ~ 6.7 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

ICSA3
(ICSPA3)

-BC1MS3M-

A

-

70AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC1MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC2MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC3MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BC4MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 80 : 800 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

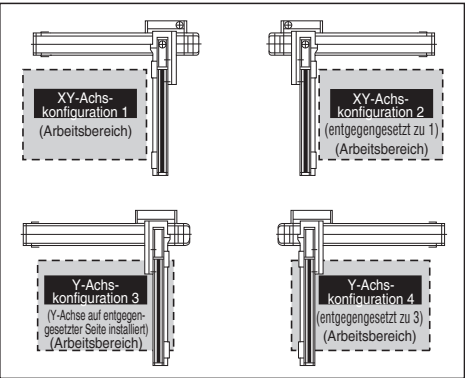
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-10-(Hub)-T1	18
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-100-10-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM-[]-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BC□MS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□MS3M

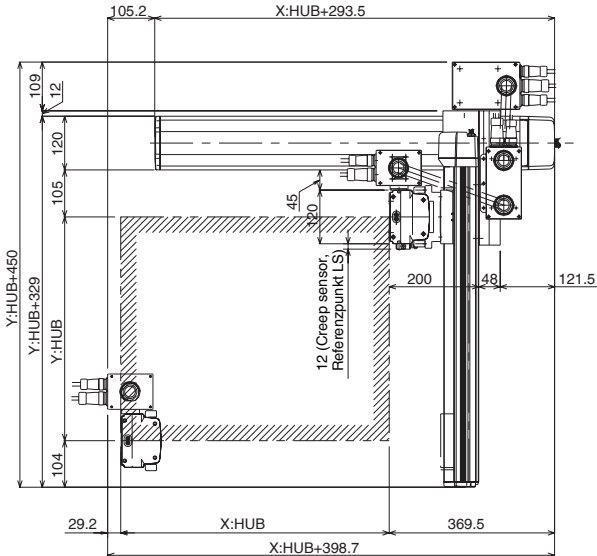
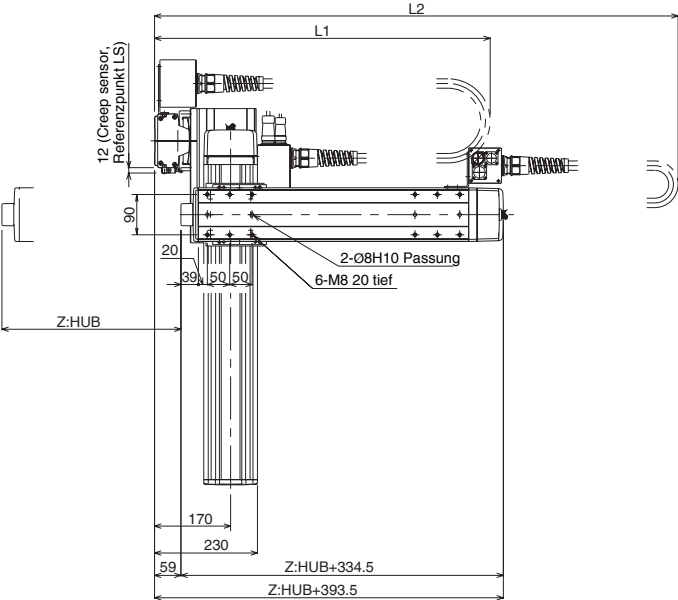
		Y-Achshub				
		100	200	300	400	500
Z-Achshub	100	11.9			11.8	8.7
	200	10.9			10.8	7.7
	300	9.9			9.8	6.7

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

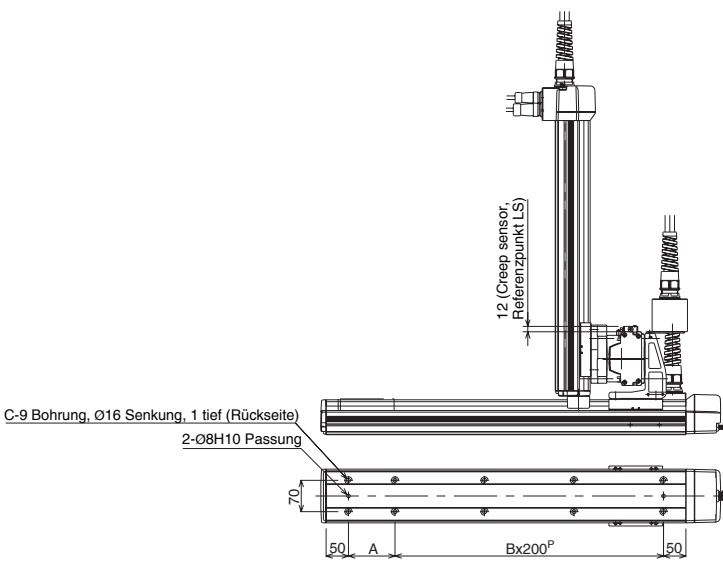
BC□MS3M

		Hub							
		100	200	300	400	500	600	700	800
X-Achse	-	500						480	380
Y-Achse		500					-	-	-
Z-Achse		500				-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	200	300	400	500	600	700	800
L1	(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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BD□HS1□

ICSPA3-BD□HS1□

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Bewegl. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 800-2000mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung11 kg ~ 1.6 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BD1HS1M-

A

-

100AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

CT-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 200 : 2000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Self-standing cable (*3)

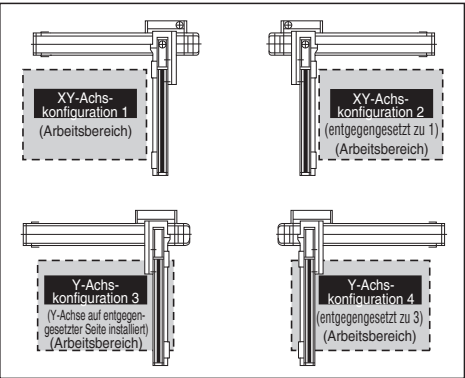
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BD□HS1□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	20
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BD□HS1M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				

BD□HS1L

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BD□HS1M

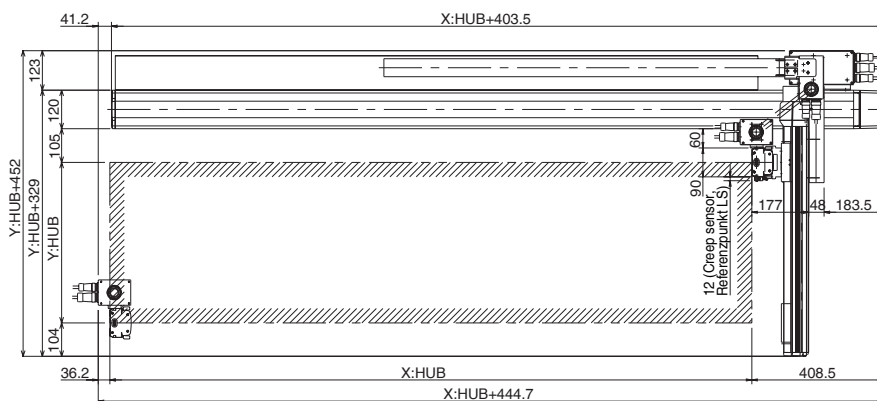
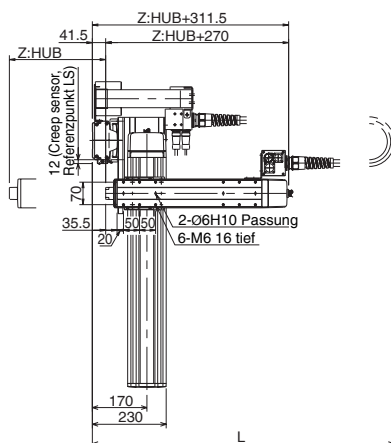
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BD□HS1L

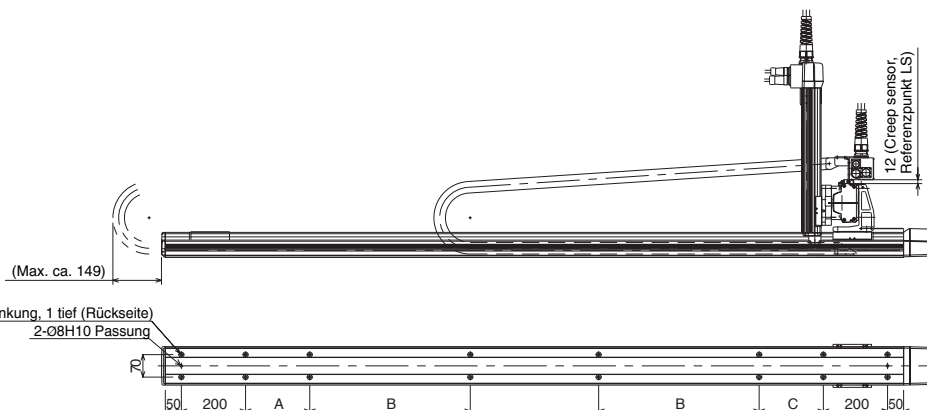
	Hub									
	100 ~ 400	500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(630)	(680)	(730)	(780)	(830)
	200	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	300	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)

ICSA3-BD HS3M

ICSPA3-BD HS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Bewegl. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 800-2000mm Y-Achse: 100-500mm Z-Achse: 100-300mm

Zuladung10 kg ~ 6.7 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BD1HS3M-

A

-

100AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

CT-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD1HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD2HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD3HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BD4HS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 200 : 2000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 30 : 300 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Self-standing cable (*3)

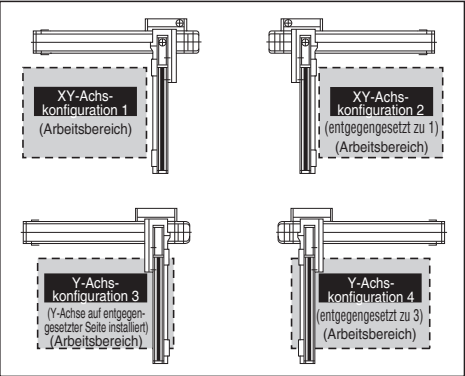
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BD HS3 kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-MXM- -200-20-(Hub)-T1	20
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM- -100-20-(Hub)-T1	21
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM- -200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BD□HS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BC□HS3M

		Y-Achsenhub				
		100	200	300	400	500
Z-Achsenhub	100	10.0				8.7
	200	9.0				7.7
	300	8.0				6.7

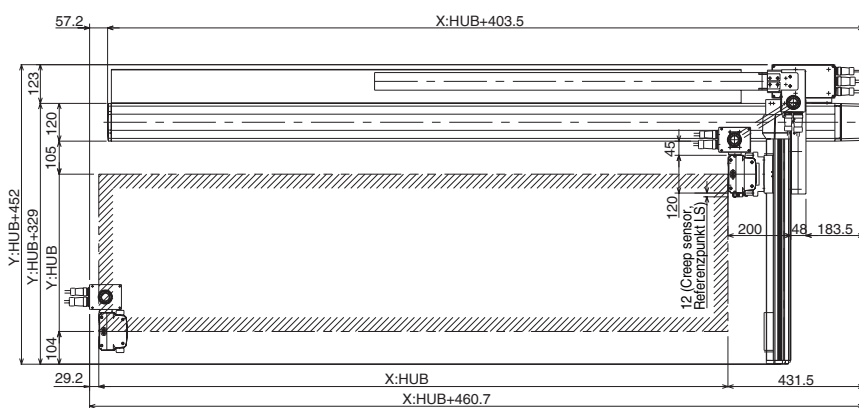
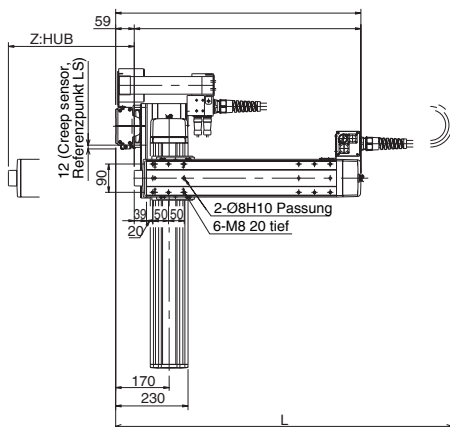
Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BC□HS3M

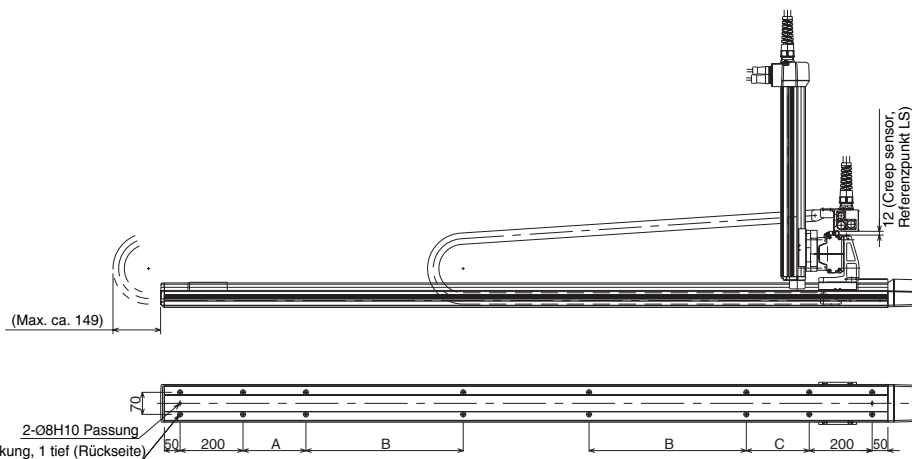
	Hub									
	100 ~ 300	400 ~ 500	800 ~ 1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
X-Achse	-	-	1000	950	800	700	600	550	500	450
Y-Achse	1000		-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	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

		Y-Hub				
		100	200	300	400	500
Z-Hub	100	(670)	(720)	(770)	(820)	(870)
	200	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	300	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	400	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)

ICSA3-BE HS1

ICSPA3-BE HS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achse Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration, Beweglicher
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Bewegl. Z-Achse Grundr.

