

IX スカラロボット

目次

IX



contents

| | |
|--------------|------|
| 特長 | 391p |
| 製品体系 | 393p |
| 仕様一覧 | 395p |
| 注意事項 | 396p |
| 型式項目説明 | 397p |

IX



| | |
|-----------------------|------|
| システム構成 | 417p |
| 本体オプション・メンテナンス品 | 418p |

| | | | | | | | | |
|----|-----------|---------|-------|-------------------|---------|------------|-------------------|-------|
| IX | 水平多関節ロボット | スカラロボット | 標準タイプ | 超小型 | アーム長120 | IX-NNN1205 | 399 p | |
| | | | | | アーム長150 | IX-NNN1505 | 400 p | |
| | | | | | アーム長180 | IX-NNN1805 | 401 p | |
| | | | | | 小型 | アーム長250 | IX-NNN2515 | 403 p |
| | | | | | | アーム長350 | IX-NNN3515 | 404 p |
| | | | | | 中型 | アーム長500 | IX-NNN50 | 405 p |
| | | | | | | アーム長600 | IX-NNN60 | 406 p |
| | | | | | 大型 | アーム長700 | IX-NNN70 | 407 p |
| | | | | | | アーム長800 | IX-NNN80 | 408 p |
| | | | | 高速タイプ | 中型 | アーム長500 | IX-NSN5016 | 409 p |
| | | | | | | アーム長600 | IX-NSN6016 | 410 p |
| | | | | | | アーム長300 | IX-TNN(UNN)3015 | 411 p |
| | | | | 壁掛け (インバース)タイプ | 中型 | アーム長350 | IX-TNN(UNN)3515 | 412 p |
| | | | | | | アーム長500 | IX-HNN(INN)50 | 413 p |
| | | | | 天吊り (インバース)タイプ | 中型 | アーム長600 | IX-HNN(INN)60 | 414 p |
| | | | | | | アーム長700 | IX-HNN(INN)70 | 415 p |
| | | | | | 大型 | アーム長800 | IX-HNN(INN)80 | 416 p |

商品ガイド

ロボット
I/A単軸

アクチ
モータ

対応
クリーン
ルーム

防滴
対応

ロボット
I/A直交

タイプ
テーブル
トップ

ロボット
I/Aスカ
ラ

アクチ
モータ

コント
ローラ

イ
ン
テ
グ
ラ
シ
ョ
ン

スカラロボットシリーズ 特長

クラストップの性能と高いコストパフォーマンスを実現した新水平多関節ロボットIXシリーズ

IXシリーズは、旧IHシリーズのすべての部品を見直し再設計することで高速性能、可搬質量、繰り返し位置決め精度のすべてにおいてクラストップレベルのスペックを実現しました。加えて、使いやすさ、ラインナップ、コストパフォーマンスにおいても他社の追随を許しません。

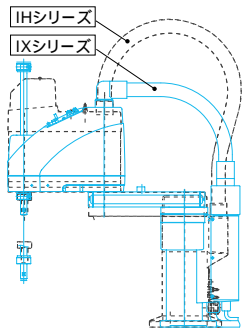
1 クラストップレベルの高速・高可搬・高精度を実現

- 標準サイクルタイム 0.44 sec (1)
 繰り返し位置決め精度 ±0.01mm/±0.005度 (2)
 最大可搬質量 20 kg (3)
- 標準サイクルタイムとは上下移動25mm・水平移動300mmの往復動作の時間です。(粗位置決め)標準タイプアーム長500の場合です。
 - アーム長700/800は ±0.015mm / ±0.005度 300mm(12インチ)
 - アーム長700/800の場合です。 25mm (1インチ)



2 コンパクト、高剛性

旧タイプ(IHシリーズ)と比較して、大幅なコンパクト化を実現しました。



アーム1にアルミ押し出し材を使用することで剛性アップと軽量化を両立し、低慣性化を実現しました。



4 使いやすさが大幅アップ

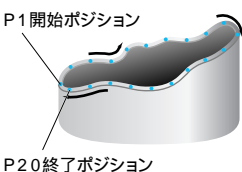
ユーザー配線は扱いやすいD-sub 25ピンコネクタを本体上部に設置。ユーザー配管は 4を2本、6を2本設置しています。またブレーキ解除スイッチの本体搭載により、コントローラの電源がOFFの場合でも、ブレーキの解除が可能になりました。(1)
 その他にアラーム表示等を搭載していますので、ロボット本体側で異常発生の確認が可能です。(2)



- ブレーキ解除スイッチの使用、不使用にかかわらず、必ずDC24V電源の供給が必要になります。
- アラーム表示灯を使用する場合はお客様側での配線処理が必要です。

3 軌跡精度、補間機能の性能が大幅アップ

コントローラの処理速度アップと、本体剛性アップにより軌跡精度が大幅にアップしました。また3次元円弧や3次元パス動作により塗布作業が簡単且つ正確に行えます。



| 命令 | 操作1 | 操作2 |
|------|-----|-----|
| PATH | P1 | P20 |

パスはポイントを多く取ってもプログラムは1行で済みます。

5 プログラミングが簡単

プログラムは直交ロボットで定評あるスーパーSEL言語を使用しています。簡単で複雑な動作が可能ですのでロボット言語の知識がなくてもすぐにプログラムの作成が可能です。



商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IXスカラ
ロボット

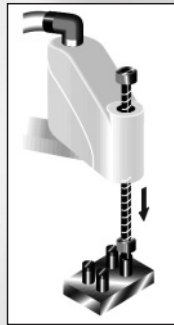
超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

インテリジェント

6 Z軸押し付け機能

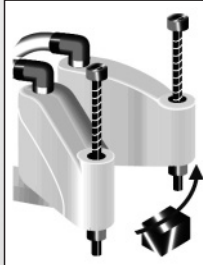
Z軸(垂直軸)の押し付け機能によりワークの圧入やトルク制御が可能になりました。



7 簡易干渉チェックゾーン機能

動作範囲内に干渉チェックゾーンを最大10個まで設定出来ます。チェックゾーンに入ると信号を出力しますので、低速テスト運転等にご使用下さい。

確実な検出の為に5msec以上ゾーン内にとどまる必要があります。



8 完全アブソリュート方式

全機種17ビットのシリアルアブソリュートエンコーダを採用していますので、原点復帰の必要がなく高精度な位置決めが可能です。またアブソリュートリセットが必要な場合でも専用治具(オプション P514参照)を使用することで簡単且つ正確に行うことができます。

9 業界トップクラスのバリエーション

IXシリーズのバリエーションは

- ・標準タイプ
- ・高速タイプ
- ・クリーンタイプ
- ・防塵・防滴タイプ
- ・天吊り・インバースタイプ

上記5タイプを設定していますので幅広い用途に対応が可能です。

スカラロボットシリーズ 製品体系

標準タイプ
NNNシリーズ

クラストップレベルの性能と使い易さを兼ね備えたスタンダードタイプ。
アーム長は最小250mmから最大800mmまでの豊富なバリエーションで選択肢が広がります。

| | |
|-------------------|------|
| IX-NNN1205 | P399 |
| IX-NNN1505 | P400 |
| IX-NNN1805 | P401 |
| IX-NNN2515 | P403 |
| IX-NNN3515 | P404 |
| IX-NNN5020(5030) | P405 |
| IX-NNN6020(6030) | P406 |
| IX-NNN7020(7040) | P407 |
| IX-NNN8020(8040) | P408 |

高速タイプ
NSNシリーズ

標準タイプのボディに高出力のモータを搭載し、高速性能を高めたタイプ。
サイクルタイム短縮に貢献します。

| | |
|------------|------|
| IX-NSN5016 | P409 |
| IX-NSN6016 | P410 |

防塵・防滴タイプ
NNWシリーズ

IP65相当の保護構造を備えた防塵・防滴タイプ。
粉塵や水がかかるような環境でもご使用頂けます。

| | |
|-------------------|------|
| IX-NNW2515 | P171 |
| IX-NNW3515 | P172 |
| IX-NNW5020(5030) | P173 |
| IX-NNW6020(6030) | P174 |
| IX-NNW7020(7040) | P175 |
| IX-NNW8020(8040) | P176 |

壁掛けタイプ
TNNシリーズ

ロボット本体を壁面に取付けて使用するタイプ。
ロボット本体の下側スペースを有効に活用出来ますので、装置の設計の自由度がひろがります。

| | |
|------------|------|
| IX-TNN3015 | P411 |
| IX-TNN3515 | P412 |



壁掛けインバースタイプ UNNシリーズ

壁掛けタイプ(TNN)を天地逆にしたタイプ。
上方向に対して作業を行う場合にご使用頂けます。

| | |
|------------|------|
| IX-UNN3015 | P411 |
| IX-UNN3515 | P412 |



天吊りタイプ HNNシリーズ

ロボット本体を天井に取り付けて使用するタイプ。
ロボット本体の下側スペースを有効に活用出来ますので、装置の設計の自由度がひろがります。

| | |
|------------------|------|
| IX-HNN5020 | P413 |
| IX-HNN6020 | P414 |
| IX-HNN7020(7040) | P415 |
| IX-HNN8020(8040) | P416 |



インバースタイプ INNシリーズ

天吊りタイプ(HNN)を天地逆にしたタイプ。
上方向に対して作業を行う場合にご使用頂けます。

| | |
|------------------|------|
| IX-INN5020 | P413 |
| IX-INN6020 | P414 |
| IX-INN7020(7040) | P415 |
| IX-INN8020(8040) | P416 |



クリーンタイプ NNCシリーズ

本体からの発塵を極限に抑えたクリーンルーム向けタイプ。
本体内部の空気をバキュームすることで、クリーン度クラス10に対応します。

| | |
|------------------|------|
| IX-NNC1205 | P139 |
| IX-NNC1505 | P140 |
| IX-NNC1805 | P141 |
| IX-NNC2515 | P143 |
| IX-NNC3515 | P144 |
| IX-NNC5020(5030) | P145 |
| IX-NNC6020(6030) | P146 |
| IX-NNC7020(7040) | P147 |
| IX-NNC8020(8040) | P148 |



スカラロボットシリーズ 仕様一覧

| タイプ | アーム長(mm)と合成最大速度(mm/s) | | | | | | | | | 標準 サイクル タイム (sec) | 可搬質量(1) (kg) | | 上下軸ストローク (mm) | | 型式 | 掲載 ページ |
|---------------------------|---------------------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|------------------------------|---------------------|-----|--------------------|--------------------|--------------------|------------|
| | 120 mm | 150 mm | 180 mm | 250 mm | 350 mm | 500 mm | 600 mm | 700 mm | 800 mm | | 定格 | 最大 | 標準 | オプション | | |
| 標準 タイプ NNN | | 2053 mm/s | | | | | | | | 0.35 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNN1205 | P 399 |
| | | | 2304 mm/s | | | | | | | 0.35 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNN1505 | P 400 |
| | | | | 2555 mm/s | | | | | | | 0.38 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNN1805 |
| | | | | | 3142 mm/s | | | | | 0.46 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNN2515 | P 403 |
| | | | | | | 3979 mm/s | | | | 0.53 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNN3515 | P 404 |
| | | | | | | | 6283 mm/s | | | 0.44 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNN5020(5030) | P 405 |
| | | | | | | | | 7121 mm/s | | 0.52 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNN6020(6030) | P 406 |
| | | | | | | | | | 6597 mm/s | 0.50 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNN7020(7040) | P 407 |
| | | | | | | | | 7121 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNN8020(8040) | P 408 | |
| 高速 タイプ NSN | | | | | | 4712 mm/s | | | 0.29 秒台 | 1 | 3 | 160 | - | IX-NSN5016 | P 409 | |
| | | | | | | | 5236 mm/s | | 0.38 秒台 | 1 | 3 | 160 | - | IX-NSN6016 | P 410 | |
| 防塵・ 防滴 タイプ NNW | | | | | 3142 mm/s | | | | 0.51 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNW2515 | P 171 | |
| | | | | | | 3979 mm/s | | | 0.59 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNW3515 | P 172 | |
| | | | | | | 6283 mm/s | | | | 0.49 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNW5020(5030) | P 173 |
| | | | | | | | 7121 mm/s | | | 0.55 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNW6020(6030) | P 174 |
| | | | | | | | | 6597 mm/s | | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNW7020(7040) | P 175 |
| | | | | | | | 7121 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNW8020(8040) | P 176 | | |
| 壁掛け タイプ TNN | | | | | 3560 mm/s | | | | 0.49 | 1 | 3 | 150 | - | IX-TNN3015 | P 411 | |
| | | | | | | 3979 mm/s | | | 0.53 | 1 | 3 | 150 | - | IX-TNN3515 | P 412 | |
| 壁掛け インパス タイプ UNN | | | | | 3560 mm/s | | | | 0.49 | 1 | 3 | 150 | - | IX-UNN3015 | P 411 | |
| | | | | | | 3979 mm/s | | | 0.53 | 1 | 3 | 150 | - | IX-UNN3515 | P 412 | |
| 天吊り タイプ HNN | | | | | | 6283 mm/s | | | 0.44 | 2 | 10 | 200 | - | IX-HNN5020 | P 413 | |
| | | | | | | | 7121 mm/s | | 0.52 | 2 | 10 | 200 | - | IX-HNN6020 | P 414 | |
| | | | | | | | | 6597 mm/s | 0.50 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-HNN7020(7040) | P 415 | |
| | | | | | | | | 7121 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-HNN8020(8040) | P 416 | |
| インパス タイプ INN | | | | | | 6283 mm/s | | | 0.44 | 2 | 10 | 200 | - | IX-INN5020 | P 413 | |
| | | | | | | | 7121 mm/s | | 0.52 | 2 | 10 | 200 | - | IX-INN6020 | P 414 | |
| | | | | | | | | 6597 mm/s | 0.50 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-INN7020(7040) | P 415 | |
| | | | | | | | | 7121 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-INN8020(8040) | P 416 | |
| クリーン タイプ NNC | | 2053 mm/s | | | | | | | 0.38 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNC1205 | P 139 | |
| | | | 2304 mm/s | | | | | | 0.38 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNC1505 | P 140 | |
| | | | | 2555 mm/s | | | | | | 0.41 | 0.2 | 1 | 50 | - | IX-NNC1805 | P 141 |
| | | | | | 3142 mm/s | | | | | 0.49 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNC2515 | P 143 |
| | | | | | | 3979 mm/s | | | | 0.58 | 1 | 3 | 150 | - | IX-NNC3515 | P 144 |
| | | | | | | | 6283 mm/s | | | 0.47 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNC5020(5030) | P 145 |
| | | | | | | | | 7121 mm/s | | 0.54 | 2 | 10 | 200 | 300 | IX-NNC6020(6030) | P 146 |
| | | | | | | | | | 6597 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNC7020(7040) | P 147 |
| | | | | | | | 7121 mm/s | 0.52 | 5 | 20 | 200 | 400 | IX-NNC8020(8040) | P 148 | | |