HubX-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung11 kg ~ 0.9 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BE1HS1M-

A

-

50AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs- konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1L-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS1L-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

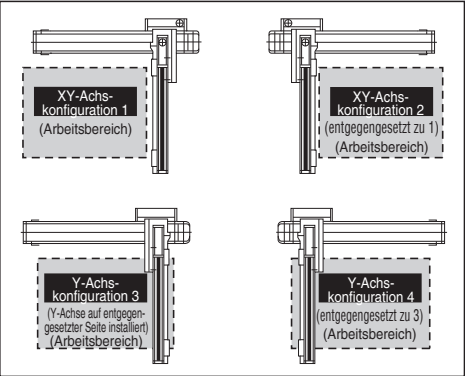
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-□-400-20-(Hub)-T1	26
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□HS1M

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

BE□HS1L

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□HS1M

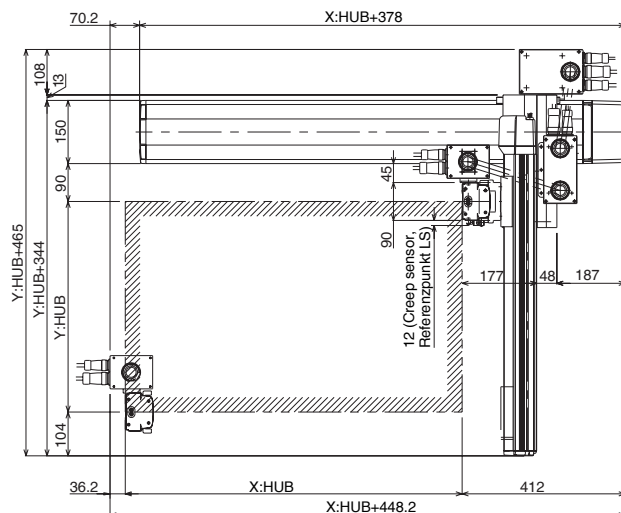
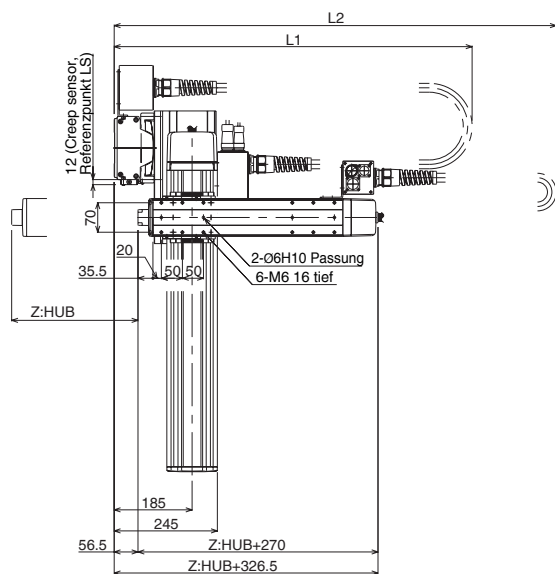
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000							830	690
Y-Achse	-	1000							-	-	-
Z-Achse	-	400	-	-	-	-	-	-	-	-	-

BE□HS1L

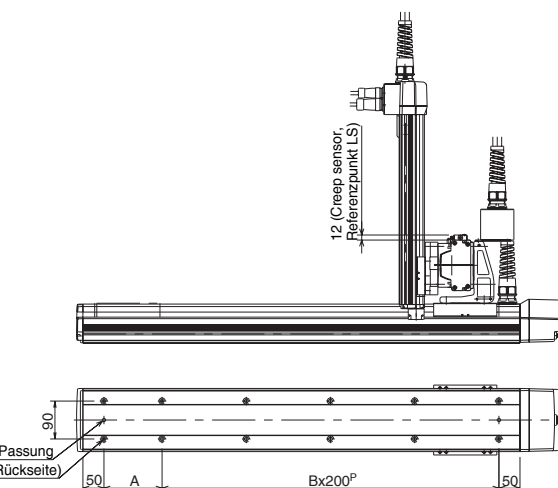
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000							830	690
Y-Achse	-	1000							-	-	-
Z-Achse	-	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BE HS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achse Grundrahmen

ICSPA3-BE HS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration, Beweglicher
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ	XYB + Bewegl. Z-Achse Grundr.	Hub	X-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm	Zuladung	11.9 kg ~ 7.5 kg
-----	-------------------------------	-----	---	----------	------------------

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	X-Achshub + Optionen	Y-Achshub + Optionen	Z-Achshub + Optionen	Einzusetzende Steuerung	Kabellänge	Kabelführung
(Beispiel)	ICSA3 (ICSPA3)	-BE1HS3M-	A	- 50AQL	- 40AQL	- 30BLNM	- T1	- 5L	- SC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51



Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS3M-A- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS3M-A- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS3M-A- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS3M-A- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1HS3M-I- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2HS3M-I- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3HS3M-I- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4HS3M-I- [1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

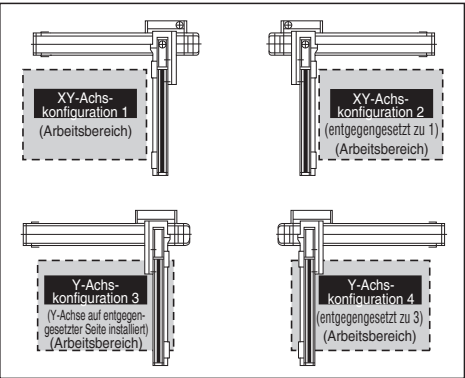
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-[]-400-20-(Hub)-T1	26
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM-[]-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□HS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□HS3M

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

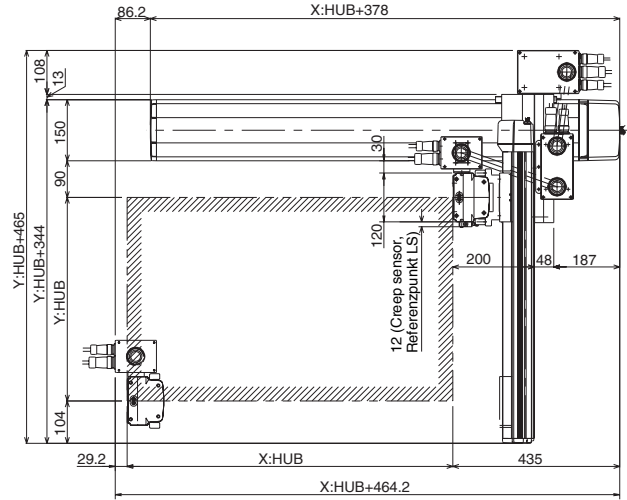
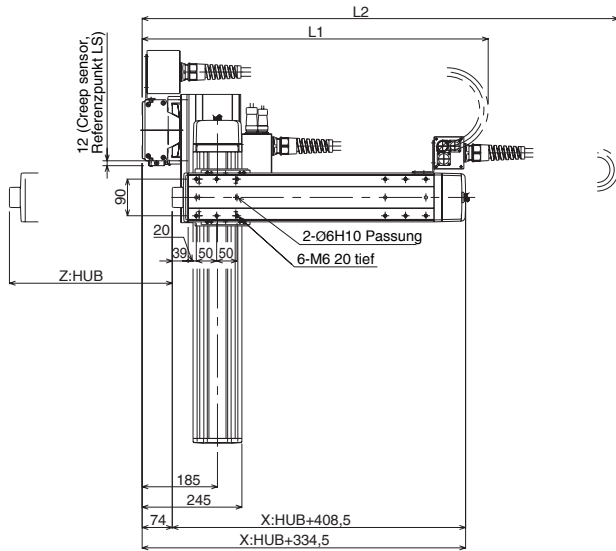
Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□HS3M

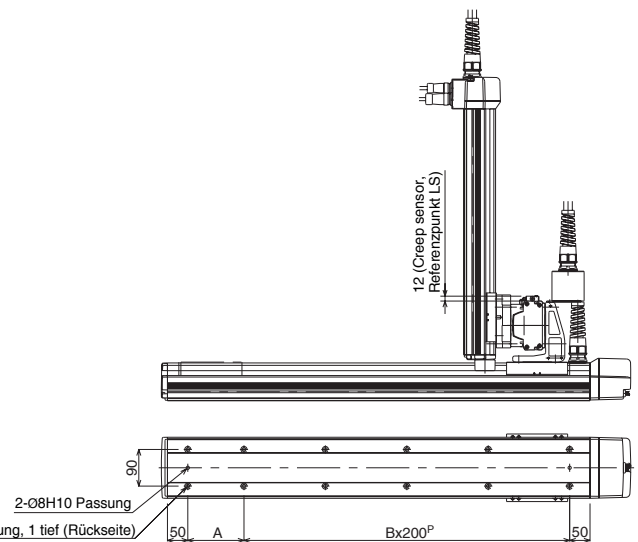
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	1000							830	690
Y-Achse	-	1000							-	-	-
Z-Achse	-	500			-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BE MS1

ICSPA3-BE MS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achse Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achse Grundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Bewegl. Z-Achse Grundr.

HubX-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung11 kg ~ 0.9 kg

Modellspezifikation

SeriesICSA3 (ICSPA3) - BE1MS1M-

EnkodertypA

X-Achshub + Optionen50AQL

Y-Achshub + Optionen40AQL

Z-Achshub + Optionen30BLNM

Einzusetzende SteuerungT1

Kabellänge5L

KabelführungSC-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

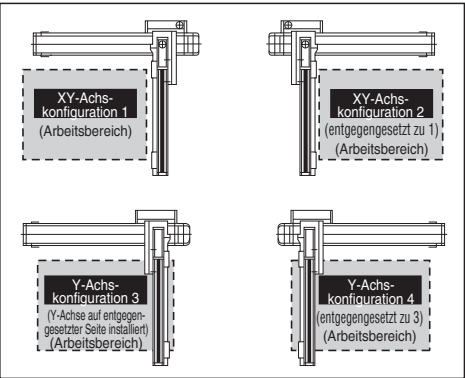
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-□-200-10-(Hub)-T1	25
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-10-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM-□-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□MS1M

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

BE□MS1L

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□MS1M

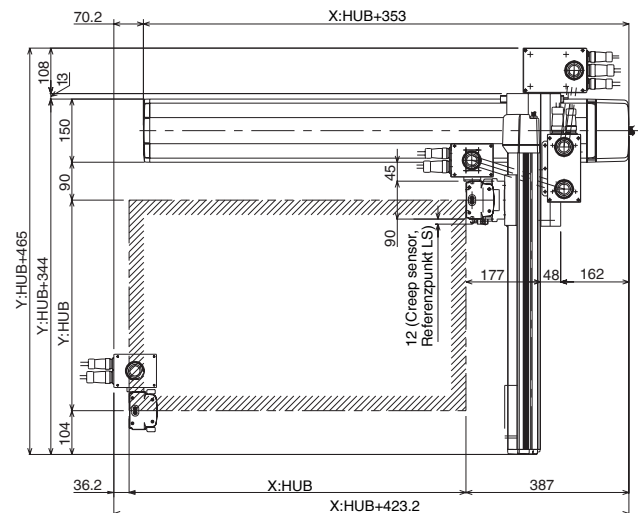
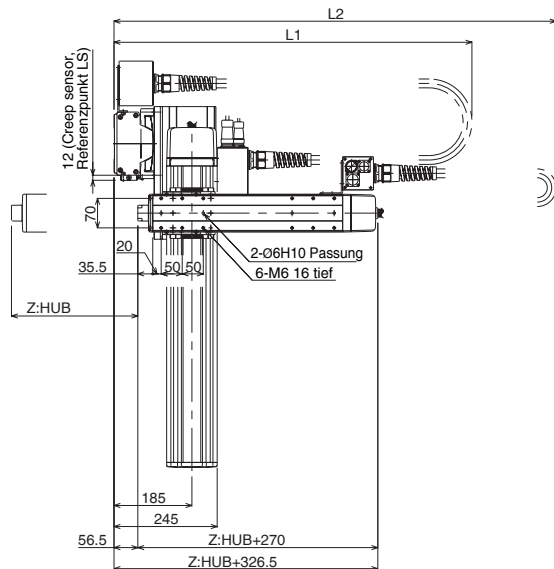
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	500					470	385	320	
Y-Achse	-	500					480	-	-	-	
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