(1) 標準サイクルタイムは以下の条件で測定したものです。(アーム長120 / 150) 0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作
(アーム長250 ~ 600) 2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(アーム長700 / 800) 5kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作
(2) 定格可搬質量は最速動作可能な可搬質量の上限です。最大可搬質量は加減速度を落とした場合に搬送可能な可搬質量の上限です。

スカラロボットシリーズ 注意事項

<スカラタイプ IX - NNN/NSN/TNN/UNN/HNN/INN >

(注1) 繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。
スペックの繰り返し位置決め精度の数値は、周囲温度20 一定時の値です。

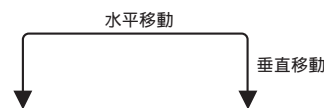
(注2) 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3) 標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは下記の条件で、往復の最速動作をした場合の所要時間を表します。一般に高速性能の目安となります。

| | |
|-----------------------|----------------------------|
| (アーム長120 / 150 / 180) | 0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm |
| (アーム長250 - 600) | 2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm |
| (アーム長120 / 150) | 5kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm |



<ご注意ください>
標準サイクルタイムは最速動作の場合の所要時間ですが、最速動作での連続運転は出来ませんのでご注意ください。

(注4) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になりますが、定格可搬質量と最大可搬質量が設定されています。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を最大に落として搬送可能な最大質量です。定格可搬質量 (0.2kg) から最大可搬質量 (1kg) の間の質量のものを搬送する場合は、加速度を適宜落とす必要があります。

(注5) 第3軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、上下軸の先端でものを押し力です。「押し付け動作時」の数値は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し込み力となります。「最大推力」の数値は、通常位置決め動作時の最大推力です。通常位置決め動作で押し込みを行った場合は、瞬間的に最大推力の3倍の力がかかる場合があります。押し込み動作を行う場合は、必ずプログラムの押し付け命令を使用して行って下さい。

(注6) 第4軸許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内として下さい。ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

(注7) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注8) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。ブレーキの解除を行なうには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、DC24V電源の供給が必要です。(DC24VはI/O電源用のDC24Vと併用はしないで専用の電源を供給して下さい)

(注9) ケーブル長

スカラロボットのモータ、エンコーダケーブルは、本体に直接接続されています。ジョイント仕様ではありませんので、納入後ケーブル長さを変更するのは困難です。ご注文時にケーブル長さを5m(記号5L)か10m(記号10L)のどちらかからご選択下さい。(エア配管は150mmです)

(注1)-(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

イライネーション

スカラロボットシリーズ 型式項目説明

型式の各項目の内容(~)は右ページをご参照下さい。
また項目の選択範囲はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページをご参照下さい。

【IX-NNN1205/1505/1805シリーズ】

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------|---|---------|---------------------|---------|---------------------|---------|---------------------|---|----|--------|----|----|---|----|------------|----|------------|---|---|--------|----|-------------|
| シリーズ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | オプション | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IX スカラロボット | <table border="1"> <tr> <td>NNN1205</td> <td>アーム長120mm Z軸50mm</td> </tr> <tr> <td>NNN1505</td> <td>アーム長150mm Z軸50mm</td> </tr> <tr> <td>NNN1805</td> <td>アーム長180mm Z軸50mm</td> </tr> </table> | NNN1205 | アーム長120mm Z軸50mm | NNN1505 | アーム長150mm Z軸50mm | NNN1805 | アーム長180mm Z軸50mm | <table border="1"> <tr> <td>3L</td> <td>3m(標準)</td> </tr> <tr> <td>5L</td> <td>5m</td> </tr> </table> | 3L | 3m(標準) | 5L | 5m | <table border="1"> <tr> <td>T1</td> <td>XSEL-JX/KX</td> </tr> <tr> <td>T2</td> <td>XSEL-PX/QX</td> </tr> </table> | T1 | XSEL-JX/KX | T2 | XSEL-PX/QX | <table border="1"> <tr> <td>B</td> <td>Z軸ブレーキ</td> </tr> <tr> <td>JY</td> <td>ジョイントケーブル仕様</td> </tr> </table> | B | Z軸ブレーキ | JY | ジョイントケーブル仕様 |
| NNN1205 | アーム長120mm Z軸50mm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| NNN1505 | アーム長150mm Z軸50mm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| NNN1805 | アーム長180mm Z軸50mm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3L | 3m(標準) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5L | 5m | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| T1 | XSEL-JX/KX | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| T2 | XSEL-PX/QX | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| B | Z軸ブレーキ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| JY | ジョイントケーブル仕様 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

【IX- 2515/3515/50 /60 /70 /80 シリーズ】

| | | | | | | | | | | | |
|------------|------------|---|----------|--------|-----|-----|---|----|------------|----|------------|
| シリーズ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | | | | | | | | |
| IX スカラロボット | | <table border="1"> <tr> <td>5L</td> <td>5m(標準)</td> </tr> <tr> <td>10L</td> <td>10m</td> </tr> </table> | 5L | 5m(標準) | 10L | 10m | <table border="1"> <tr> <td>T1</td> <td>XSEL-JX/KX</td> </tr> <tr> <td>T2</td> <td>XSEL-PX/QX</td> </tr> </table> | T1 | XSEL-JX/KX | T2 | XSEL-PX/QX |
| 5L | 5m(標準) | | | | | | | | | | |
| 10L | 10m | | | | | | | | | | |
| T1 | XSEL-JX/KX | | | | | | | | | | |
| T2 | XSEL-PX/QX | | | | | | | | | | |

| | | | |
|---------|-------------------------------|---------|-------------------------------------|
| NNN2515 | 標準タイプ アーム長250mm Z軸150mm | TNN3015 | 壁掛けタイプ アーム長300mm Z軸150mm |
| NNN3515 | 標準タイプ アーム長350mm Z軸150mm | TNN3515 | 壁掛けタイプ アーム長350mm Z軸150mm |
| NNN5020 | 標準タイプ アーム長500mm Z軸200mm | UNN3015 | 壁掛けインバースタイプ アーム長300mm Z軸150mm |
| NNN5030 | 標準タイプ アーム長500mm Z軸300mm | UNN3515 | 壁掛けインバースタイプ アーム長350mm Z軸150mm |
| NNN6020 | 標準タイプ アーム長600mm Z軸200mm | HNN5020 | 天吊りタイプ アーム長500mm Z軸200mm |
| NNN6030 | 標準タイプ アーム長600mm Z軸300mm | HNN6020 | 天吊りタイプ アーム長600mm Z軸200mm |
| NNN7020 | 標準タイプ アーム長700mm Z軸200mm | HNN7020 | 天吊りタイプ アーム長700mm Z軸200mm |
| NNN7040 | 標準タイプ アーム長700mm Z軸400mm | HNN7040 | 天吊りタイプ アーム長700mm Z軸400mm |
| NNN8020 | 標準タイプ アーム長800mm Z軸200mm | HNN8020 | 天吊りタイプ アーム長800mm Z軸200mm |
| NNN8040 | 標準タイプ アーム長800mm Z軸400mm | HNN8040 | 天吊りタイプ アーム長800mm Z軸400mm |
| NSN5016 | 高速タイプ アーム長500mm Z軸160mm | INN5020 | インバースタイプ アーム長500mm Z軸200mm |
| NSN6016 | 高速タイプ アーム長600mm Z軸160mm | INN6020 | インバースタイプ アーム長600mm Z軸200mm |
| | | INN7020 | インバースタイプ アーム長700mm Z軸200mm |
| | | INN7040 | インバースタイプ アーム長700mm Z軸400mm |
| | | INN8020 | インバースタイプ アーム長800mm Z軸200mm |
| | | INN8040 | インバースタイプ アーム長800mm Z軸400mm |

シリーズ

各シリーズの名称を表します。

ケーブル長

本体とコントローラを接続するケーブルの長さを表します。
長さはNNN1205/1505/1805タイプが3m(標準)と5m、
その他のタイプが5m(標準)と10mの2種類から選択が可能です。

タイプ

機種(標準、高速、防塵・防滴、壁掛け、天吊り)
アーム長及びZ軸長さを表します。

| | | | |
|-----|--------|-----|-------------|
| NNN | 標準タイプ | UNN | 壁掛けインバースタイプ |
| NSN | 高速タイプ | HNN | 天吊りタイプ |
| TNN | 壁掛けタイプ | INN | 天吊りインバースタイプ |

適応コントローラ

接続するコントローラの種類を表します。

T1 : XSEL-JX/KX
T2 : XSEL-PX/QX

オプション

IX-NNN1205/1505/1805については、上下軸用ブレーキがオプションになります(それ以外の機種は標準設定です)。電源OFF時に、上下軸が下降して周辺機器との干渉の恐れがある場合は、ブレーキの指定をお願いします。
又、IX-NNN1205/1505/1805は、本体 - コントローラ間のケーブルにジョイント仕様を設定しています。
ケーブルが固定でなく可動する場合は、断線時の交換が容易なジョイント仕様をご使用下さい。

IX-NNN1205 超小型スカラロボット 標準タイプ アーム長120mm 上下軸50mm



| | | | | | | | | | |
|------|-----------|-------|--------------------|------------|------------------------------|---|----|---|---|
| 型式項目 | IX | — | NNN1205 | — | □ | — | T2 | — | □ |
| シリーズ | 標準タイプ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | オプション | | | | |
| | 標準タイプ | 標準タイプ | 3L:3m(標準) 5L:5m | XSEL-PX/QX | B:上下軸ブレーキ付 JY:ジョイントケーブル仕様 | | | | |
| | アーム長120mm | | | | | | | | |
| | 上下軸50mm | | | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し位置決め精度 (mm) (注1) | 最大動作速度 (注2) | サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力 (N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|-------------------|----------|-----------|-----------|-------|----------------------|-----------------|--------------------|----------------|-----|----------------|-----------|-----------------------|-------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付動作時 (注5) | 最大推力 (注5) | 許容慣性モーメント (kg・m) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-NNN1205-□-T2-□ | 1軸 第1アーム | 45 | 12 | ±115度 | ±0.005 (XY) | 2053mm/s (合成速度) | 0.35 | 0.2 | 1.0 | 9.8 | 17.8 | 0.000386 | 0.13 |
| | 2軸 第2アーム | 75 | 12 | ±145度 | | 720mm/s | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 12 | 50mm | ±0.010 | 1800度/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 60 | ±360度 | ±0.005 | | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□はオプションが入ります。

共通仕様

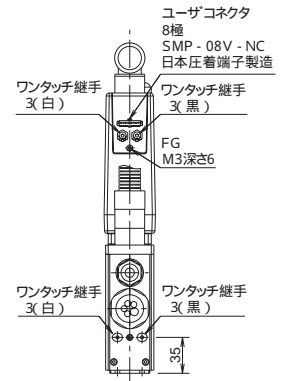
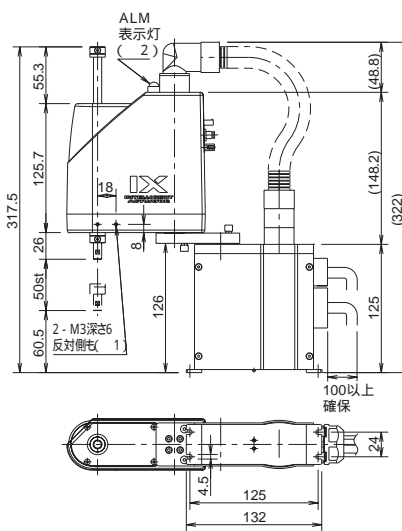
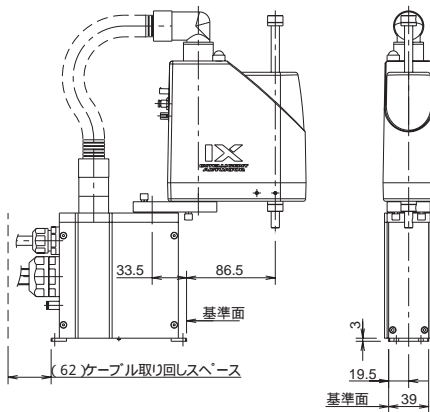
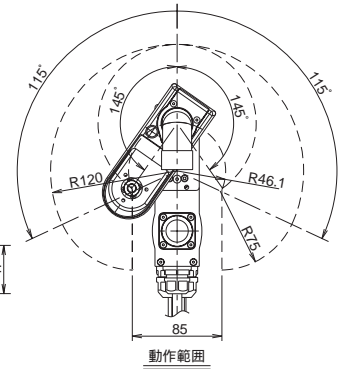
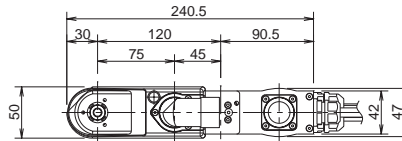
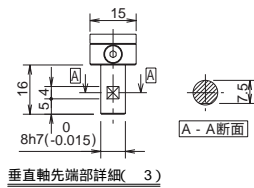
| | |
|-------------|-------------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 8芯AWG26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST) |
| ユーザー配管 | 外径 3内径 2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと) |
| 本体質量 | 2.7kg |
| ケーブル長(注9) | 3L:3m (標準) 5L:5m |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



- 1:2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- 3:標準は上下軸にブレーキが付いていません。電源OFFもしくはサーボOFFにより垂直軸が落下する場合がありますのでご注意下さい。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|-------------------|-----------------|-----------|------|
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボットの制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | P481 |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意 (注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NNN1505