BE□MS1L

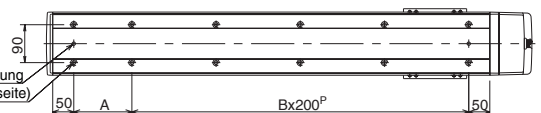
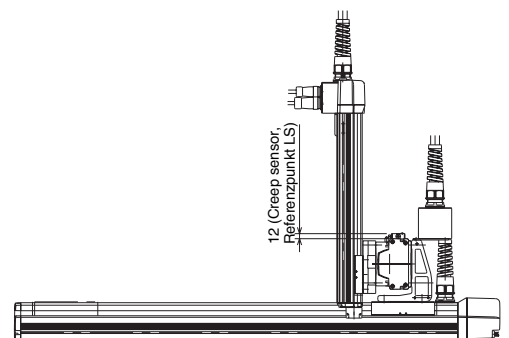
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	500					470	385	320	
Y-Achse	-	500					480	-	-	-	
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BE

MS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achse Grundrahmen

ICSPA3-BE

MS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achse Grundrahmen
Hochpräzisionsversion

Typ

XYB + Bewegl. Z-Achse Grundr.

Hub

X-Achse: 300-1000mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung

11.9 kg ~ 7.5 kg

Modellspezifikation

Series

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BE1MS3M-

A

-

50AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

SC-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE1MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE2MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE3MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BE4MS3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

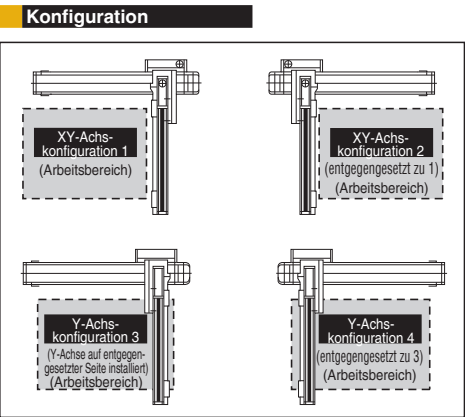
Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	30 : 300 mm ~ 100 : 1000 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	SC-SC : Self-standing cable

* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXM-[]-200-10-(Hub)-T1	25
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-[]-200-10-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM-[]-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BE□MS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BE□MS3M

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

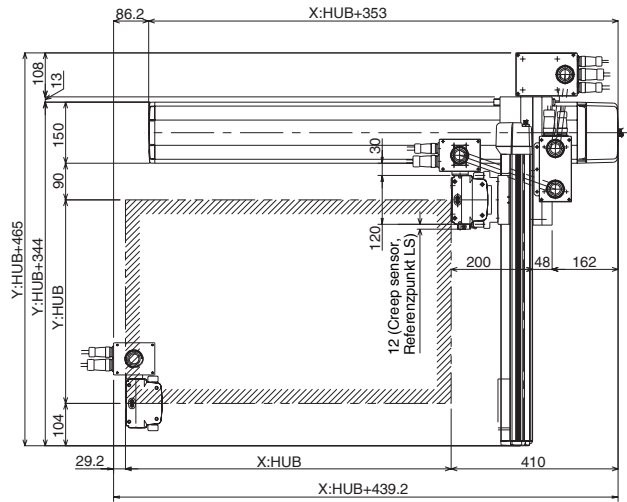
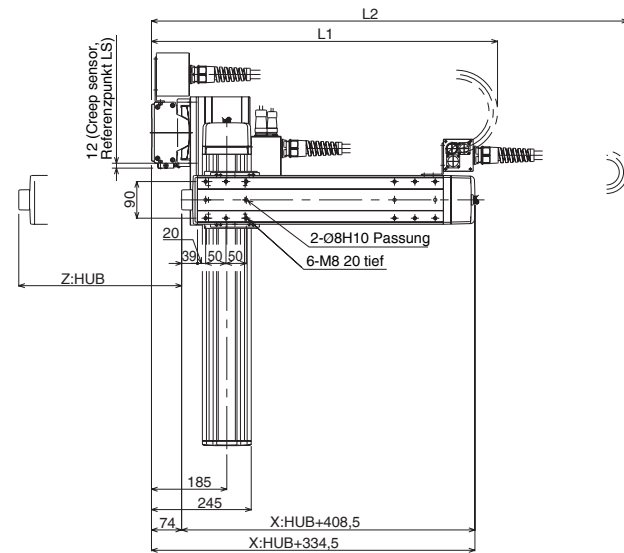
Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BE□MS3M

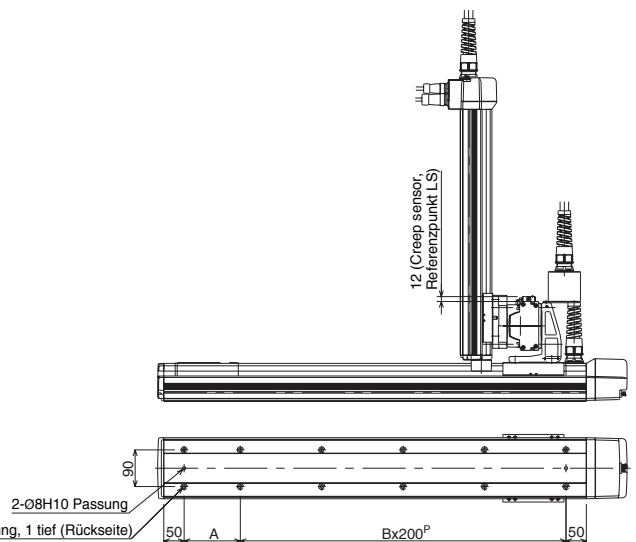
		Hub									
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
X-Achse	-	-	500					470	385	320	
Y-Achse	-	500					480	-	-	-	
Z-Achse	-	500					-	-	-	-	

Abmessungen

* Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Hub	300	400	500	600	700	800	900	1000
L1	(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

		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(720)	(770)	(820)	(870)	(920)	(970)
	200	(820)	(870)	(920)	(970)	(1020)	(1070)
	300	(920)	(970)	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)
	400	(1020)	(1070)	(1120)	(1170)	(1220)	(1270)

ICSA3-BF HS1

ICSPA3-BF HS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYB + Bewegl. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung11 kg ~ 0.9 kg

Modellspezifikation

Serieserie

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-BF1HS1M-

A

-

100AQL

-

40AQL

-

30BLNM

-

T1

-

5L

-

CT-SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1M-A- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1L-A- -B-T1-
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1M-A- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1L-A- -B-T1-
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1M-A- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1L-A- -B-T1-
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1M-A- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1L-A- -B-T1-
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1M-I- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS1L-I- -B-T1-
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1M-I- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS1L-I- -B-T1-
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1M-I- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS1L-I- -B-T1-
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1M-I- -B-T1-
		L	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS1L-I- -B-T1-

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.



Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Self-standing cable (*3)

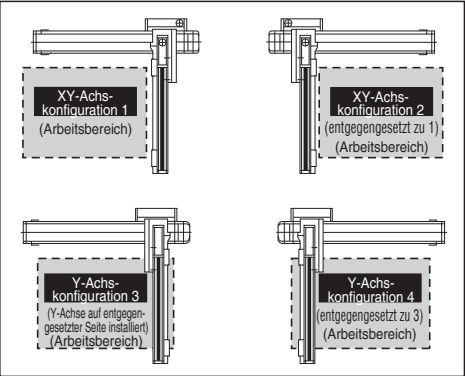
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BF HS1 kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXMX- -400-20-(Hub)-T1	28
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM- -200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-SZM- -60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BF□HS1M

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	3.0					
	200	2.3					
	300	1.6					
	400	0.9					

BF□HS1L

		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.0					
	200	10.3					
	300	9.6					
	400	8.9					

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

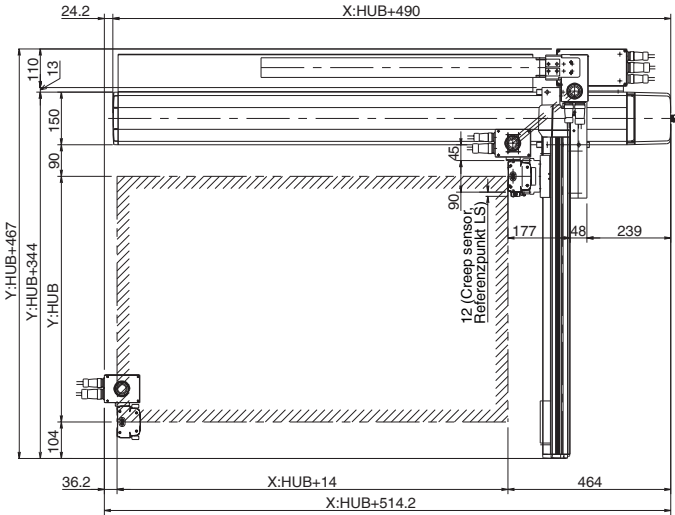
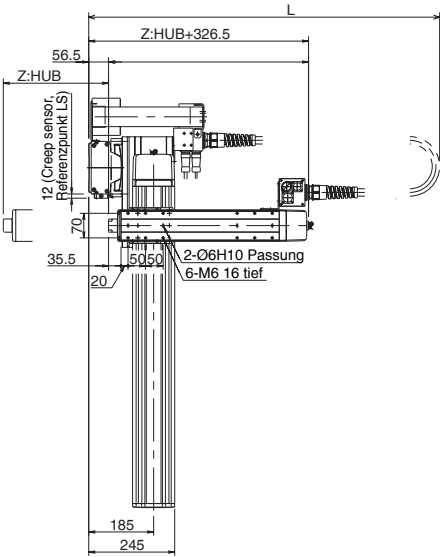
BF□HS1M

	Hub																	
	100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X-Achse	–	–	–	–	–	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y-Achse	–	1000				–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	
Z-Achse	400		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	

BF□HS1L

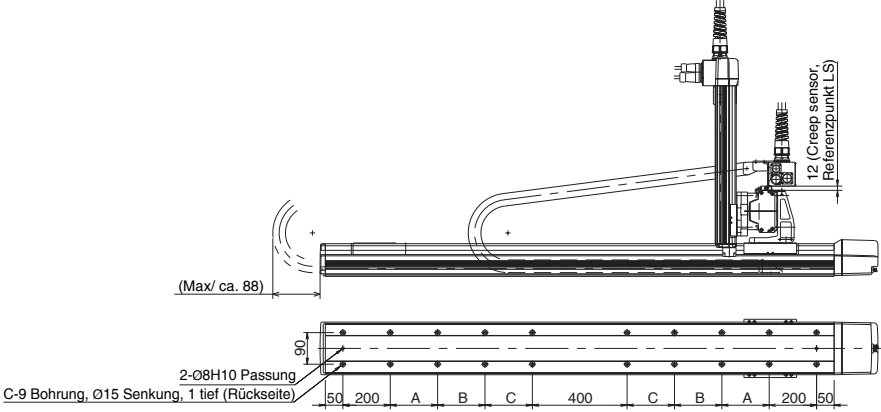
	Hub																	
	100	200~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Z-Achse	200		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

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



		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(700)	(750)	(800)	(850)	(900)	(950)
	200	(800)	(850)	(900)	(950)	(1000)	(1050)
	300	(900)	(950)	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)
	400	(1000)	(1050)	(1100)	(1150)	(1200)	(1250)

ICSA3-BF  HS3M		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration Beweglicher Z-Achse Grundrahmen	
ICSPA3-BF  HS3M		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achse Grundrahmen	
		Hochpräzisionsversion	
Typ	XYB + Bewegl. Z-Achse Grundr.	Hub	X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 200-700mm Z-Achse: 100-400mm
		Zuladung	11.9 kg ~ 7.5 kg
Modellspezifikation			
Serie	Typ	Enkodertyp	X-Achshub + Optionen
Y-Achshub + Optionen	Z-Achshub + Optionen	Einzusetzende Steuerung	Kabellänge
Kabelführung			
(Beispiel)	ICSA3 (ICSPA3)	-BF1HS3M-	A
		100AQL	- 40AQL - 30BLNM - T1 - 5L - CT - SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51



Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration (*1)	Z-Achsentyp (*2)	Modell
Absolut	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS3M-A-①-②-③-B-T1-④-⑤
Inkremental	1	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF1HS3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	2	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF2HS3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	3	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF3HS3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤
	4	M	ICSA3 [ICSPA3] -BF4HS3M-I-①-②-③-B-T1-④-⑤

*1: XY-Achskonfigurationen: Siehe Abbildungen unten.
*2: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	20 : 200 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Self-standing cable (*3)

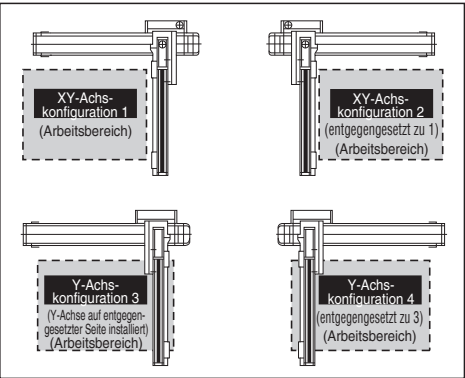
* Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*3 Beim Modell # BF□HS3□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelliste	RT	14

Konfiguration



Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXMX-□-400-20-(Hub)-T1	28
Y-Achse	ISA[ISPA]-MYM-□-200-20-(Hub)-T1	22
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -BF□HS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

BF□HS3M

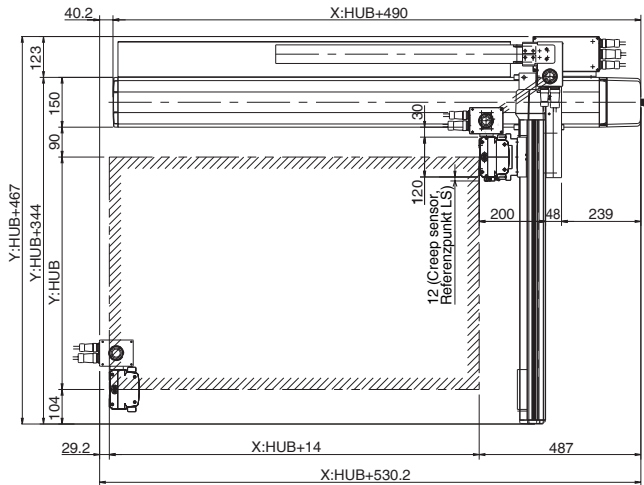
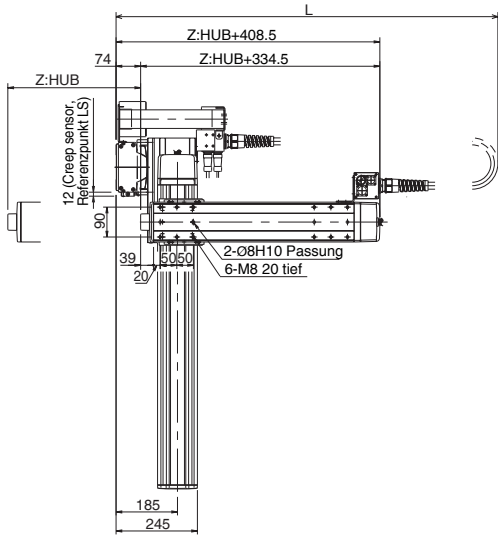
		Y-Achsenhub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.9					10.5
	200	10.9					9.5
	300	9.9					8.5
	400	8.9					7.5

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

BF□HS3M

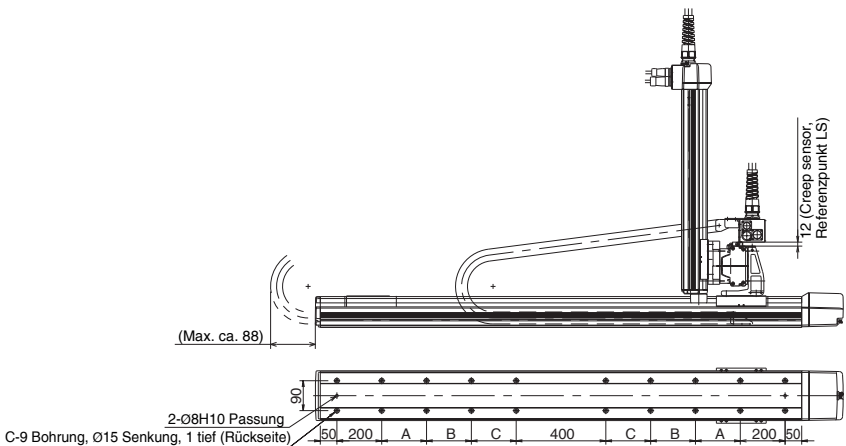
	Hub														
	100	200~400	500~700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen * Die unten angegebenen Abmessungen gelten für die XY-Achsenkonfiguration 1.



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

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



		Y-Hub					
		200	300	400	500	600	700
Z-Hub	100	(680)	(730)	(780)	(830)	(880)	(930)
	200	(780)	(830)	(880)	(930)	(980)	(1030)
	300	(880)	(930)	(980)	(1030)	(1080)	(1130)
	400	(980)	(1030)	(1080)	(1130)	(1180)	(1230)

ICSA3-G1JHB1

ICSPA3-G1JHB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G1JHB1H-

A

-

100AQL

-

50AQL

-

30BL

-

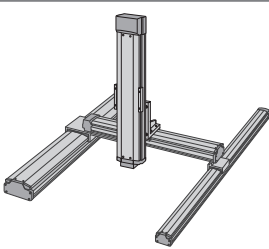
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHB1[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISA]-SXM-[]-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-G1JHB2

ICSPA3-G1JHB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsendrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G1JHB2H

- A

-

100AQL

-

50AQL

-

30BL

-

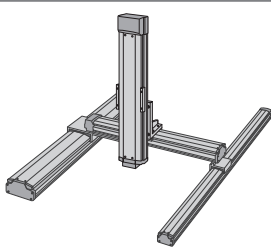
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2H-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2H-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHB2[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISPA]-MXM-[]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G1JHB2H

		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	3.5		
	200	3.5		
	300	3.5		
	400	3.5		
	500	3.5		
	600	3.5		

G1JHB2M

		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

G1JHB2L

		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	19.0		
	500	18.8		
	600	17.8		

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G1JHB2H

	Hub															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G1JHB2M

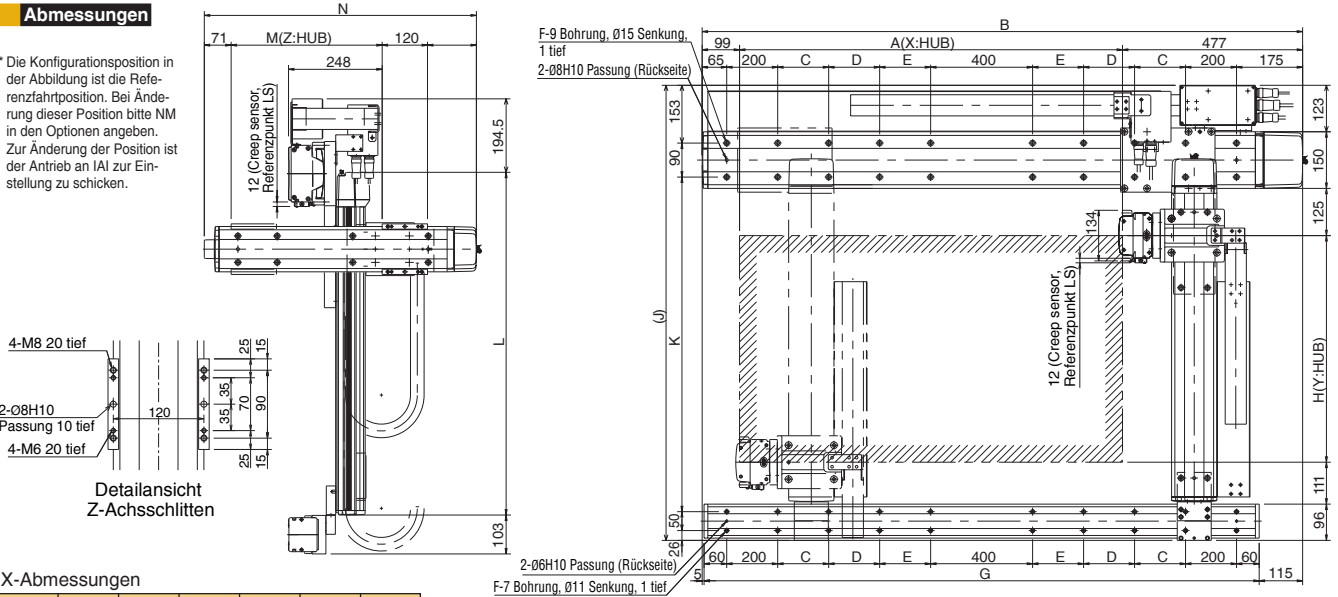
	Hub															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G1JHB2L

	Hub															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	250			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

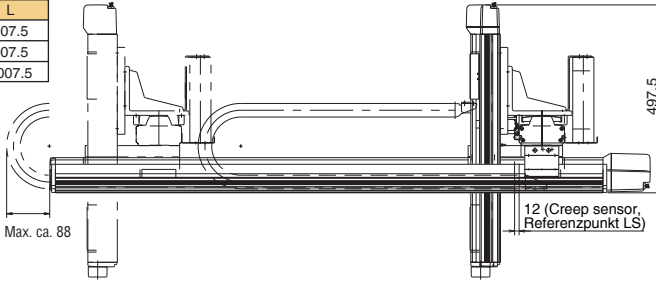
A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	200	425	0	16	2170
1814	2390	200	475	0	16	2270
1914	2490	200	525	0	16	2370
2014	2590	200	575	0	16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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
500	1069.5	786	807.5
600	1169.5	886	907.5
700	1269.5	986	1007.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)
100	420.5	434.5
200	520.5	534.5
300	620.5	634.5
400	720.5	734.5
500	820.5	834.5
600	920.5	934.5



ICSA3-G1JHB3

ICSPA3-G1JHB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

19 kg ~ 9 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G1JHB3H -

A

-

100AQL

-

50AQL

-

30BL

-

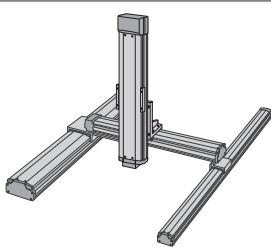
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHB3[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-200-20/10/-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHB3□

Einachsroboter

Kartesische Roboter

Steuerungen

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G1JHB3H

		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	9.0		
	200	9.0		
	300	9.0		
	400	9.0		
	500	9.0		
	600	9.0		

G1JHB3M

		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	19.0		
	200	19.0		
	300	19.0		
	400	18.7		
	500	17.6		
	600	16.6		