超小型スカラロボット 標準タイプ アーム長150mm
上下軸50mm



| | | | | | | | | | |
|------|-------|-----------|----------------------|------------|--------------------------------|---|----|---|---|
| 型式項目 | IX | — | NNN1505 | — | □ | — | T2 | — | □ |
| シリーズ | 標準タイプ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | オプション | | | | |
| | 標準タイプ | アーム長150mm | 3L: 3m(標準) 5L: 5m | XSEL-PX/QX | B: 上下軸ブレーキ付 JY: ジョイントケーブル仕様 | | | | |
| | | 上下軸50mm | | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|-------------------|----------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------|-------------------|-----|-------------------|------------------|------------------------------|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-NNN1505-□-T2-□ | 1軸 第1アーム | 75 | 12 | ±125度 | ±0.005 (XY) | 2304mm/s (合成速度) | 0.35 | 0.2 | 1.0 | 9.8 | 17.8 | 0.000386 | 0.13 |
| | 2軸 第2アーム | 75 | 12 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 12 | 50mm | ±0.010 | 720mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 60 | ±360度 | ±0.005 | 1800度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□はオプションが入ります。

共通仕様

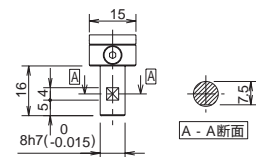
| | |
|-------------|--------------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 8芯AWG26シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST) |
| ユーザー配管 | 外径 3内径 2 エアチューブ2本(常時使用圧力0.7MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|-----------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 2.7kg |
| ケーブル長(注9) | 3L: 3m(標準) 5L: 5m |

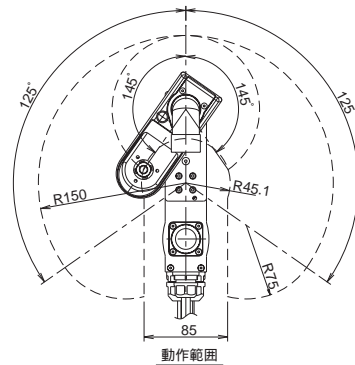
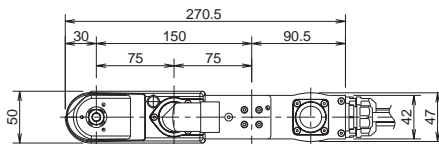
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

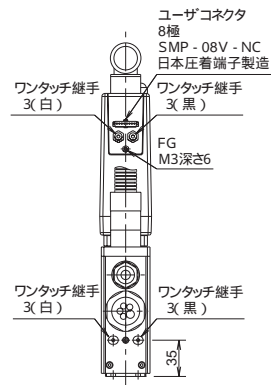
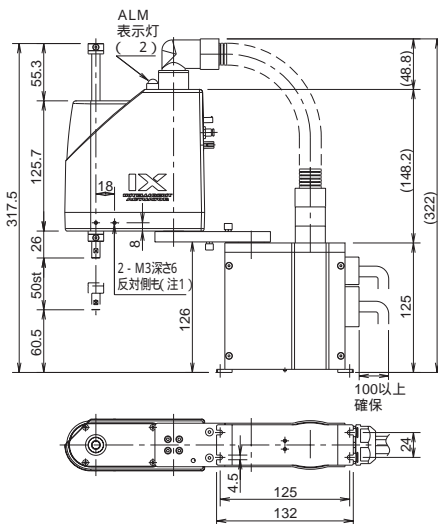
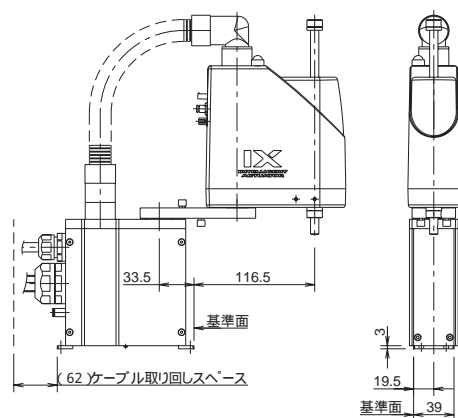
2次元
CAD



垂直軸先端部詳細(3)



動作範囲



- 2・M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- 標準は上下軸にブレーキが付いていません。電源OFFもしくはサーボOFFにより垂直軸が落下する場合がありますのでご注意下さい。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|-------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボットの制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | P481 |
| XSEL-QX | 安全カテゴリー4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

エクスカラ
ロボット

超小型電動
アクチキータ

コントローラ

インテグレーション

NNN

NSN

TNN
UNN

HNN
INN

IX-NNN1805 超小型スカラロボット 標準タイプ アーム長180mm 上下軸50mm



| | | | | | | | | | |
|------|-------|-----------|--------------------|------------|------------------------------|---|----|---|---|
| 型式項目 | IX | — | NNN1805 | — | □ | — | T2 | — | □ |
| シリーズ | 標準タイプ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | オプション | | | | |
| | 標準タイプ | アーム長180mm | 3L:3m(標準) 5L:5m | XSEL-PX/QX | B:上下軸ブレーキ付 JY:ジョイントケーブル仕様 | | | | |
| | | 上下軸50mm | | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) | 最大 動作速度 (注1) (mm/s) | サイクルタイム (sec) (注2) | 可搬質量 (kg) (注3) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|-------------------|----------|--------------|------------------|-------|----------------------------|------------------------------|--------------------------|-------------------|-----|-------------------|------------------|------------------------------|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注4) | 最大 推力 (注4) | 許容慣性 モーメント (kg・m) (注5) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-NNN1805-□-T2-□ | 1軸 第1アーム | 105 | 12 | ±125度 | ±0.005 (XY) | 2555mm/s (合成速度) | 0.38 | 0.2 | 1.0 | 9.8 | 17.8 | 0.000386 | 0.13 |
| | 2軸 第2アーム | 75 | 12 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 12 | 50mm | ±0.010 | 720mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 60 | ±360度 | ±0.005 | 1800度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□はオプションが入ります。

共通仕様

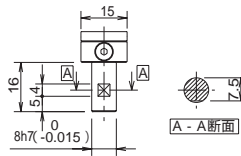
| | |
|-------------|------------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 8芯AWG26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC(JST) |
| ユーザー配管 | 外径 3内径 2 エアチューブ2本(常時使用圧力0.7MPa) |
| アラーム表示灯(注6) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |

| | |
|---------|-----------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 3.0kg |
| ケーブル長 | 3L:3m(標準) 5L:5m |

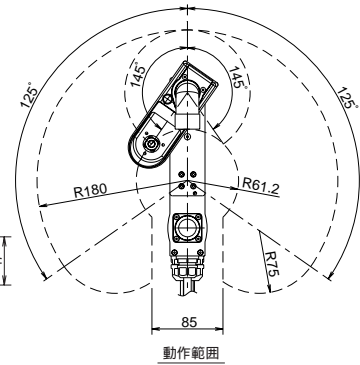
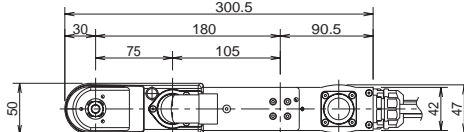
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

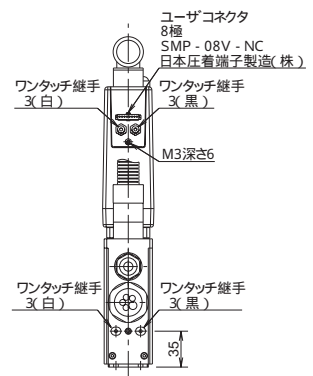
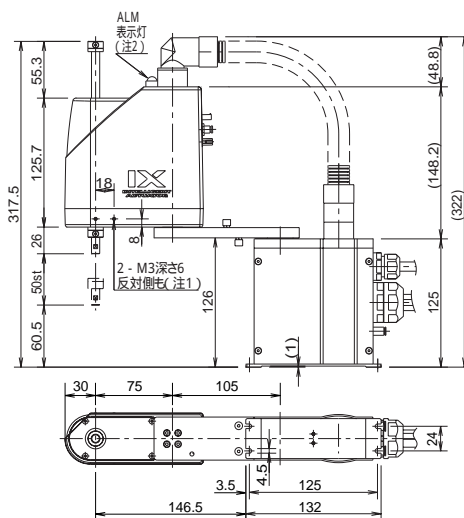
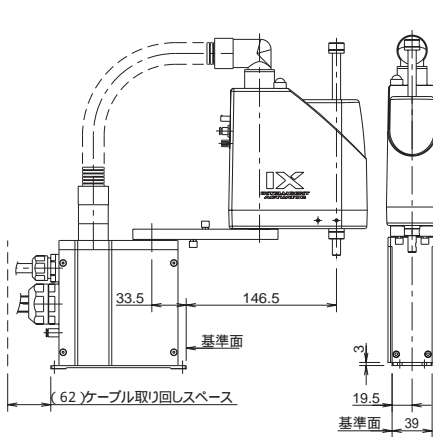
2次元
CAD



垂直軸先端部詳細



動作範囲



- 1,2 - M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|-------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボットの制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | P481 |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意 (注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

MEMO

MEMO area with horizontal dashed lines for writing.

商品ガイド

ロボット
IA単軸

アクチ
ニアサーボ
干タ

対応
クリーン
ルーム

防滴
対応

ロボット
IA直交

タイプ
テーブル
レブ

ロボット
Ixsカラ

アクチ
超小型電動
干タ

コント
ローラ

イ
ネーション

IX-NNN2515

小型スカラロボット 標準タイプ アーム長250mm
上下軸150mm



| | | | | | | | |
|------|--------------------------------|---|--------------------------|--------------------------------|---|---|---|
| 型式項目 | IX | — | NNN2515 | — | □ | — | □ |
| シリーズ | タイプ | | ケーブル長 | 適用コントローラ | | | |
| | 標準タイプ アーム長250mm 上下軸150mm | | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | T1:XSEL-JX/KX T2:XSEL-PX/QX | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|------------------------------|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-NNN2515-□-□ | 1軸 第1アーム | 125 | 200 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 3142mm/s (合成速度) | 0.46 | 1 | 3 | 65.3 | 90.9 | 0.015 | 1.9 |
| | 2軸 第2アーム | 125 | 100 | ±130度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 100 | 150mm | ±0.010 | 1106mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 50 | ±360度 | ±0.005 | 1600度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適用コントローラが入ります。

共通仕様

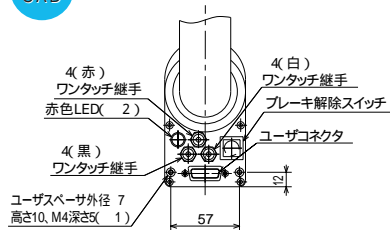
| | |
|----------------|-----------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|---------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 17.1kg |
| 適用コントローラ | T1 : XSEL-JX/KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

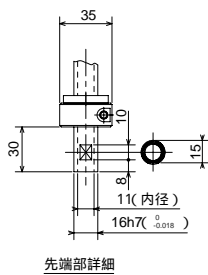
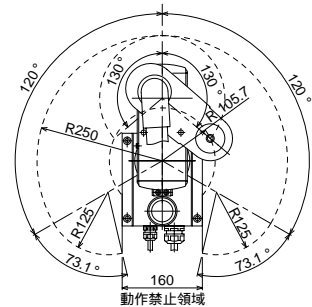
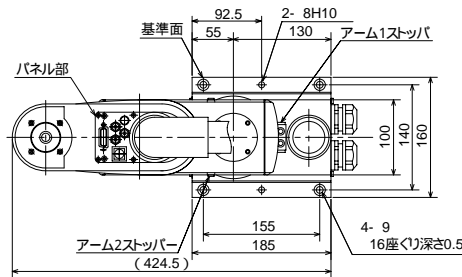
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

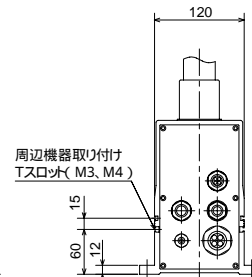
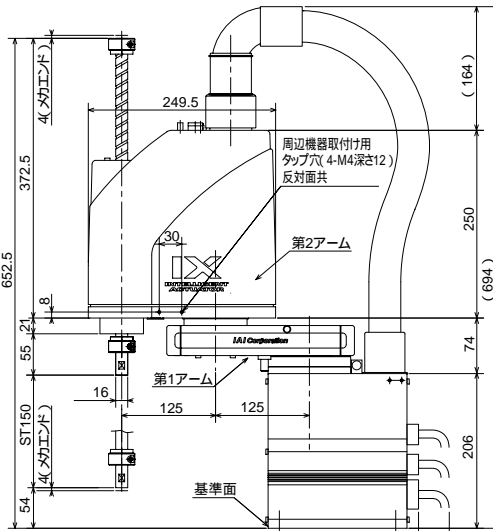
2次元
CAD



パネル部分詳細図



先端部詳細



- 1:スペースに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペース1個あたり)
- 2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m / 10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ユーザ配線ケーブル 5m / 10m
 - エア配管(3本) 0.15m

適用コントローラ仕様

| 適用コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-JX | スペース重視の小型タイプ | 80点/64点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | | |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NNN3515

小型スカラロボット 標準タイプ アーム長350mm
上下軸150mm



| | | | | | | | |
|------|-----------|-------|-------------|----------------|---|---|---|
| 型式項目 | IX | — | NNN3515 | — | □ | — | □ |
| シリーズ | 標準タイプ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | | | |
| | 標準タイプ | 標準タイプ | 5L : 5m(標準) | T1: XSEL-JX/KX | | | |
| | アーム長350mm | | 10L : 10m | T2: XSEL-PX/QX | | | |
| | 上下軸150mm | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|-----------------------------|----------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m)(注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-NNN3515-□-□ | 1軸 第1アーム | 225 | 200 | ±120度 | ±0.010 | 3979mm/s | 0.53 | 1 | 3 | 65.3 | 90.9 | 0.015 | 1.9 |
| | 2軸 第2アーム | 125 | 100 | ±135度 | ±0.010 | (合成速度) | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 100 | 150mm | ±0.010 | 1106mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 50 | ±360度 | ±0.005 | 1600度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