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G1JHB3H

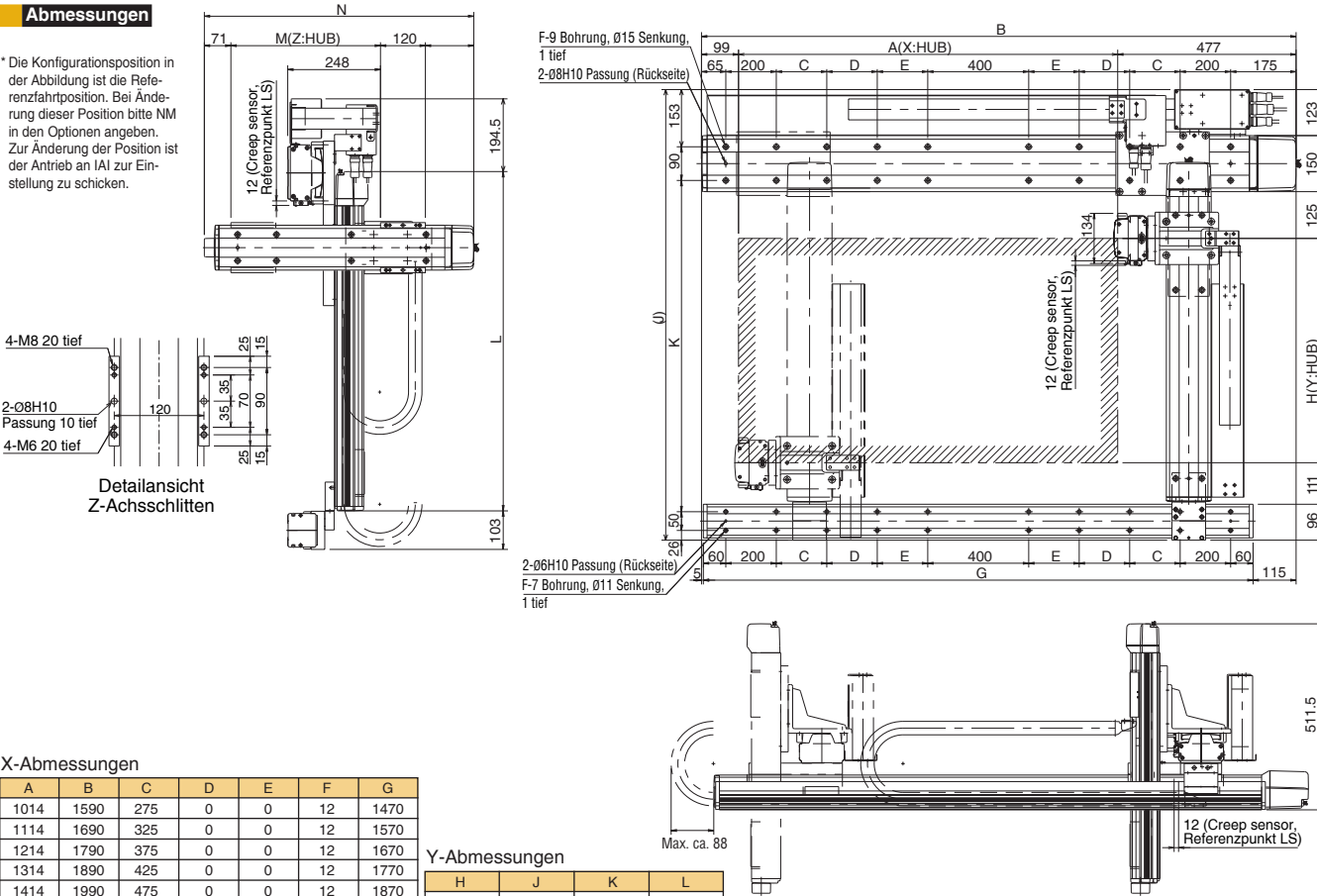
	Hub															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G1JHB3M

	Hub															
	100~400	500	600	700	1000~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
500	1069.5	786	807.5
600	1169.5	886	907.5
700	1269.5	986	1007.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)
100	420.5	434.5
200	520.5	534.5
300	620.5	634.5
400	720.5	734.5
500	820.5	834.5
600	920.5	934.5

ICSA3-G2JHB1

ICSPA3-G2JHB1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsendrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsendrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsendrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

14 kg ~ 3 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G2JHB1H -

A

-

100AQL

-

80AQL

-

30BL

-

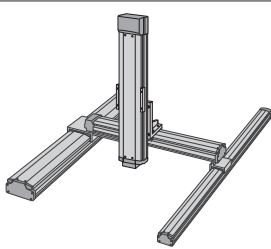
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHB2 [] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 16 mm (H), 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXMX-[]-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISA]-SXM-[]-60-16/8/4-(Hub)-T1-B	15

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G2JHB1H

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	3.0				
	200	3.0				
	300	3.0				
	400	3.0				
	500	3.0				
	600	3.0				

G2JHB1M

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	6.0				
	200	6.0				
	300	6.0				
	400	6.0				
	500	6.0				
	600	6.0				

G2JHB1L

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	14.0				
	200	14.0				
	300	14.0				
	400	14.0				
	500	14.0				
	600	14.0				

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G2JHB1H

	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	800	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G2JHB1M

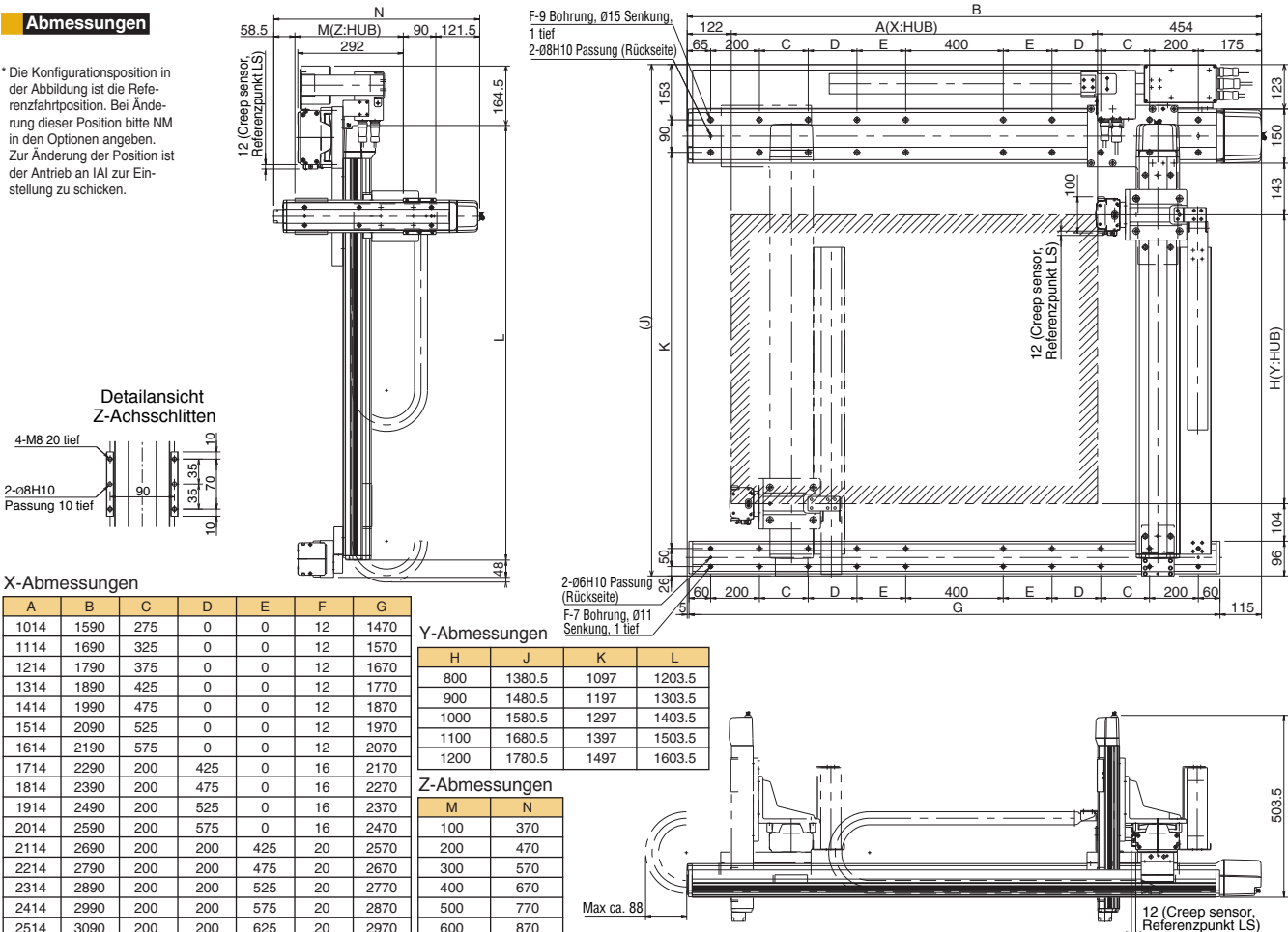
	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	400	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G2JHB1L

	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtrichtung. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



ICSA3-G2JHB2

ICSPA3-G2JHB2

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

19 kg ~ 3.5 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G2JHB2H -

A

-

100AQL

-

80AQL

-

30BL

-

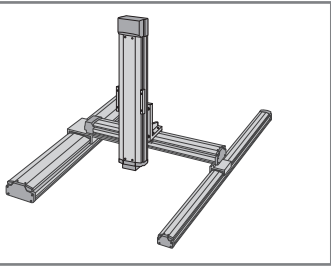
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2H-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2H-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHB2[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 20 mm (H), 10 mm (M), 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXMX-[]-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-100-20/10/5-(Hub)-T1-B	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB2□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G2JHB2H

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	3.5				
	200	3.5				
	300	3.5				
	400	3.5				
	500	3.5				
	600	3.5				

G2JHB2M

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	9.0				
	200	9.0				
	300	9.0				
	400	9.0				
	500	9.0				
	600	9.0				

G2JHB2L

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	19.0				
	200	19.0				
	300	19.0				
	400	19.0				
	500	18.8				
	600	17.8				

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G2JHB2H

	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G2JHB2M

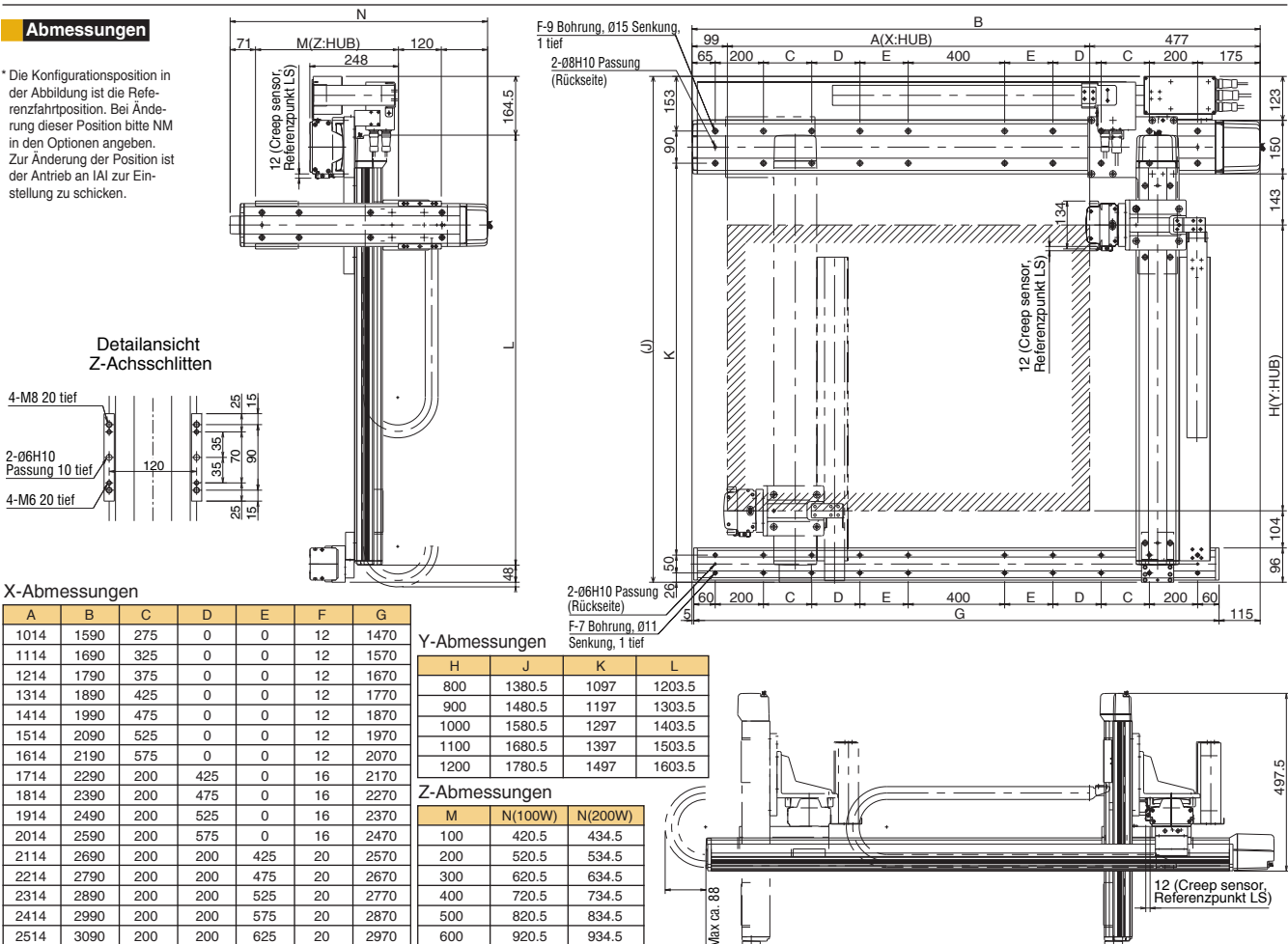
	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

G2JHB2L

	Hub														
	100-600	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	-	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	250	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	625	0	0	16	2170
1814	2390	675	0	0	16	2270
1914	2490	725	0	0	16	2370
2014	2590	775	0	0	16	2470
2114	2690	825	0	0	20	2570
2214	2790	875	0	0	20	2670
2314	2890	925	0	0	20	2770
2414	2990	975	0	0	20	2870
2514	3090	1025	0	0	20	2970