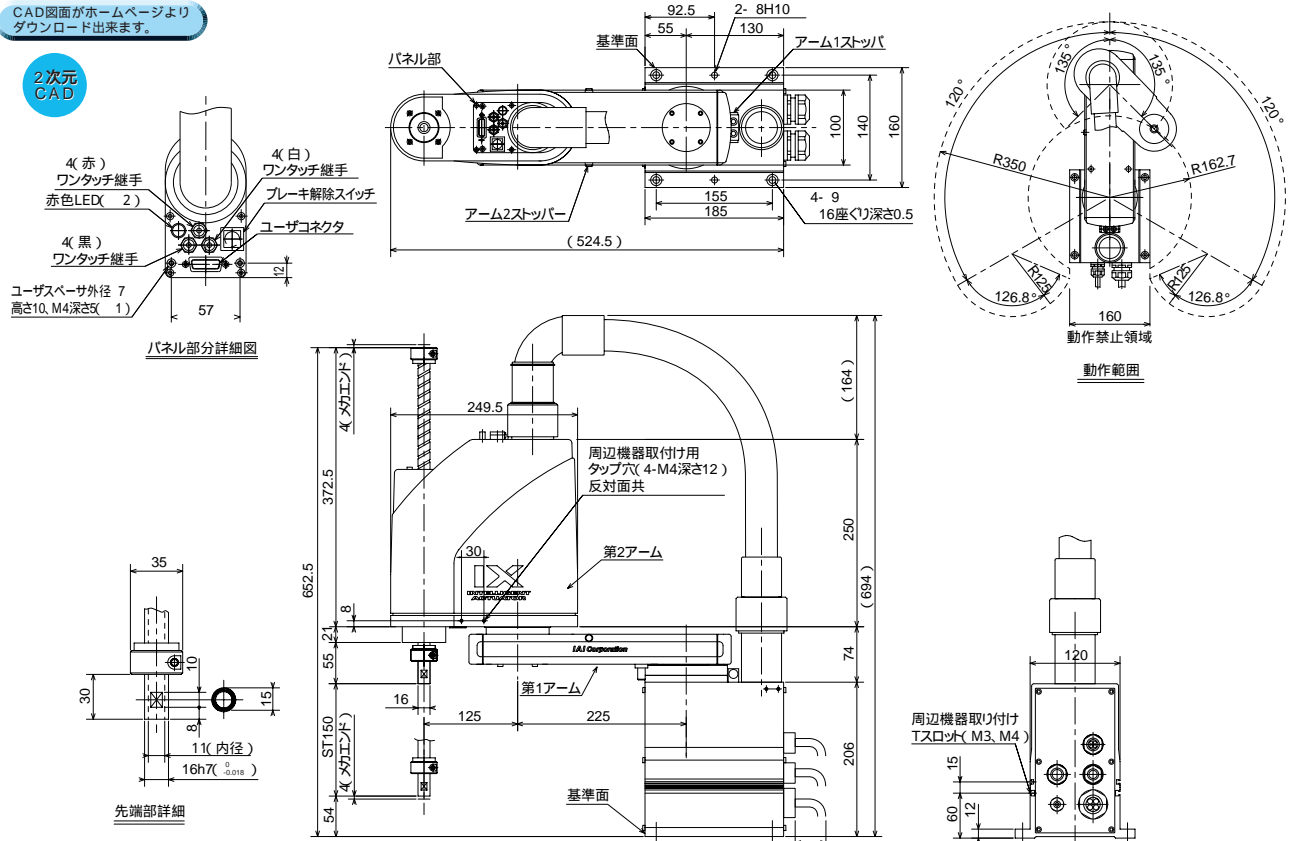
| | |
|----------------|-----------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|-------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 18.2kg |
| 適応コントローラ | T1: XSEL-JX/KX T2: XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L: 5m(標準) 10L: 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD



- 1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- 2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m / 10m
 - ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - エア配管(3本) 0.15m

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|-------------------|--------------|------|
| XSEL-JX | スペース重視の小型タイプ | 80点/64点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | | |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NNN50

中型スカラロボット 標準タイプ アーム長500mm
上下軸200mm(300mm)



| | | | | | | | |
|------|--|-----|---|-------|--------------------------|----------|-----------------------------|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | NNN5020:標準タイプ アーム長500mm / 上下軸200mm NNN5030:標準タイプ アーム長500mm / 上下軸300mm | タイプ | | ケーブル長 | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | 適用コントローラ | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|------------------------------------|----------|--------------|------------------|------------------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|--|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-NNN5020-□-□ 【IX-NNN5030-□-□】 | 1軸 第1アーム | 250 | 400 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 6283mm/s (合成速度) | 0.44 | 2 | 10 | 108 | 152 | 0.06 | 3.3 |
| | 2軸 第2アーム | 250 | 200 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 200 | 200mm 【300mm】 | ±0.010 | 1393mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適用コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個 DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

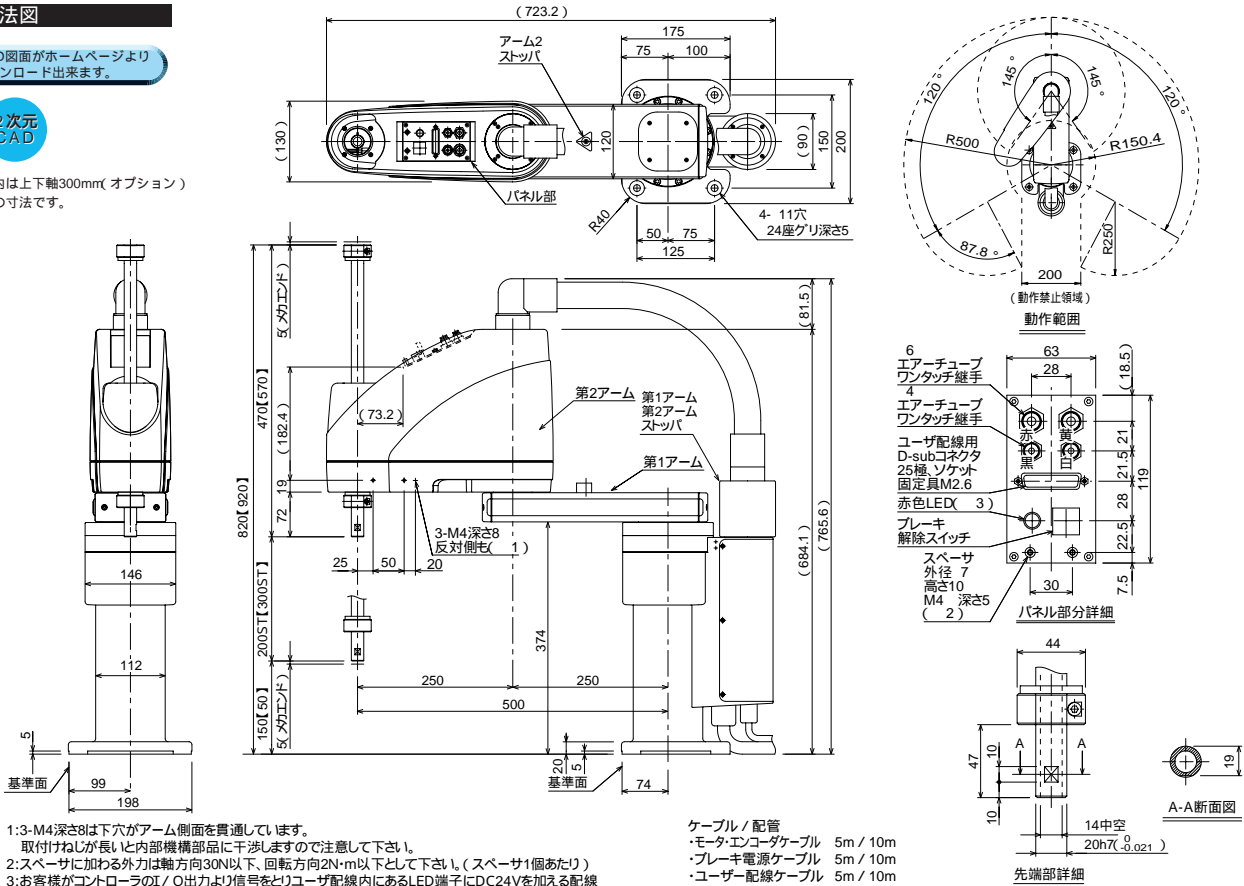
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 29.5kg |
| 適用コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

【】内は上下軸300mm(オプション)仕様の寸法です。



- 1:3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通して、取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:スプーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スプーサ1個あたり)
- 3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- ・モータエンコーダケーブル 5m / 10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - ・エア配管(4本) 0.15m

適用コントローラ仕様

| 適用コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|-------------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリー4対応可能 | | | |



(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NNN60

中型スカラロボット 標準タイプ アーム長600mm
上下軸200mm(300mm)



| | | | | | | | |
|---------------------------------------|-------------|---------------|----------|---|---|---|---|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | | | | |
| NNN6020:標準タイプ アーム長600mm / 上下軸200mm | 5L : 5m(標準) | T1:XSEL-KX | | | | | |
| NNN6030:標準タイプ アーム長600mm / 上下軸300mm | 10L : 10m | T2:XSEL-PX/QX | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|------------------------------------|-----|-------|--------------|------------------|------------------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|--|----------------|
| | 1軸 | 2軸 | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-NNN6020-□-□ 【IX-NNN6030-□-□】 | 1軸 | 第1アーム | 350 | 400 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 7121mm/s (合成速度) | 0.52 | 2 | 10 | 108 | 152 | 0.06 | 3.3 |
| | 2軸 | 第2アーム | 250 | 200 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 | 上下軸 | — | 200 | 200mm 【300mm】 | ±0.010 | 1393mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 | 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

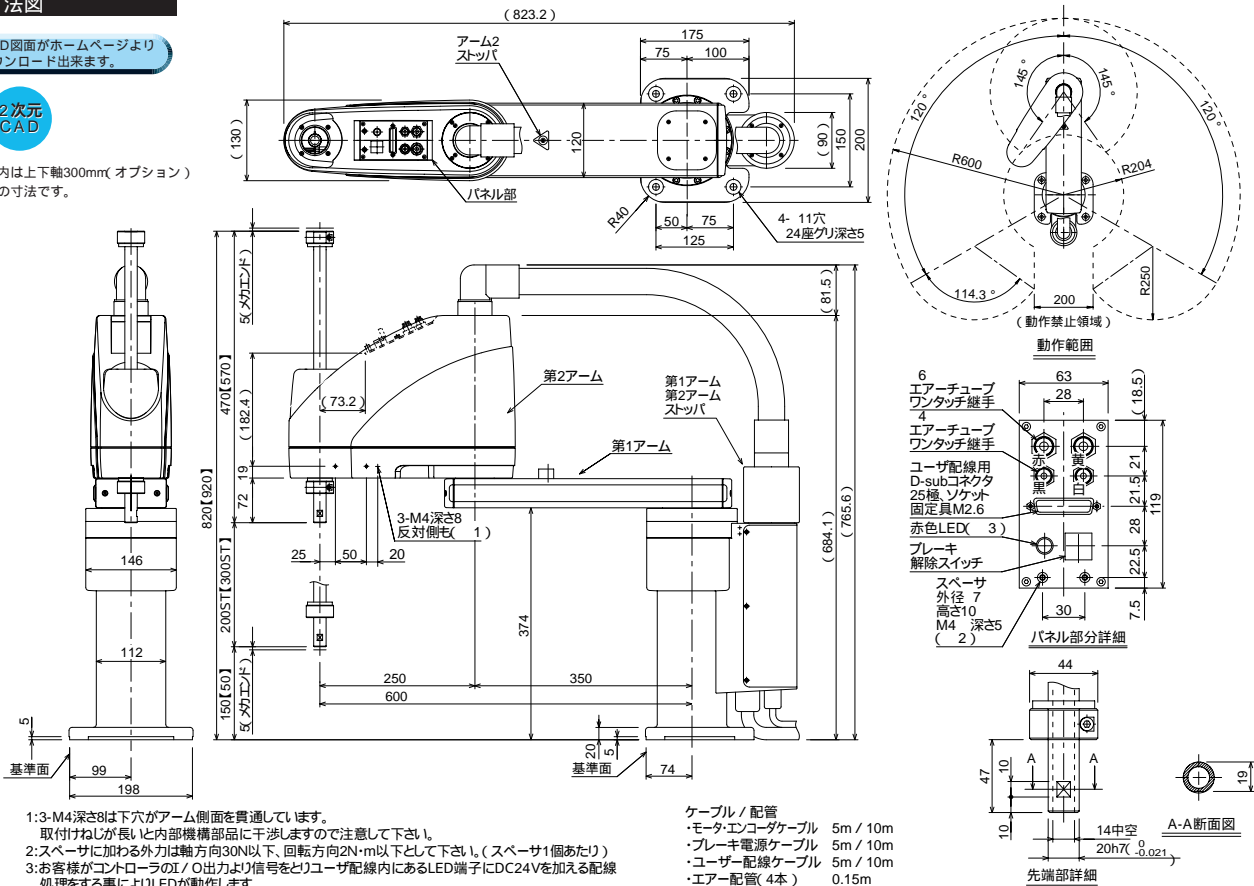
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 30.5kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

【】内は上下軸300mm(オプション)仕様の寸法です。



- 1:3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:スベサに合わせる外力は軸方向30N以下、回転方向2N以下として下さい。(スベサ1個あたり)
- 3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|--------------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IAスカラ
ロボット

超小型電動
アクチキータ

コントローラ

インテリジェント

NNN

NSN

TNN
UNN

HNN
INN

IX-NNN70

大型スカラロボット 標準タイプ アーム長700mm
上下軸200mm(400mm)



| | | | | | | | |
|------|--|-----|---|-------|--------------------------|----------|-----------------------------|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | NNN7020:標準タイプ アーム長700mm / 上下軸200mm NNN7040:標準タイプ アーム長700mm / 上下軸400mm | タイプ | | ケーブル長 | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | 適用コントローラ | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|------------------------------------|----------|--------------|------------------|------------------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|------------------------------|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-NNN7020-□-□ 【IX-NNN7040-□-□】 | 1軸 第1アーム | 350 | 750 | ±125度 | ±0.015 (XY) | 6597mm/s (合成速度) | 0.50 | 5 | 20 | 188 | 265 | 0.1 | 6.7 |
| | 2軸 第2アーム | 350 | 400 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 400 | 200mm 【400mm】 | ±0.010 | 1583mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 200 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適用コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

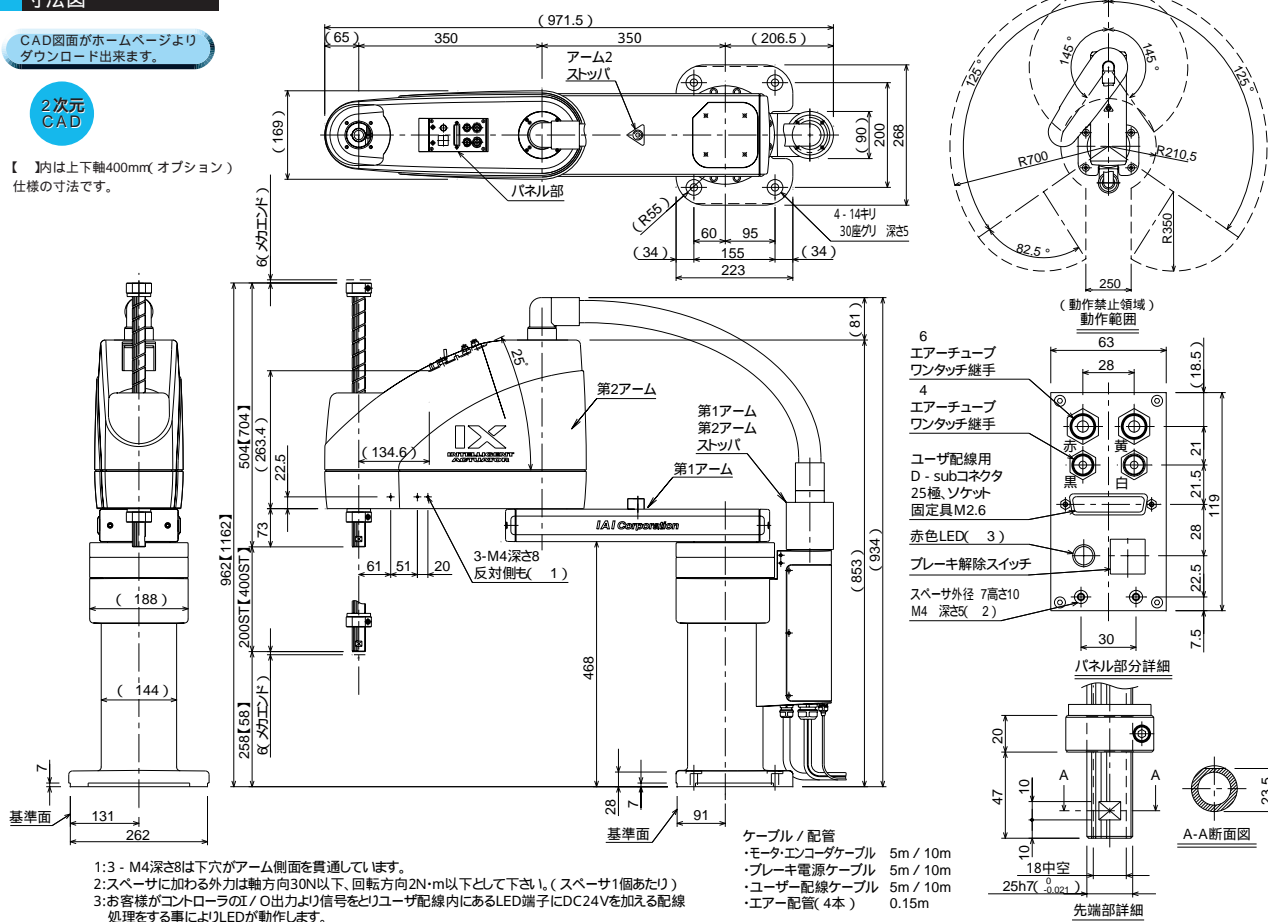
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 58kg |
| 適用コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

【】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。



適用コントローラ仕様

| 適用コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|--------------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NNN80

大型スカラロボット 標準タイプ アーム長800mm
上下軸200mm(400mm)



| | | | | | | | |
|---------------------------------------|-------------|---------------|----------|---|---|---|---|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | タイプ | ケーブル長 | 適応コントローラ | | | | |
| NNN8020:標準タイプ アーム長800mm / 上下軸200mm | 5L : 5m(標準) | T1:XSEL-KX | | | | | |
| NNN8040:標準タイプ アーム長800mm / 上下軸400mm | 10L : 10m | T2:XSEL-PX/QX | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|------------------------------------|-----|-------|--------------|------------------|------------------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|--|----------------|
| | 1軸 | 2軸 | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-NNN8020-□-□ 【IX-NNN8040-□-□】 | 1軸 | 第1アーム | 450 | 750 | ±125度 | ±0.015 (XY) | 7121mm/s (合成速度) | 0.52 | 5 | 20 | 188 | 265 | 0.1 | 6.7 |
| | 2軸 | 第2アーム | 350 | 400 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 | 上下軸 | — | 400 | 200mm 【400mm】 | ±0.010 | 1583mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 | 回転軸 | — | 200 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

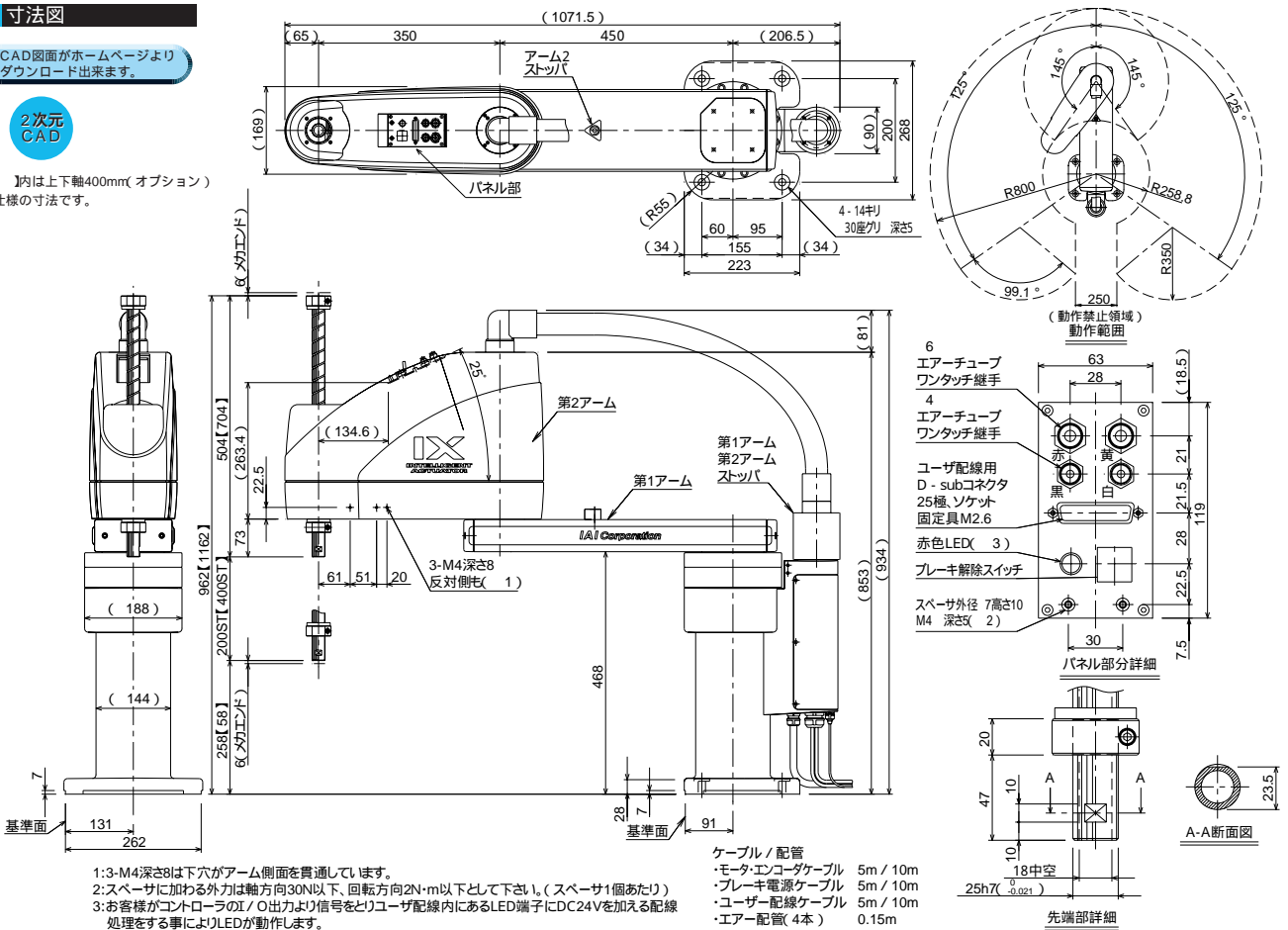
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 60kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD

【】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。



適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|--------------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリー4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IAスカラ
ロボット

超小型電動
アクチキータ

コントローラ

インテグレーション

NNN

NSN

TNN
UNN

HNN
INN

IX-NSN5016 中型スカラロボット 高速タイプ アーム長500mm 上下軸160mm



| | | | | |
|------|-----------|---------|-------------|---------------|
| 型式項目 | IX | NSN5016 | □ | □ |
| シリーズ | 高速タイプ | タイプ | ケーブル長 | 適用コントローラ |
| | アーム長500mm | | 5L : 5m(標準) | T1:XSEL-KX |
| | 上下軸160mm | | 10L : 10m | T2:XSEL-PX/QX |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し位置決め精度 (mm) (注1) | 最大動作速度 (注2) | 標準サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力 (N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|-----------|-----------|-------|----------------------|-----------------|----------------------|----------------|----|----------------|-----------|-----------------------|-------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付動作時 (注5) | 最大推力 (注5) | 許容慣性モーメント (kg・m) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-NSN5016-□-□ | 1軸 第1アーム | 250 | 750 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 4712mm/s (合成速度) | 0.29秒台 | 1 | 3 | 135 | 190 | 0.015 | 2.2 |
| | 2軸 第2アーム | 250 | 600 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | - | 200 | 160mm | ±0.010 | 1085mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | - | 100 | ±360度 | ±0.010 | 1800度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適用コントローラが入ります。

共通仕様

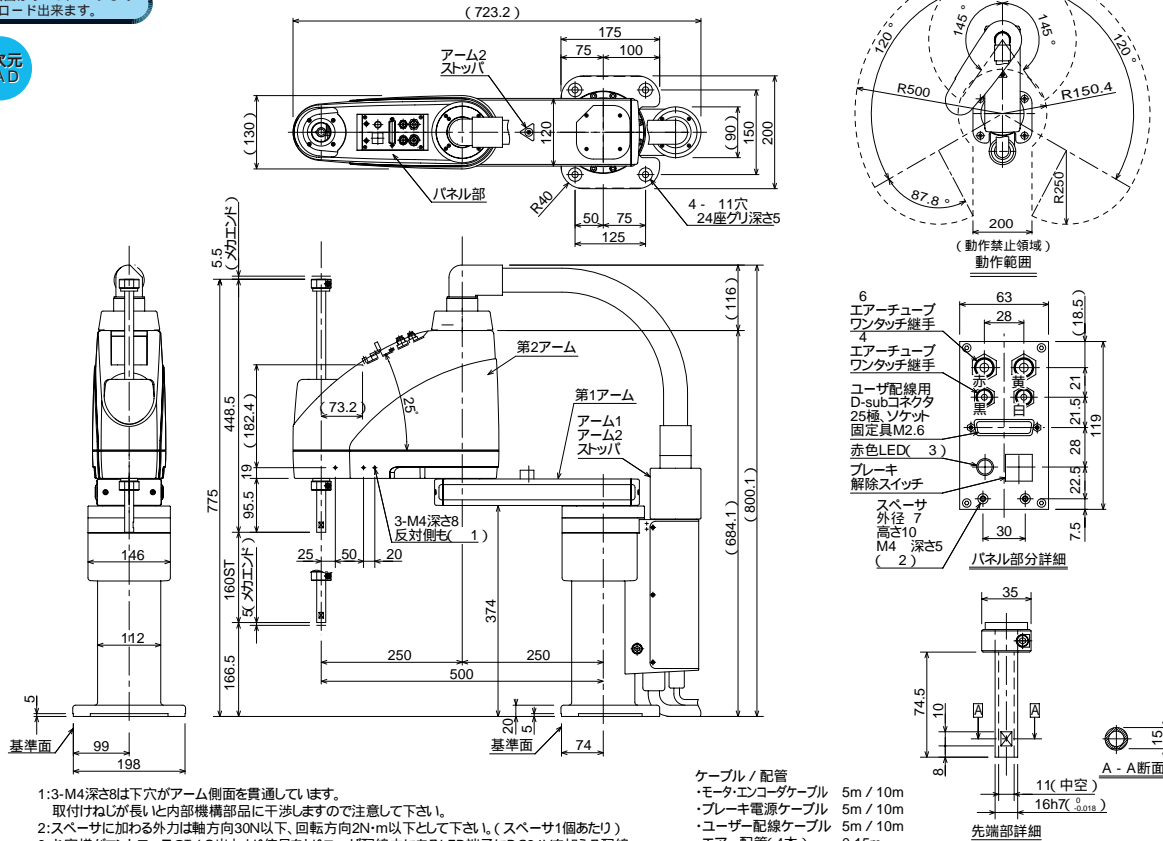
| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個 DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 32kg |
| 適用コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



適用コントローラ仕様

| 適用コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|-----------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリー4対応可能 | | | |



(注1)-(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-NSN6016 中型スカラロボット 高速タイプ アーム長600mm 上下軸160mm



| | | | | | | | |
|------|-------|-----------|----------|-------------|-----------|------------|---------------|
| 型式項目 | IX | — | NSN6016 | — | □ | — | □ |
| シリーズ | IX | タイプ | NSN6016 | ケーブル長 | □ | 適応コントローラ | □ |
| | 高速タイプ | アーム長600mm | 上下軸160mm | 5L : 5m(標準) | 10L : 10m | T1:XSEL-KX | T2:XSEL-PX/QX |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg)注4 | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|-----|-------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|----------------|----|-------------------|------------------|---|----------------|
| | 1軸 | 2軸 | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²)注6 | 許容トルク (N・m) |
| IX-NSN6016-□-□ | 1軸 | 第1アーム | 350 | 750 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 5236mm/s (合成速度) | 0.38 秒台 | 1 | 3 | 135 | 190 | 0.015 | 2.2 |
| | 2軸 | 第2アーム | 250 | 600 | ±145度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 | 上下軸 | — | 200 | 160mm | ±0.010 | 1085mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 | 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.010 | 1800度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