Y-Abmessungen

H	J	K	L
800	1380.5	1097	1203.5
900	1480.5	1197	1303.5
1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1780.5	1497	1603.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)
100	420.5	434.5
200	520.5	534.5
300	620.5	634.5
400	720.5	734.5
500	820.5	834.5
600	920.5	934.5

ICSA3-G2JHB3

ICSPA3-G2JHB3

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Feststehender Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Feststehender
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Festst. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-600mm

Zuladung

19 kg ~ 9 kg

Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G2JHB3H -

A -

100AQL -

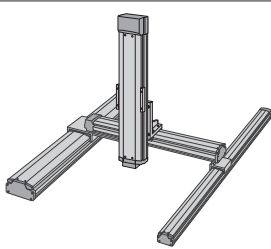
80AQL -

30BL -

T1 -

5L -

CT - SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3H-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	H	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3H-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHB3L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 60 : 600 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2) CT-CT : Kabelkette

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHB3[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm (H), 10 mm (M)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXMX-[]-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-200-20/10-(Hub)-T1-B	19

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-G1JHS1

ICSPA3-G1JHS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achse Grundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achse Grundrahmen

Typ

XYG + Bewegl. Z-Achse Grundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung

11 kg ~ 0.9 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G1JHS1H

- A

- 100AQL

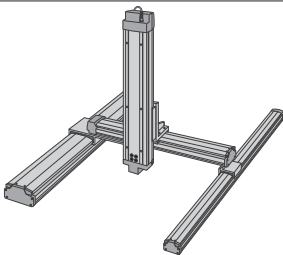
- 50AQL

- 30BLNM

- T1

- 5L

- CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1M-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1M-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS1L-I-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
[1]	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
[2]	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
[3]	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
[4]	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
[5]	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHS1[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelführung	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXM-[]-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISA]-SZM-[]-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3-G1JHS2L		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration Beweglicher Z-Achsenrundrahmen			
ICSPA3-G1JHS2L		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achsenrundrahmen			
		Hochpräzisionsversion			
Typ	XYG + Bewegl. Z-Achsenrundr.		Hub	X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-400mm	
			Zuladung	13.1 kg ~ 10.1 kg	
Modellspezifikation					
Serie	Typ	Enkodertyp	X-Achshub + Optionen	Y-Achshub + Optionen	Z-Achshub + Optionen
Einsetzende Steuerung					
Kabellänge					
Kabelführung					
(Beispiel)	ICSA3 (ICSPA3)	- G1JHS2L	- A	- 100AQL	- 50AQL - 30BLNM - T1 - 5L - CT - SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	L	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHB2L□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 5 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-□-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISA]-MXM-□-100-5-(Hub)-T1-B-NM	18

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).
(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m
(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.
(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS2L

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G1JHS2L

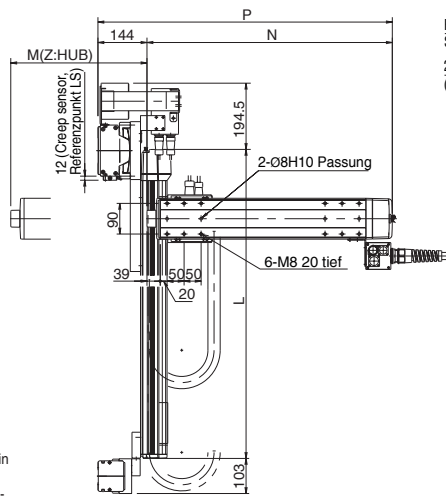
		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	13.1		
	200	12.1		
	300	11.1		
	400	10.1		

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

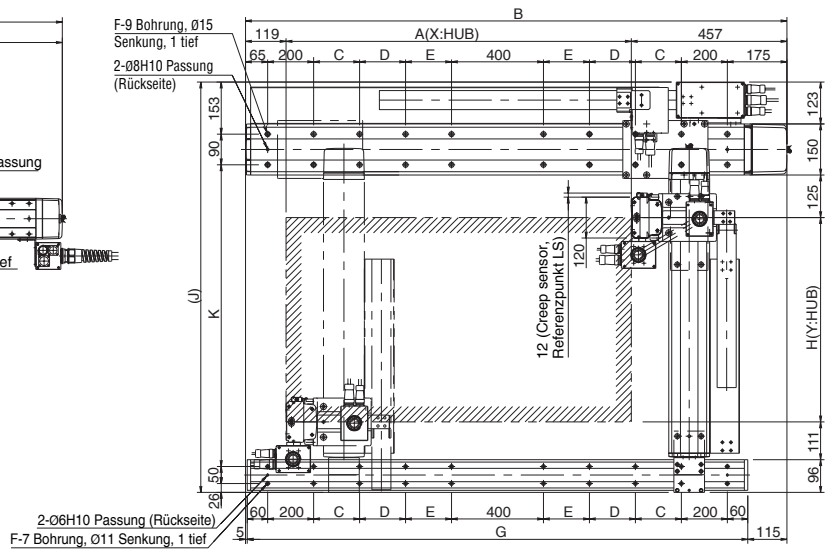
G1JHS2L

	Hub													
	100-400	500-700	1000-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	250	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen



F-9 Bohrung, Ø15
Senkung, 1 tief
2-Ø8H10 Passung
(Rückseite)



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Abmessungen

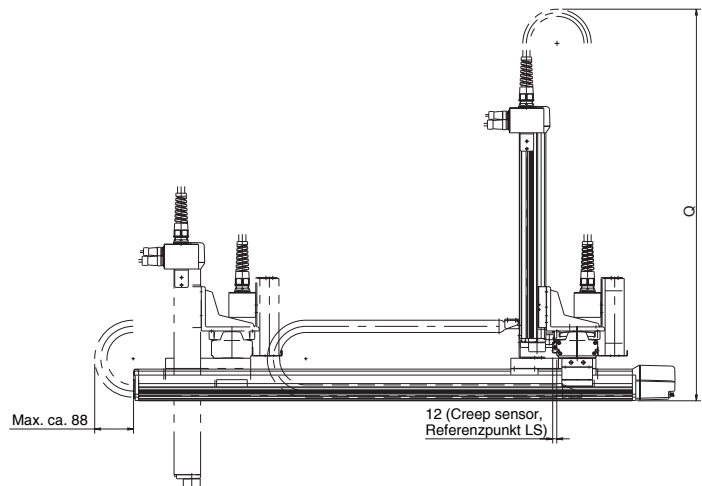
A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	200	425	0	16	2170
1814	2390	200	475	0	16	2270
1914	2490	200	525	0	16	2370
2014	2590	200	575	0	16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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
500	1069.5	786	807.5
600	1169.5	886	907.5
700	1269.5	986	1007.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)	P(100W)	P(200W)	Q
100	420.5	434.5	564.5	578.5	(800)
200	520.5	534.5	664.5	678.5	(900)
300	620.5	634.5	764.5	778.5	(1000)
400	720.5	734.5	864.5	878.5	(1100)
500	820.5	834.5	964.5	978.5	(1200)



ICSA3-G1JHS3M

ICSPA3-G1JHS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYG + Bewegl. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 500-700mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung11.9 kg ~ 7.8 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

-G1JHS3M-

A

-

100AQL

-

50AQL

-

30BLNM

-

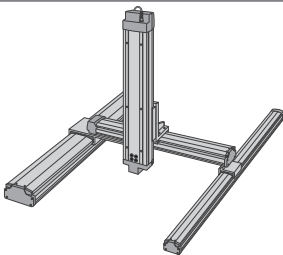
T1

-

5L

-

CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	50 : 500 mm ~ 70 : 700 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 50 : 500 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G1JHS3M□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelführung	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-□-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXM-□-200-20-(Hub)-T1	19
Z-Achse	ISA[ISA]-MZM-□-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G1JHS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G1JHS3M

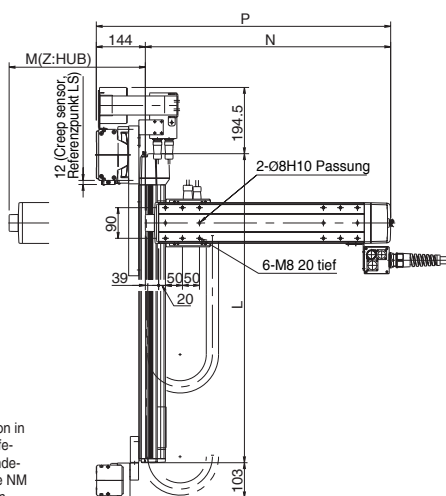
		Y-Achsenhub		
		500	600	700
Z-Achsenhub	100	11.9		
	200	10.9		
	300	9.9		
	400	8.9		
	500	7.8		

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

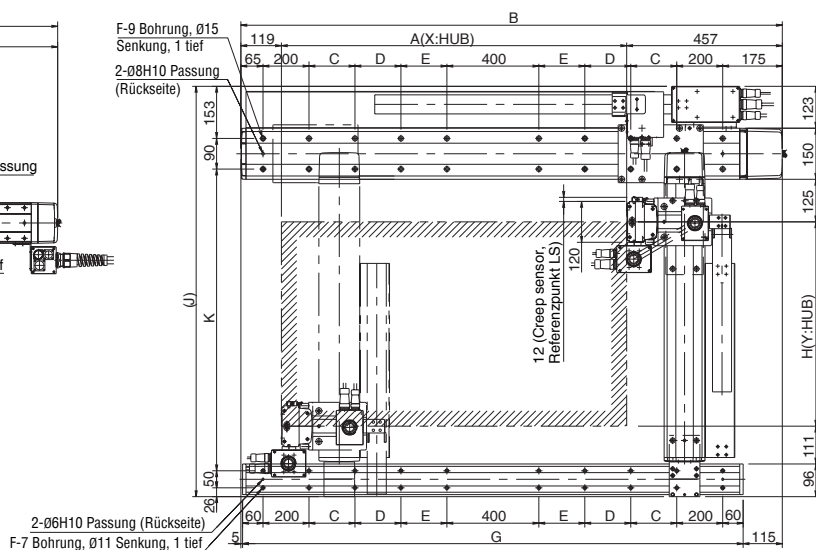
G1JHS3M

		Hub															
		100-400	500	600	700	1000-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	-	-	-	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000				-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

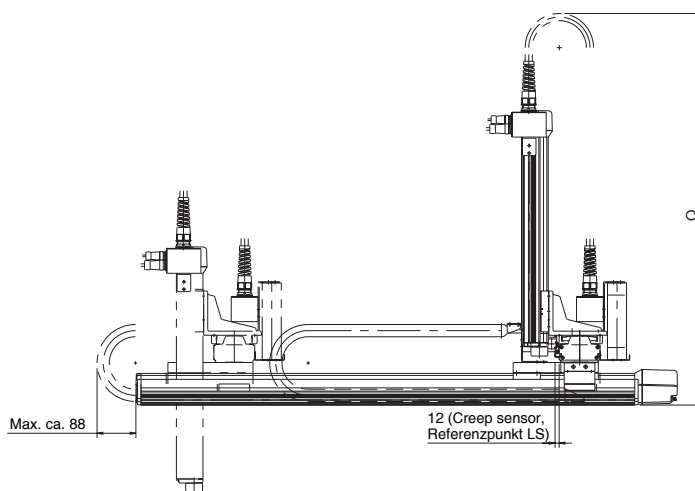
A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	625	0	16	16	2170
1814	2390	675	0	16	16	2270
1914	2490	725	0	16	16	2370
2014	2590	775	0	16	16	2470
2114	2690	825	0	16	16	2570
2214	2790	875	0	16	16	2670
2314	2890	925	0	16	16	2770
2414	2990	975	0	16	16	2870
2514	3090	1025	0	16	16	2970

Y-Abmessungen

H	J	K	L
500	1069.5	786	807.5
600	1169.5	886	907.5
700	1269.5	986	1007.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)	P(100W)	P(200W)	Q
100	420.5	434.5	564.5	578.5	(800)
200	520.5	534.5	664.5	678.5	(900)
300	620.5	634.5	764.5	778.5	(1000)
400	720.5	734.5	864.5	878.5	(1100)
500	820.5	834.5	964.5	978.5	(1200)



ICSA3-G2JHS1

ICSPA3-G2JHS1

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

Typ

XYG + Bewegl. Z-Achsenrundr.