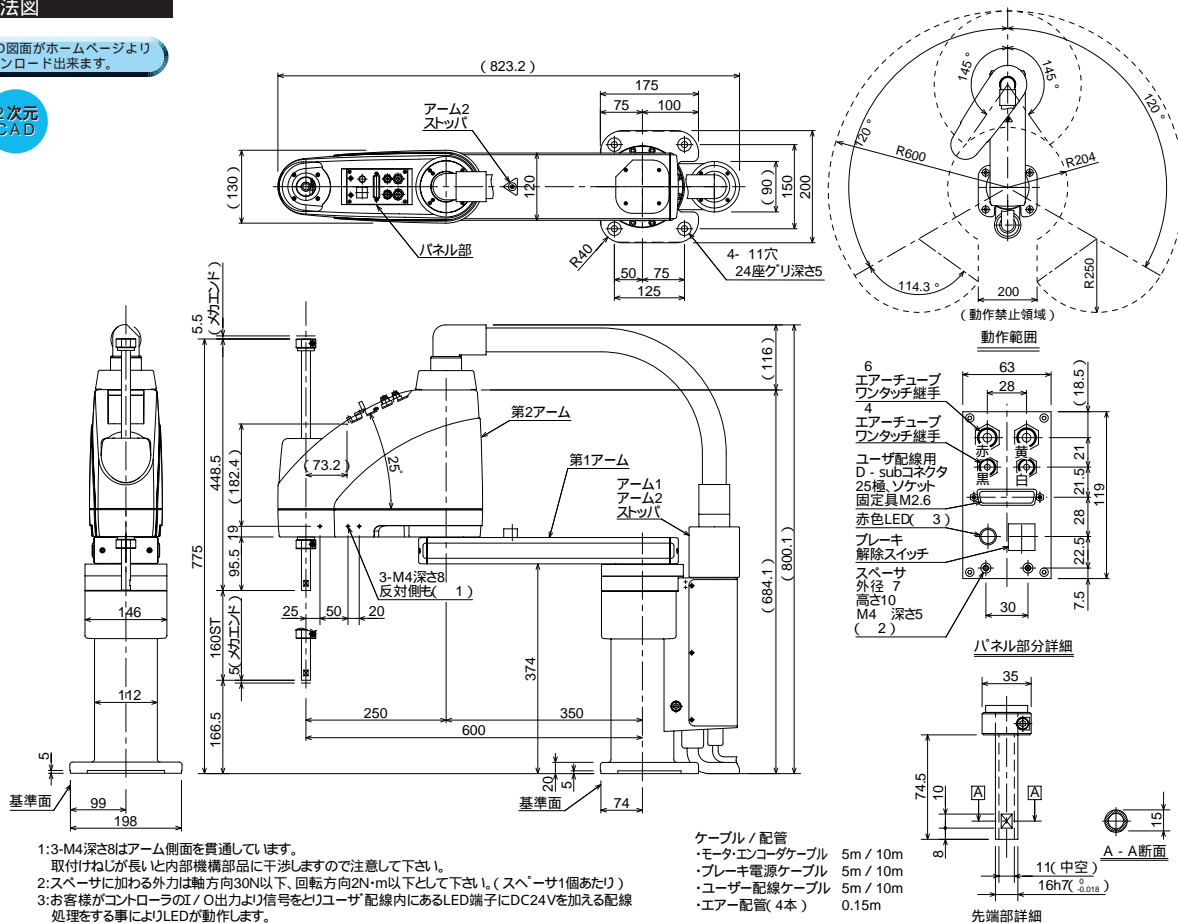
| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 33kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD



- 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- お客様がコントローラI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

商品ガイド

IA単軸
ロボット

リアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

IA直交
ロボット

テーブルトップ
タイプ

IAスカラ
ロボット

超小型電動
アクチキータ

コントローラ

インテグレーション

NNN

NSN

TNN

UNN

HNN

INN

IX-TNN3015 小型スカラロボット 壁掛けタイプ アーム長300mm
上下軸150mm

IX-UNN3015 小型スカラロボット 壁掛けインバースタイプ アーム長300mm
上下軸150mm



| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
|----------|---|---|---|---|---|---|---|
| シリーズ | | | | | | | |
| タイプ | TNN3015:壁掛けタイプ アーム長300mm / 上下軸150mm UNN3015:壁掛けインバースタイプ アーム長300mm / 上下軸150mm | | | | | | |
| ケーブル長 | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | | | | | | |
| 適応コントローラ | T1:XSEL-JX/KX T2:XSEL-PX/QX | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|------------------------------|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-TNN3015-□-□ | 1軸 第1アーム | 175 | 200 | ±120度 | ±0.010 | 3560mm/s (合成速度) | 0.49 | 1 | 3 | 65.3 | 90.9 | 0.015 | 1.9 |
| IX-UNN3015-□-□ | 2軸 第2アーム | 125 | 100 | ±130度 | (XY) | 1106mm/s | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 100 | 150mm | ±0.010 | | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 50 | ±360度 | ±0.005 | | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|-----------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

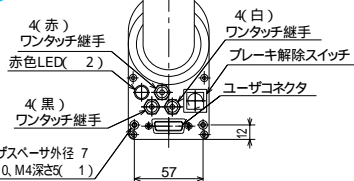
| | |
|-----------|---------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 20.8kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-JX/KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

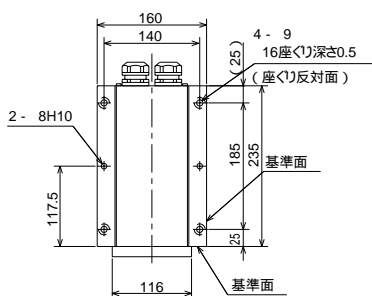
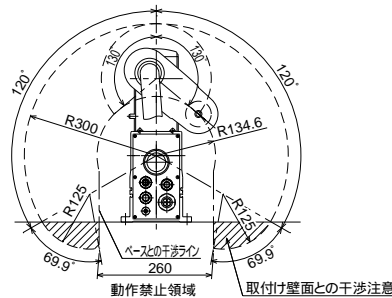
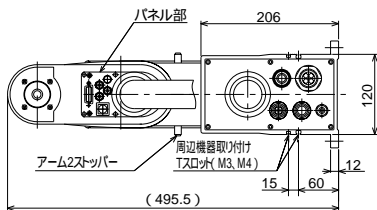
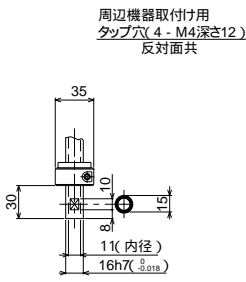
インバースタイプは下図を
天地逆にしたものです。
(394ページ参照)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



パネル部分詳細図



- ケーブル / 配管
- モータエンコーダケーブル 5m / 10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - エア配管(4本) 0.15m

- 1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- 2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

適応コントローラ仕様

| 適応 コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|--------------|----------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-JX | スペース重視の 小型タイプ | 80点/64点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-KX | 拡張性に優れた 汎用タイプ | 176点/160点 | | |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロ ボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4 対応可能 | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-TNN3515 小型スカラロボット 壁掛けタイプ アーム長350mm 上下軸150mm
IX-UNN3515 小型スカラロボット 壁掛けインバースタイプ アーム長350mm 上下軸150mm



| | | | | | | | |
|------|--|---|--------------------------|----------------------------------|---|---|---|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | タイプ | | ケーブル長 | 適応コントローラ | | | |
| | TNN3515: 壁掛けタイプ アーム長350mm / 上下軸150mm | | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | T1: XSEL-JX/KX T2: XSEL-PX/QX | | | |
| | UNN3515: 壁掛けインバースタイプ アーム長350mm / 上下軸150mm | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し位置決め精度 (mm) (注1) | 最大動作速度 (注2) | 標準サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力 (N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------------------------|--|----------------------|-------------------------|----------------------------------|---------------------------------|--|----------------------|----------------|--------------|----------------|-----------|-------------------------------------|-------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付動作時 (注5) | 最大推力 (注5) | 許容慣性モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-TNN3515-□-□ IX-UNN3515-□-□ | 1軸 第1アーム 2軸 第2アーム 3軸 上下軸 4軸 回転軸 | 225 125 — — | 200 100 100 50 | ±120度 ±135度 150mm ±360度 | ±0.010 (XY) ±0.010 ±0.005 | 3979mm/s (合成速度) 1106mm/s 1600度/s | 0.53 | 1 3 | 65.3 90.9 | 0.015 | 1.9 | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|-----------------------------------|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

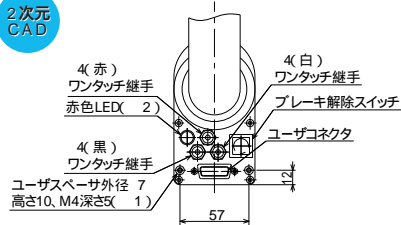
| | |
|-----------|-------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 21.9kg |
| 適応コントローラ | T1: XSEL-JX/KX T2: XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L: 5m(標準) 10L: 10m(オプション) |

寸法図

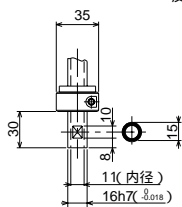
インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

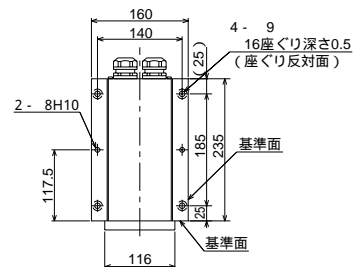
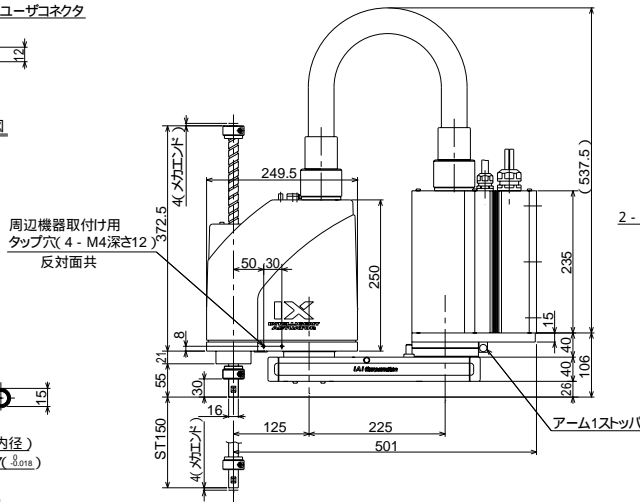
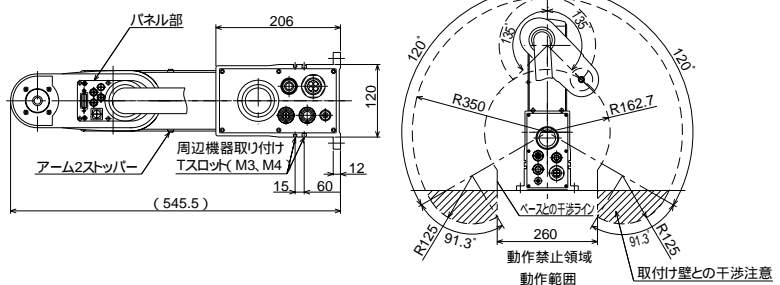
2次元CAD



パネル部分詳細図



先端部拡大図



- ケーブル/配管
 ・モータエンコーダケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管(4本) 0.15m

- 1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|---------------------------------|-----------------|-----------|------|
| XSEL-JX | スペース重視の小型タイプ | 80点/64点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | | |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 安全カテゴリ4対応可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | | | | |



ご注意

(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-HNN5020 中型スカラロボット 天吊りタイプ アーム長500mm
上下軸200mm

IX-INN5020 中型スカラロボット インバースタイプ アーム長500mm
上下軸200mm

| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
|----------|--|---|---|---|---|---|---|
| シリーズ | | | | | | | |
| タイプ | HNN5020:天吊りタイプ アーム長500mm / 上下軸200mm INN5020:インバースタイプ アーム長500mm / 上下軸200mm | | | | | | |
| ケーブル長 | 5L :5m(標準) 10L:10m | | | | | | |
| 適応コントローラ | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX | | | | | | |



型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し位置決め精度 (mm) (注1) | 最大動作速度 (注2) | 標準サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力 (N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|-----------|-----------|-------|----------------------|-----------------|----------------------|----------------|----|----------------|-----------|-------------------------------------|-------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付動作時 (注5) | 最大推力 (注5) | 許容慣性モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-HNN5020-□-□ | 1軸 第1アーム | 250 | 400 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 6283mm/s (合成速度) | 0.44 | 2 | 10 | 108 | 152 | 0.06 | 3.3 |
| IX-INN5020-□-□ | 2軸 第2アーム | 250 | 200 | ±135度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 200 | 200mm | ±0.010 | 1393mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

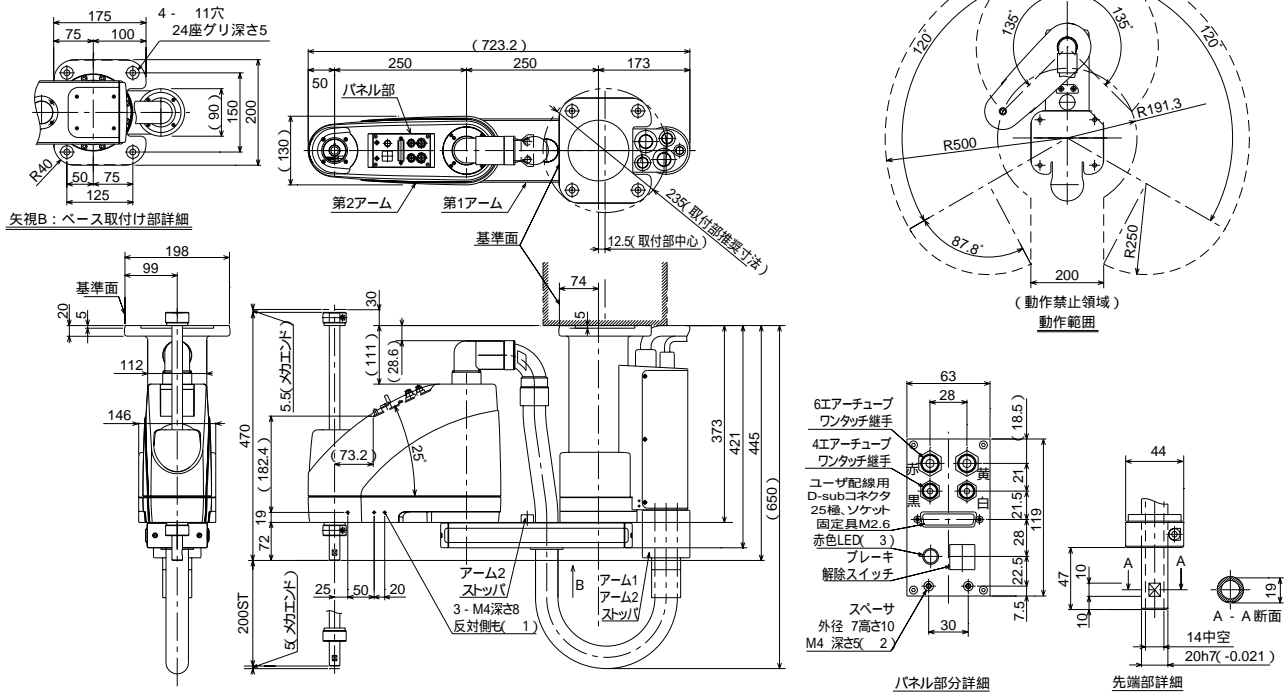
| | |
|-----------|-----------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 30.5kg |
| 適応コントローラ | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L:5m(標準) 10L:10m(オプション) |

寸法図

インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



- 1:3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- 3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- ・モータエンコーダケーブル 5m / 10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - ・エア配管(4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|----------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

IX-HNN6020 中型スカラロボット 天吊りタイプ アーム長600mm 上下軸200mm

IX-INN6020 中型スカラロボット インバースタイプ アーム長600mm 上下軸200mm

| | | | | | | | |
|-------|--|---|--|---|-----------------------------|---|---|
| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
| シリーズ | | | | | | | |
| タイプ | HNN6020:天吊りタイプ アーム長600mm / 上下軸200mm | | INN6020:インバースタイプ アーム長600mm / 上下軸200mm | | | | |
| ケーブル長 | 5L : 5m(標準) | | 10L : 10m | | 適応コントローラ | | |
| | | | | | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX | | |



型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|----------------|----------|--------------|------------------|-------|------------------------------------|--------------------|--------------------------------|-------------------|----|-------------------|------------------|--|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-HNN6020-□-□ | 1軸 第1アーム | 350 | 400 | ±120度 | ±0.010 | 7121mm/s | 0.52 | 2 | 10 | 108 | 152 | 0.06 | 3.3 |
| IX-INN6020-□-□ | 2軸 第2アーム | 250 | 200 | ±145度 | (XY) | (合成速度) | | | | | | | |
| | 3軸 上下軸 | — | 200 | 200mm | ±0.010 | 1393mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

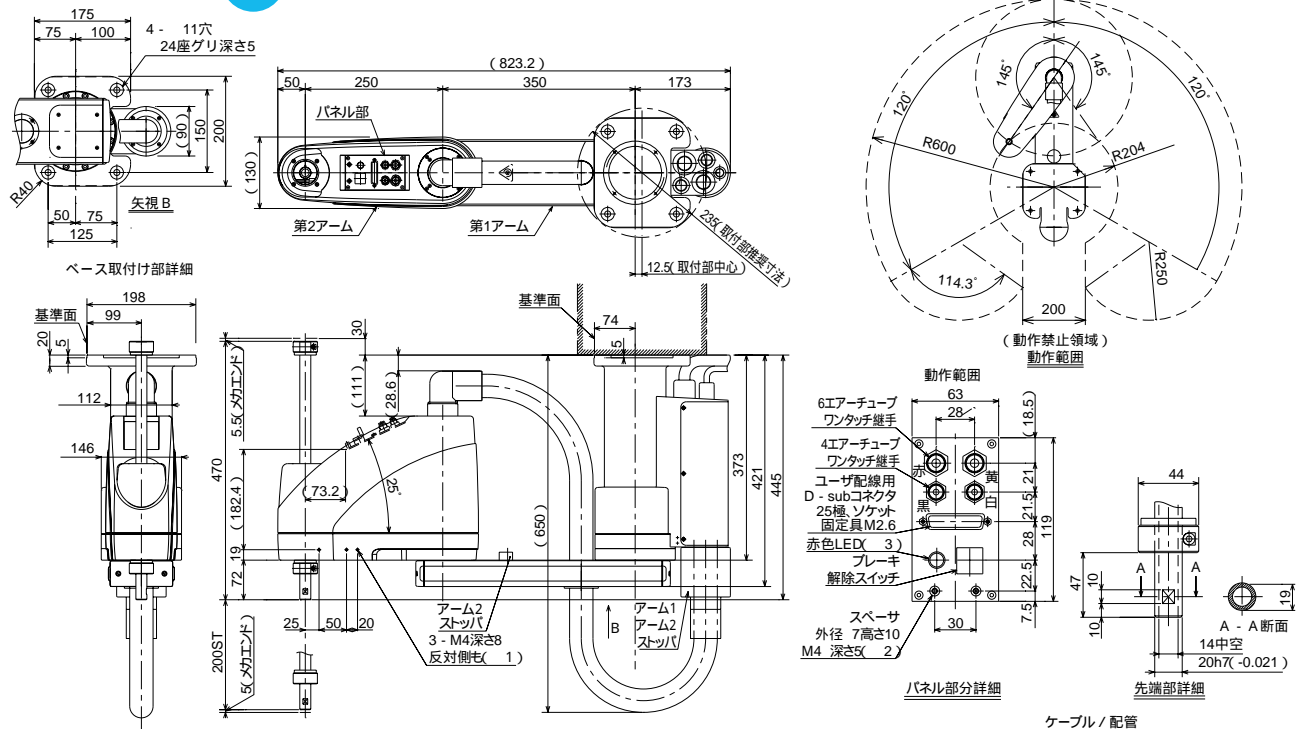
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 31.5kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元
CAD



- 1:3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- 2:スペースに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペース1個あたり)
- 3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータエンコーダケーブル 5m / 10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - エア配管(4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

| 適応 コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|--------------|------------------|-------------------|--------------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボット
IA単軸

リニアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

ロボット
IA直交

テーブルトップ
タイプ

ロボット
IAスカラ

超小型電動
アクチキータ

コントローラ

インラインタイプ

NNN

NSN

TNN

UNN

HNN
INN

IX-HNN70

大型スカラロボット 天吊りタイプ アーム長700mm
上下軸200mm(400mm)

IX-INN70

大型スカラロボット インバースタイプ アーム長700mm
上下軸200mm(400mm)



| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
|----------|---|---|---|---|---|---|---|
| シリーズ | | | | | | | |
| タイプ | HNN7020(7040):天吊りタイプ アーム長700mm/上下軸200(400)mm | | | | | | |
| ケーブル長 | 5L :5m(標準) 10L :10m | | | | | | |
| 適応コントローラ | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し位置決め精度 (mm) (注1) | 最大動作速度 (注2) | 標準サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力 (N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|--|----------------------|------------|---------------|----------------|----------------------|-----------------|----------------------|----------------|----|----------------|-----------|-------------------------------------|-------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付動作時 (注5) | 最大推力 (注5) | 許容慣性モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容トルク (N・m) |
| IX-HNN7020-□-□ 【IX-HNN7040-□-□ IX-INN7020-□-□ 【IX-INN7040-□-□ | 1軸 第1アーム 2軸 第2アーム | 350 350 | 750 400 | ±125度 ±145度 | ±0.015 (XY) | 6597mm/s (合成速度) | 0.50 | 5 | 20 | 188 | 265 | 0.1 | 6.7 |
| 3軸 上下軸 | — | 400 | 200mm [400mm] | ±0.010 | 1583mm/s | | | | | | | | |
| 4軸 回転軸 | — | 100 | ±360度 | ±0.005 | 1200度/s | | | | | | | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個 DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 垂直軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

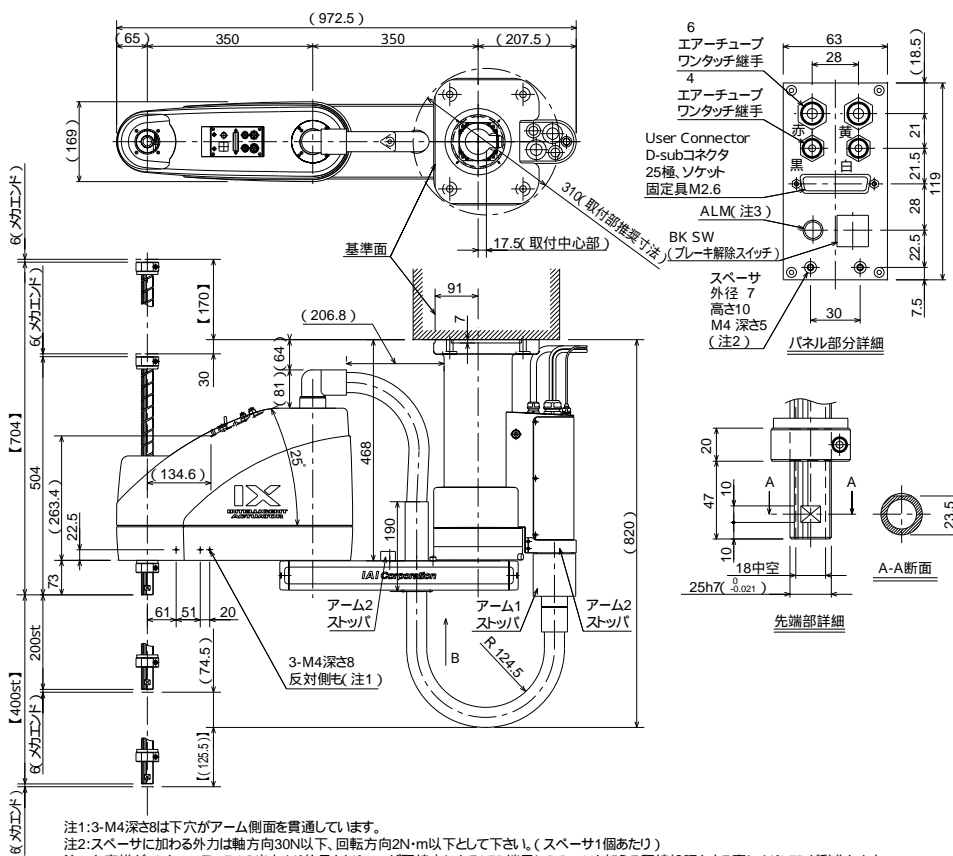
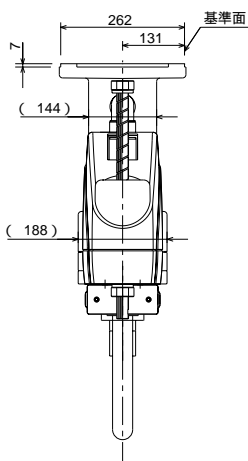
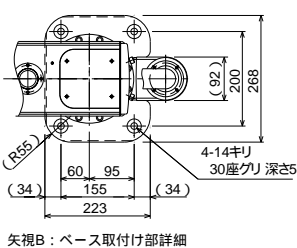
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 58kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|----------|------------------|-----------------|-----------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸のロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4対応可能 | | | |



【注1】~【注9】は396ページをご参照下さい。

IX-HNN80

大型スカラロボット 天吊りタイプ アーム長800mm
上下軸200mm(400mm)

IX-INN80

大型スカラロボット インバースタイプ アーム長800mm
上下軸200mm(400mm)



| 型式項目 | IX | — | □ | — | □ | — | □ |
|----------|---|---|---|--------------------------|---|-----------------------------|---|
| シリーズ | | | | | | | |
| タイプ | | | | | | | |
| ケーブル長 | | | | | | | |
| 適応コントローラ | | | | | | | |
| | HNN8020(8040):天吊りタイプ アーム長800mm/上下軸200(400)mm | | | 5L : 5m(標準) 10L : 10m | | T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX | |
| | INN8020(8040):インバースタイプ アーム長800mm/上下軸200(400)mm | | | | | | |

型式項目の内容は397ページをご参照下さい。

型式/スペック

| 型式 | 軸構成 | アーム長 (mm) | モータ 容量 (W) | 動作範囲 | 繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注1) | 最大 動作速度 (注2) | 標準 サイクルタイム (sec) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) | | 第3軸 押し込み推力(N) | | 第4軸 許容負荷 | |
|--|--|----------------------|--------------------------|---|------------------------------------|---|--------------------------------|-------------------|------------|-------------------|------------------|--|--------------------|
| | | | | | | | | 定格 | 最大 | 押付 動作時 (注5) | 最大 推力 (注5) | 許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注6) | 許容 トルク (N・m) |
| IX-HNN8020-□-□ 【IX-HNN8040-□-□ IX-INN8020-□-□ 【IX-INN8040-□-□ | 1軸 第1アーム 2軸 第2アーム 3軸 上下軸 4軸 回転軸 | 450 350 — — | 750 400 400 100 | ±125度 ±145度 200mm 【400mm】 ±360度 | ±0.015 (XY) ±0.010 ±0.005 | 7121mm/s (合成速度) 1583mm/s 1200度/s | 0.52 | 5 20 | 188 265 | 0.1 | 6.7 | | |

上記型式の□はケーブル長が、□は適応コントローラが入ります。

共通仕様

| | |
|----------------|--|
| エンコーダ種類 | アブソリュート |
| ユーザー配線 | 25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット) |
| ユーザー配管 | 外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) |
| アラーム表示灯(注7) | 赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要) |
| ブレーキ解除スイッチ(注8) | 垂直軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要) |