Hub

X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-400mm

Zuladung

11 kg ~ 0.9 kg

Modellspezifikation

Series

Typ

Enkodertyp

X-Achshub + Optionen

Y-Achshub + Optionen

Z-Achshub + Optionen

Einzusetzende Steuerung

Kabellänge

Kabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G2JHS1H

- A

- 100AQL

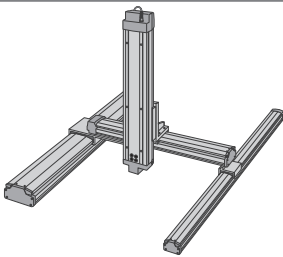
- 100AQL

- 30BLNM

- T1

- 5L

- CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1L-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1M-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
		L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1L-I-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHS1[] kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelfeder	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	60 W / 8 mm (M), 4 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-[]-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXMX-[]-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISA]-SZM-[]-60-8/4-(Hub)-T1-B-NM	17

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in [] der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS1□

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G2JHS1M

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	3.0				
	200	2.3				
	300	1.6				
	400	0.9				

G2JHS1L

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	11.0				
	200	10.3				
	300	9.6				
	400	8.9				

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

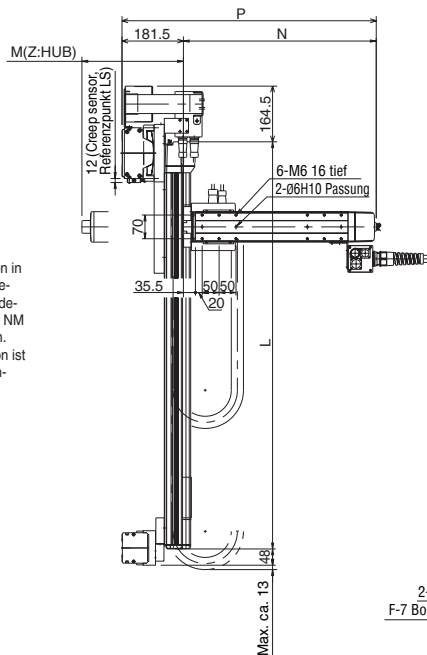
G2JHS1M

	Hub															
	100~400	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X-Achse	–	–	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y-Achse	–	1000		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	
Z-Achse	400	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	

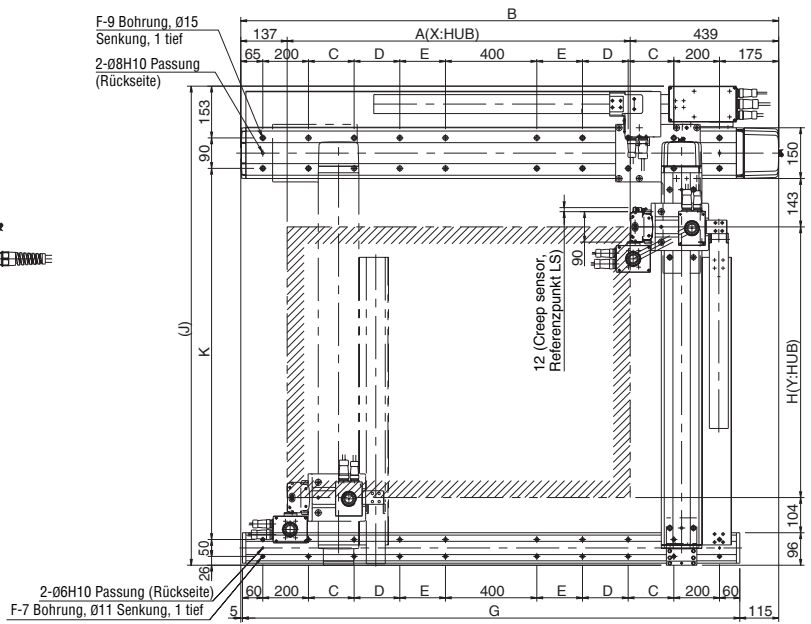
G2JHS1L

	Hub														
	100-400	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	200	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

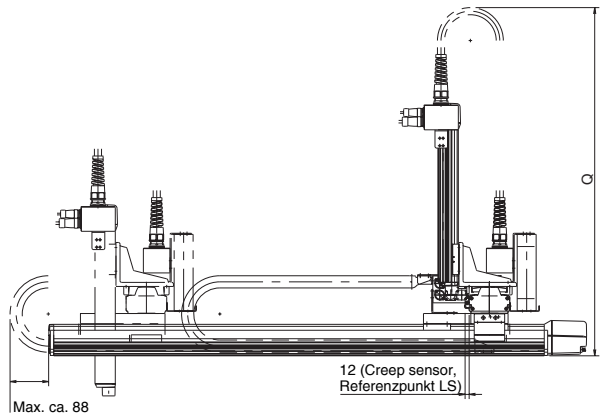
A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	200	425	0	16	2170
1814	2390	200	475	0	16	2270
1914	2490	200	525	0	16	2370
2014	2590	200	575	0	16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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
800	1380.5	1097	1203.5
900	1480.5	1197	1303.5
1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1780.5	1497	1603.5

Z-Abmessungen

M	N	P	Q
100	370	370	(800)
200	470	470	(900)
300	570	570	(1000)
400	670	670	(1100)



ICSA3-G2JHS2L		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration Beweglicher Z-Achsendrundrahmen	
ICSPA3-G2JHS2L		Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher Z-Achsendrundrahmen	
		Hochpräzisionsversion	
Typ	XYG + Bewegl. Z-Achsendrundr.	Hub	X-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-400mm
		Zuladung	13.1 kg ~ 10.1 kg
Modellspezifikation			
Serie	Typ	Enkodertyp	X-Achshub + Optionen
Y-Achshub + Optionen	Z-Achshub + Optionen	Einsenzustände Steuerung	Kabellänge
Kabelführung			
(Beispiel)	ICSA3 (ICSPA3)	- G2JHS2L	- A
		- 100AQL	- 100AQL
		- 30BLNM	- T1
		- 5L	- CT - SC

* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]
Inkremental	-	L	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS2L-A-[1]-[2]-[3]-B-T1-[4]-[5]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHS2L□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugelschleife	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	100 W / 5 mm (L)

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISA]-LXUWX-□-400-20-(Hub)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISA]-MXMX-□-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISA]-MZM-□-100-5-(Hub)-T1-B-NM	23

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung	(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter). (Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m (Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung. (Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.
---------	---

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS2L

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G2JHS2L

		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	13.1				
	200	12.1				
	300	11.1				
	400	10.1				

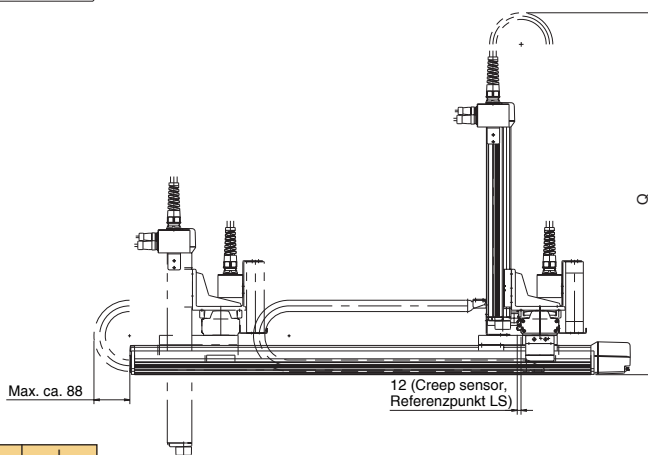
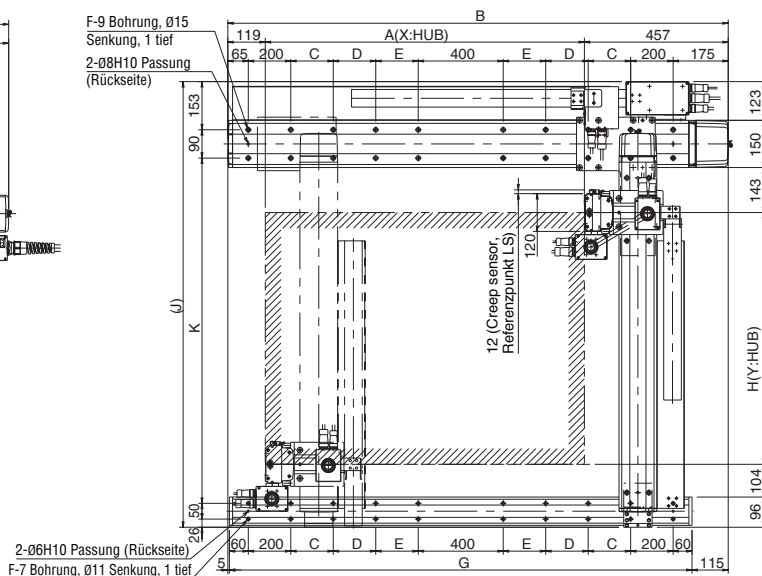
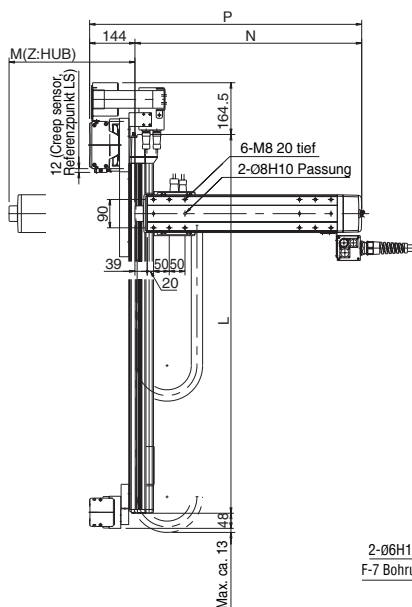
Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G2JHS2L

	Hub															
	100~400	800~900	1000~1200	1300~1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
X-Achse	—	—	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300	
Y-Achse	—	1000		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
Z-Achse	250	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

Abmessungen

* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IA1 zur Einstellung zu schicken.



X-Abmessungen

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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
800	1380.5	1097	1203.5
900	1480.5	1197	1303.5
1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1780.5	1497	1603.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)	P(100W)	P(200W)	Q
100	420.5	434.5	564.5	578.5	(800)
200	520.5	534.5	664.5	678.5	(900)
300	620.5	634.5	764.5	778.5	(1000)
400	720.5	734.5	864.5	878.5	(1100)
500	820.5	834.5	964.5	978.5	(1200)

ICSA3-G2JHS3M

ICSPA3-G2JHS3M

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration
Beweglicher Z-Achsenrundrahmen

Kartesischer Roboter: 3-Achsen X-Y-Z Konfiguration. Beweglicher
Z-Achsenrundrahmen

Hochpräzisionsversion

TypXYG + Bewegl. Z-Achsenrundr.

HubX-Achse: 1000-2500mm Y-Achse: 800-1200mm Z-Achse: 100-500mm

Zuladung11.9 kg ~ 7.8 kg

Modellspezifikation

Serieserie

TypTyp

EnkodertypEnkodertyp

X-Achshub + OptionenX-Achshub + Optionen

Y-Achshub + OptionenY-Achshub + Optionen

Z-Achshub + OptionenZ-Achshub + Optionen

Einzusetzende SteuerungEinzusetzende Steuerung

KabellängeKabellänge

KabelführungKabelführung

(Beispiel)

ICSA3
(ICSPA3)

- G2JHS3M

- A

- 100AQL

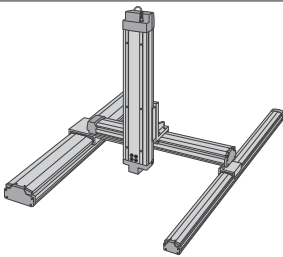
- 100AQL

- 30BLNM

- T1

- 5L

- CT-SC



* Einzelheiten zu den Modellparametern: S. 51

Modellspezifikationen * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Enkodertyp	XY-Achs-konfiguration	Z-Achsentyp (*1)	Modell
Absolut	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]
Inkremental	-	M	ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M-A-[①]-[②]-[③]-B-T1-[④]-[⑤]

*1: Die maximale Zuladung und Geschwindigkeit können sich in Abhängigkeit des Z-Achsentyps ändern.
Hinweis: T1 in den oben aufgeführten Modellen ändert sich in T2, wenn die Steuerung XSEL-P/Q eingesetzt wird.

Erklärung des Modellcodes

Nummer	Parameter	Spezifikation
①	X-Achshub (Hinweis 1)	100 : 1000 mm ~ 250 : 2500 mm
②	Y-Achshub (Hinweis 1)	80 : 800 mm ~ 120 : 1200 mm
③	Z-Achshub (Hinweis 1)	10 : 100 mm ~ 40 : 400 mm
④	Kabellänge (Hinweis 2)	3L : 3 m 5L : 5 m
⑤	Y-Achse/Z-Achse Kabelführung	CT-SC : Freistehendes Kabel (*2)

Diese Tabelle ergänzt die Angaben in der Tabelle links.
*2 Beim Modell # G2JHS3M□ kann die Kabelführung der Y-Achse nur mit Kabelkette ausgestattet werden.

Optionen

Der Optionencode wird an das Ende der einzelnen Hublängenangabe der Achse angehängt; bei mehreren Optionen in alphabetischer Reihenfolge.

Bezeichnung	Code	Seite
AQ-Dauerschmierung	AQ	13
Bremse	B	13
Creep Sensor	C	13
Endschalter Referenzfahrt	L	14
Referenzfahrt entgegengesetzte Seite	NM	14
Führung mit Kugellkette	RT	14

Allgemeine Parameter * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Antrieb	Kugelumlaufspindel, gerollt C10 [entspricht gerollt C5]
Positioniergenauigkeit	±0.02 mm [±0.01 mm]
Spiel	0.05 mm oder weniger [0.02 mm oder geringer]
Führung	Im Grundrahmen integriert
Grundrahmen	Material: Aluminum, hell eloxiert
X-Achsenmotor/ Steigung	400 W / 20 mm
Y-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 20 mm
Z-Achsenmotor/ Steigung	200 W / 10 mm

Einzusetzende Steuerung

Systemaufbau, Seite 65.

Achsenkonfiguration * [] gilt für die Hochpräzisionsversion.

Achse	Modell	Seite
X-Achse	ISA[ISPA]-LXUWX-□-400-20-(Hube)-T1	30
Y-Achse	ISA[ISPA]-MXMX-□-200-20-(Hub)-T1	20
Z-Achse	ISA[ISPA]-MZM-□-200-10-(Hub)-T1-B-NM	24

* In den oben angeführten Modellbezeichnungen wird in □ der Enkodertyp A (absolut) oder I (inkremental) angegeben.

Achtung

(Hinweis 1) Hub in der Modellbezeichnung in cm (Zentimeter).

(Hinweis 2) Die Kabellänge bezieht sich auf den Abstand vom Anschlusskasten der X-Achse bis zur Steuerung. Standardlängen: 3 m und 5 m; andere Längen in Metern ebenfalls möglich. Maximale Länge: 20 m

(Hinweis 3) Die Nennbeschleunigung beträgt 3 G. Höhere Beschleunigung bedingen eine reduzierte Zuladung.

(Hinweis 4) Längere Hübe bedingen eine geringere Maximalgeschwindigkeit.

* Weitere Einzelheiten auf Seite 49.

ICSA3 [ICSPA3] -G2JHS3M

Maximale Zuladung (kg) (Hinweis 3)

G2JHS3M

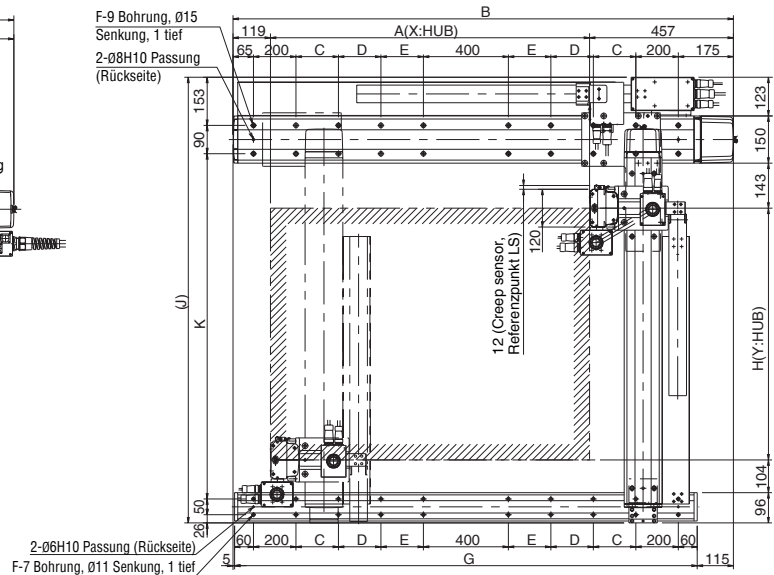
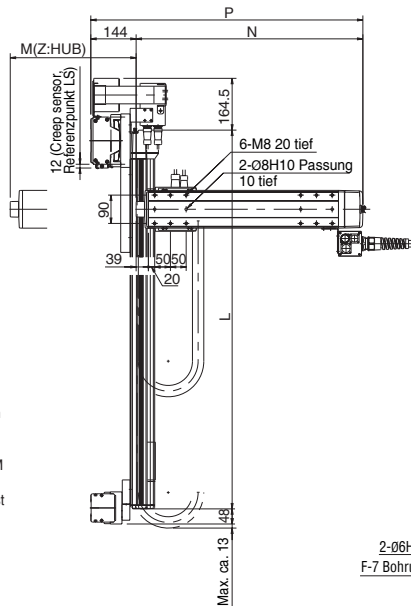
		Y-Achsenhub				
		800	900	1000	1100	1200
Z-Achsenhub	100	11.9				
	200	10.9				
	300	9.9				
	400	8.9				
	500	7.8				

Maximale Geschwindigkeit und Hub (mm/s) (Hinweis 4)

G2JHS3M

	Hub														
	100-400	800-900	1000-1200	1300-1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
X-Achse	-	-	1000		950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	300
Y-Achse	-	1000		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Z-Achse	500		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Abmessungen



* Die Konfigurationsposition in der Abbildung ist die Referenzfahrtposition. Bei Änderung dieser Position bitte NM in den Optionen angeben. Zur Änderung der Position ist der Antrieb an IAI zur Einstellung zu schicken.

X-Abmessungen

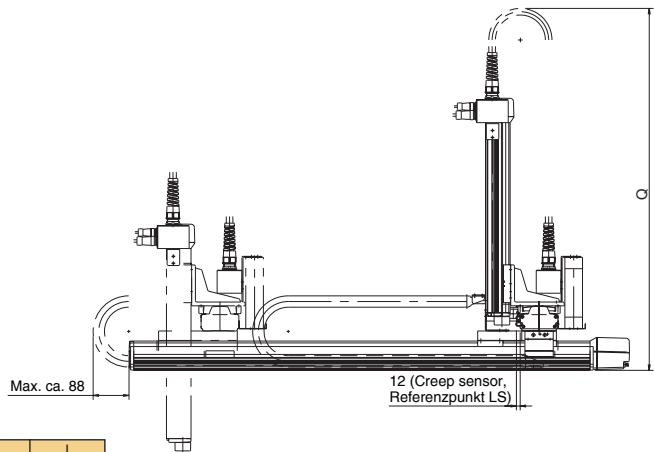
A	B	C	D	E	F	G
1014	1590	275	0	0	12	1470
1114	1690	325	0	0	12	1570
1214	1790	375	0	0	12	1670
1314	1890	425	0	0	12	1770
1414	1990	475	0	0	12	1870
1514	2090	525	0	0	12	1970
1614	2190	575	0	0	12	2070
1714	2290	200	425	0	16	2170
1814	2390	200	475	0	16	2270
1914	2490	200	525	0	16	2370
2014	2590	200	575	0	16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

Y-Abmessungen

H	J	K	L
800	1380.5	1097	1203.5
900	1480.5	1197	1303.5
1000	1580.5	1297	1403.5
1100	1680.5	1397	1503.5
1200	1780.5	1497	1603.5

Z-Abmessungen

M	N(100W)	N(200W)	P(100W)	P(200W)	Q
100	420.5	434.5	564.5	578.5	(800)
200	520.5	534.5	664.5	678.5	(900)
300	620.5	634.5	764.5	778.5	(1000)
400	720.5	734.5	864.5	878.5	(1100)
500	820.5	834.5	964.5	978.5	(1200)



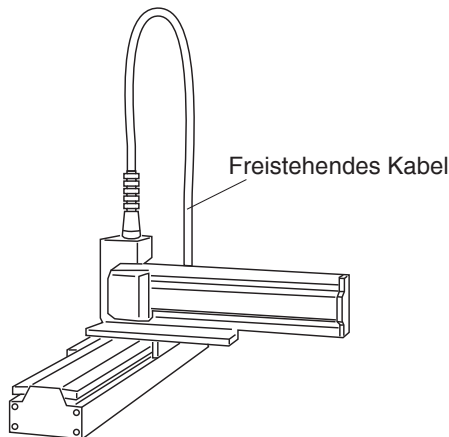
Kabelverlegung

Beim XYB-Typ sind zwei Varianten möglich: Freistehendes Kabel (Kode SC) oder Kabelkette (Code CT).

Wählen Sie die für Ihren Einsatzfall geeignete Variante aus.

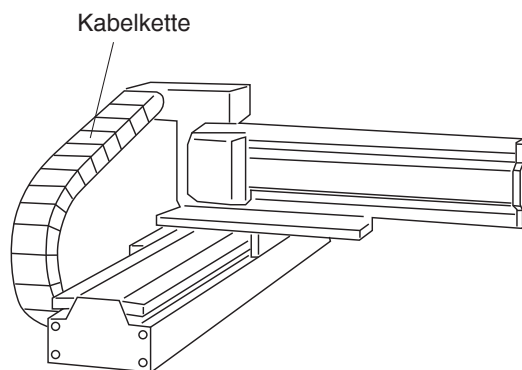
Freistehendes Kabel

SC



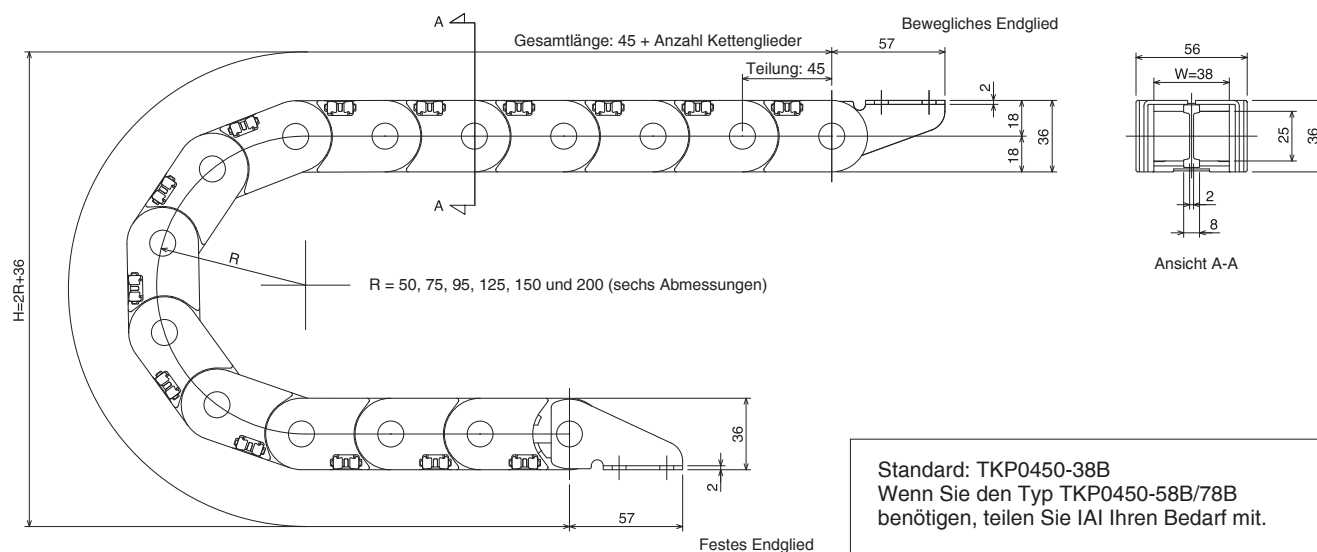
Kabelkette

CT



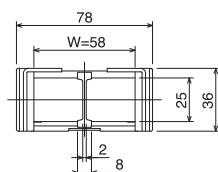
Detailansicht der Kabelkette

Standard: TKP0450-38B (Hersteller: Tsubakimoto Chain)

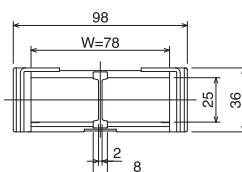


Sonderausführung: TKP0450-58B/ TKP0450-78B (Hersteller: Tsubakimoto Chain)

TKP0450 – 58B



TKP0450 – 78B



Ansicht A-A



**Ihr Partner für IAI-Produkte,
Planung und Beratung:**



Schlüter

Automation und Sensorik GmbH
Postfach 20
D-79675 Schönau
Friedrichstrasse 21
D-79677 Schönau

Tel.: 0 76 73 - 9 18 28 - 0

Fax: 0 76 73 - 9 18 28 - 50

Hotline: **0180-2-LINEAR (6 ct./Anruf)**

Email: info@schlueter-automation.de

Internet: <http://www.schlueter-automation.de>
<http://www.linearachsensysteme.de>

Dieser Prospekt wurde Ihnen überreicht durch:

Änderungen der technischen Daten sowie Irrtum behalten wir uns vor.

IAI, das IAI-Logo, RoboCylinder™, das RoboCylinder™-Logo, IntelligentActuator™ und das IntelligentActuator™-Logo sind Marken oder Produktnamen der IAI-Corporation oder ihrer Tochtergesellschaften in USA oder Deutschland.