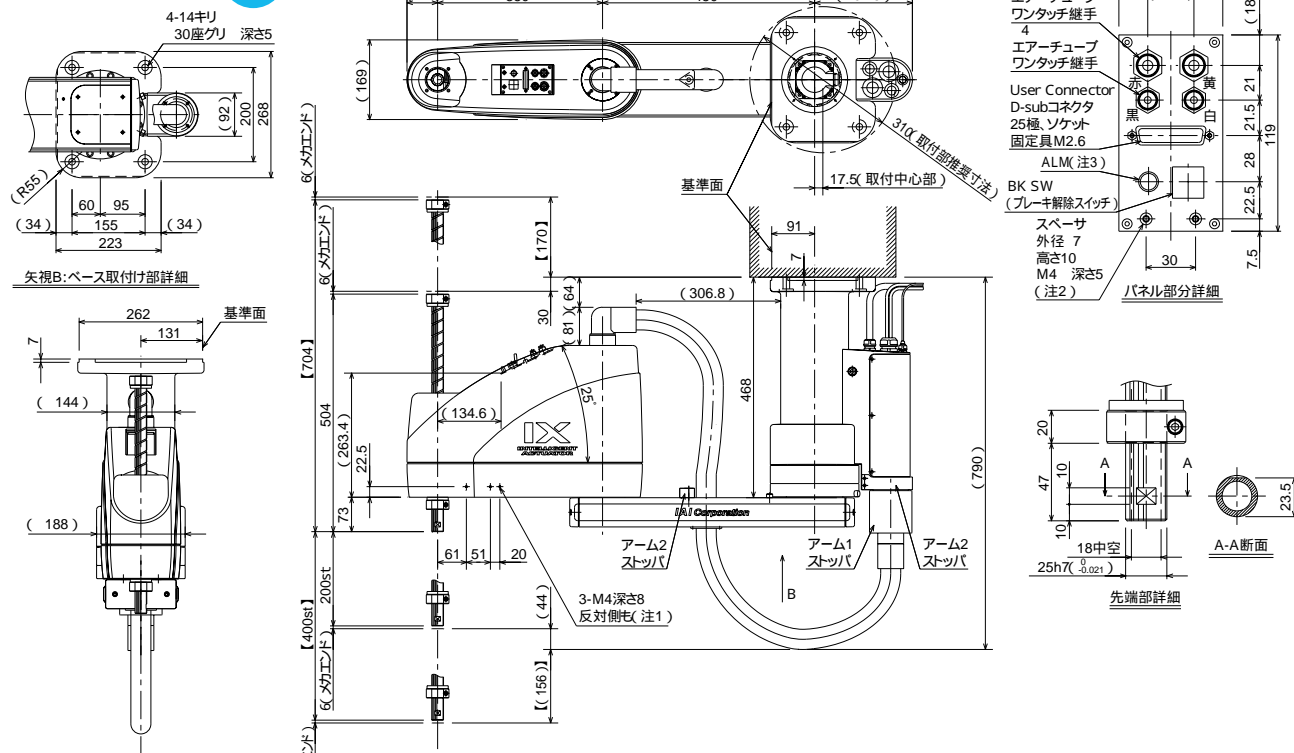
| | |
|-----------|------------------------------|
| 周囲温度・湿度 | 温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと) |
| 本体質量 | 58kg |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX |
| ケーブル長(注9) | 5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション) |

寸法図

インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD



【 】内は上下軸400mm(オプション)
仕様の寸法です。

注1:3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
注2:スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
注3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

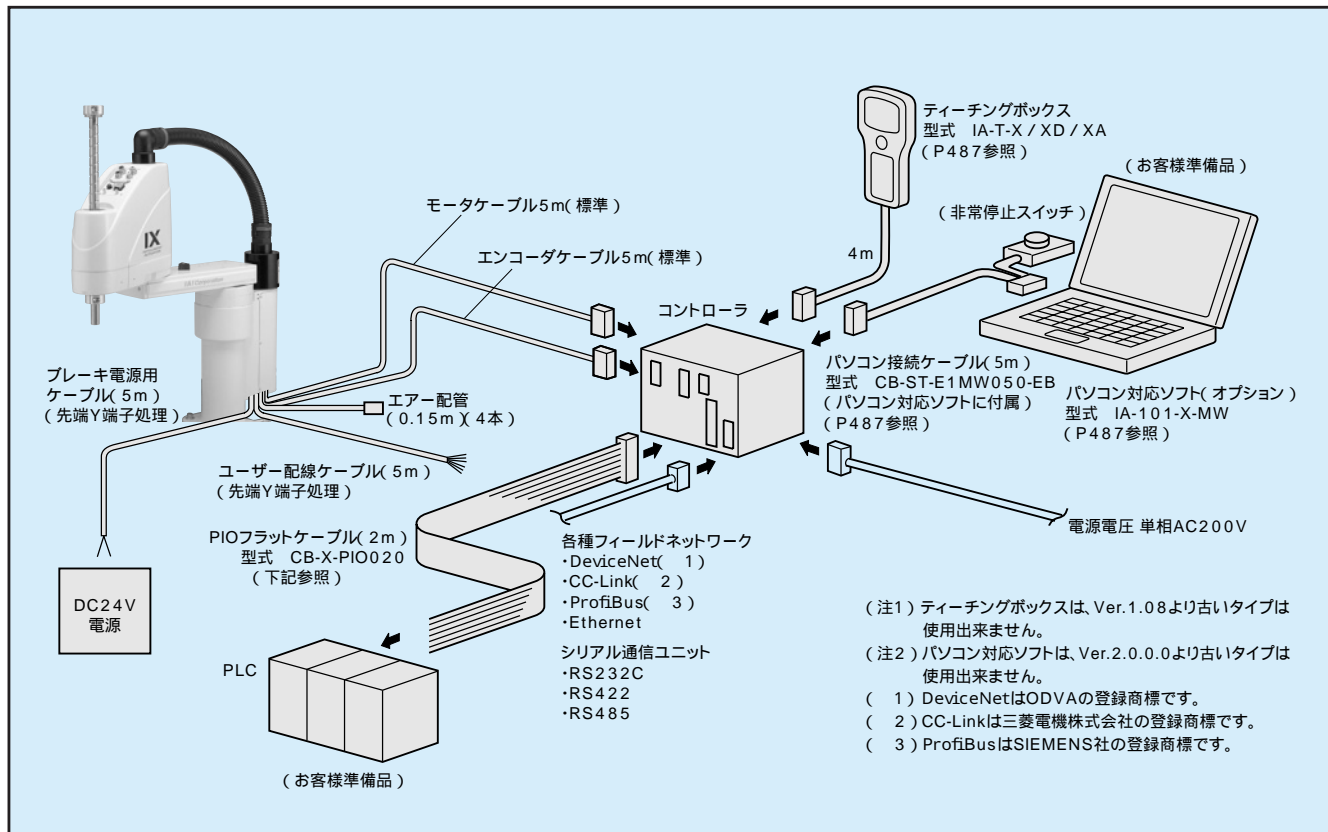
適応コントローラ仕様

| 適応 コントローラ | 特長 | 最大I/O点数 (入力/出力) | 電源電圧 | 掲載頁 |
|--------------|-----------------------|--------------------|--------------|------|
| XSEL-KX | 拡張性に優れた 汎用タイプ | 176点/160点 | 単相 AC200V | P481 |
| XSEL-PX | スカラ+2軸の口 ロボット制御が可能 | 192点/192点 | 三相 AC200V | |
| XSEL-QX | 安全カテゴリ4 対応可能 | | | |



(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

スカラロボットシリーズ システム構成図



本体付属品

- ・危険シール
- ・位置合わせシール
- ・アイボルト
- ・サービスコネクタ

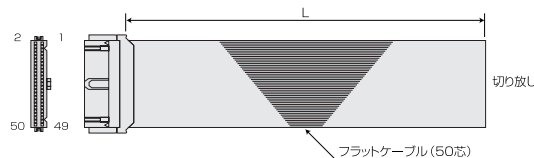


コントローラ付属品

- ・PIOフラットケーブル

型式 CB-X-PIO

はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応 例) 080 = 8m



| 番号 | 色 | 配線 | 番号 | 色 | 配線 | 番号 | 色 | 配線 |
|----|-----|----|----|-----|----|----|-----|----|
| 1 | 茶1 | | 18 | 灰2 | | 35 | 緑4 | |
| 2 | 赤1 | | 19 | 白2 | | 36 | 青4 | |
| 3 | 橙1 | | 20 | 黒2 | | 37 | 紫4 | |
| 4 | 黄1 | | 21 | 茶-3 | | 38 | 灰4 | |
| 5 | 緑1 | | 22 | 赤3 | | 39 | 白4 | |
| 6 | 青1 | | 23 | 橙3 | | 40 | 黒4 | |
| 7 | 紫1 | | 24 | 黄3 | | 41 | 茶-5 | |
| 8 | 灰1 | | 25 | 緑3 | | 42 | 赤5 | |
| 9 | 白1 | | 26 | 青3 | | 43 | 橙5 | |
| 10 | 黒1 | | 27 | 紫3 | | 44 | 黄5 | |
| 11 | 茶-2 | | 28 | 灰3 | | 45 | 緑5 | |
| 12 | 赤2 | | 29 | 白3 | | 46 | 青5 | |
| 13 | 橙2 | | 30 | 黒3 | | 47 | 紫5 | |
| 14 | 黄2 | | 31 | 茶-4 | | 48 | 灰5 | |
| 15 | 緑2 | | 32 | 赤4 | | 49 | 白5 | |
| 16 | 青2 | | 33 | 橙4 | | 50 | 黒5 | |
| 17 | 紫2 | | 34 | 黄4 | | | | |

本体オプション一覧

| 名称 | 型式 | 内容 | 参照ページ |
|-----------------|-------------|-----------------------|--------|
| アブソリュートデータ保持用電池 | AB-3 | エンコーダのアブソリュートデータ保持用電池 | P418参照 |
| アブソリュートリセット調整治具 | JG-1 ~ 4 | アブソリュートリセットを行うのに必要な治具 | |
| フランジ | IX-FL-1 ~ 3 | Z軸先端に物を取り付けるためのフランジ | |

コントローラオプション一覧

| 名称 | 型式 | 内容 | 参照ページ |
|------------------------|-------------|--------------------------------------|--------|
| ティーチングボックス | IA-T-X | ポジションデータ、プログラム、パラメータ等の入力・編集及び手動運転が可能 | P487参照 |
| ティーチングボックス(デッドマンスイッチ付) | IA-T-XD | IA-T-Xのデッドマンスイッチ付タイプ | |
| ティーチングボックス(ANSI対応) | IA-T-XA | CE、ANSI規格に適合したタイプ | |
| パソコン対応ソフト(DOS/V対応) | IA-101-X-MW | ポジションデータ、プログラム、パラメータ等の入力・ | |
| パソコン対応ソフト(PC98対応) | IA-101-X-CW | 編集及び手動運転が可能 | |

スカラロボットシリーズ 本体オプション

商品ガイド

ロボット
I/A単軸

リニアサーボ
アクチキータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

ロボット
I/A直交

テーブルトップ
タイプ

I/Aスカラ
ロボット

超小型電動
アクチキータ

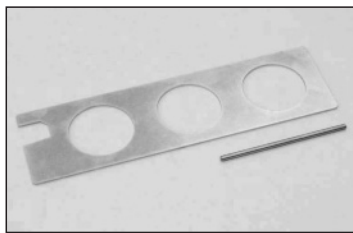
コントローラ

インテグレーション

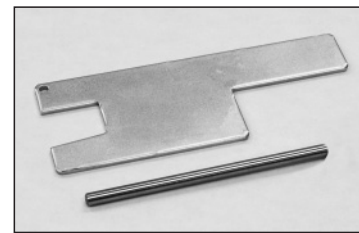
アブソリュートリセット調整治具

エンコーダのアブソリュートデータが消失しアブソリュートリセットが必要な場合に使用する調整治具です。

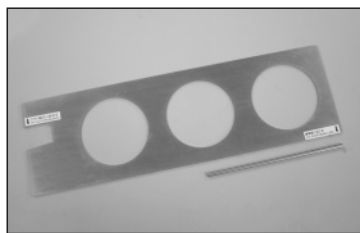
| 型式 | 備考 |
|------|----------------------|
| JG-1 | アーム長500 / 600用 |
| JG-2 | アーム長250 / 350用 |
| JG-3 | アーム長700 / 800用 |
| JG-4 | 高速タイプ アーム長500 / 600用 |
| JG-5 | アーム長120 / 150 / 180用 |



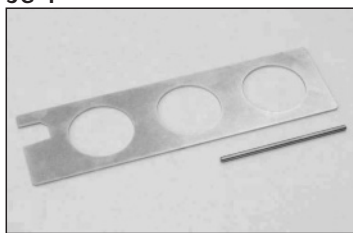
JG-1



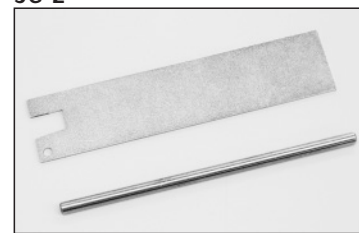
JG-2



JG-3



JG-4



JG-5

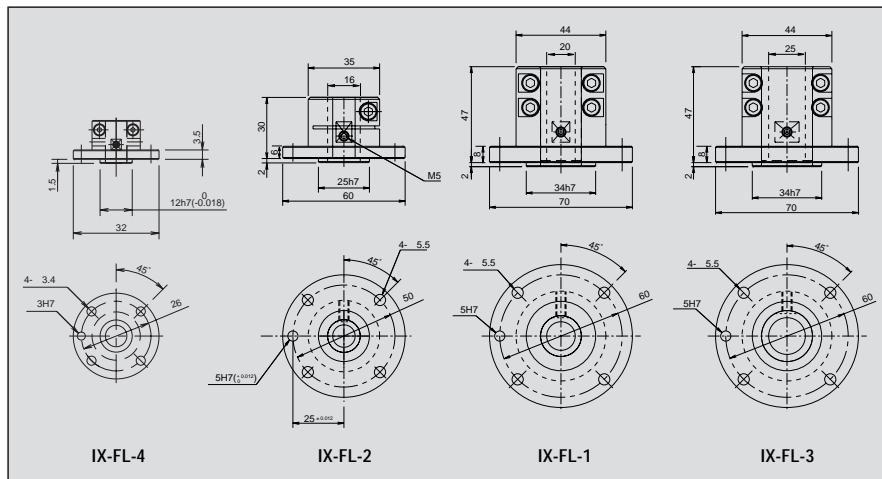
フランジ

Z軸アーム先端に物を取り付ける場合にご使用下さい。

| 型式 | 備考 |
|---------|--|
| IX-FL-1 | アーム長500 / 600用 |
| IX-FL-2 | アーム長250 / 350用 高速タイプ アーム長500 / 600用 |
| IX-FL-3 | アーム長700 / 800用 |
| IX-FL-4 | アーム長120 / 150用 |

ご注意

高速タイプのアーム長500 / 600の場合
はIX-FL-2をご使用下さい。



スカラロボットシリーズ メンテナンス部品

アブソリュートデータバックアップ用電池

エンコーダのアブソリュートデータを保持しておく為の電池です。(スカラ本体背面のカバー内に取り付けます)

| 型式 | 備考 |
|------|----------------------|
| AB-3 | アーム長250 ~ 800用 |
| AB-6 | アーム長120 / 150 / 180用 |

電池は(スカラロボット全機種)1台につき4個必要です。AB-3 / AB-6の荷姿は1個単位ですので、ご注文の際は必要数をご指定下さい。



AB-3



AB-6