

スカラロボット オプション

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

上下軸用ブレーキ (IXPアーム長550/650 のみ)

型式 B

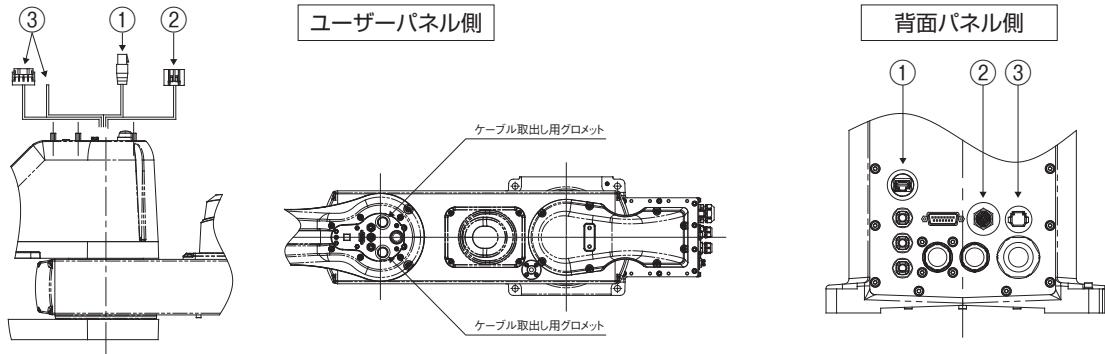
説明 アクチュエーターを垂直で使用する場合に、電源OFFまたはサーボOFF時にZ軸スライダが落下して、取付け物等を破損しないための保持機構です。
※電源OFFまたはサーボOFF時にZ軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。

拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (アーム長 800/1000 のみ)

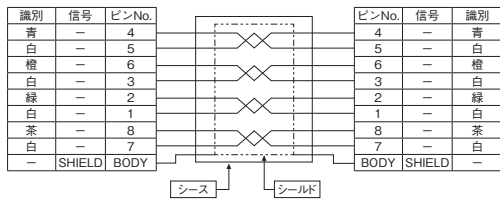
型式 EXC

説明 スカラロボット本体に下記①から③のケーブルを本体に内蔵します。本体質量は 0.5 kg増加します。

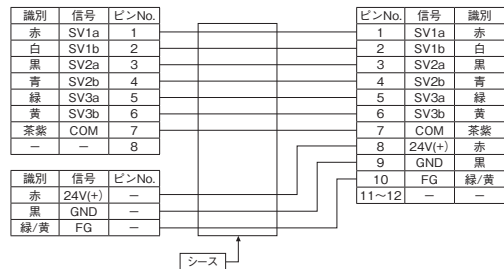
	ケーブル種類	コネクタ		用途例
		ユーザーパネル側	背面パネル側	
①	Ethernetケーブル	TM21CP-88R(03) (ヒロセ電機)	09_45_452_1561 (HARTING)	ビジョンカメラ 等
②	10心複合ケーブル	7心:DF11-8DS-2C (ヒロセ電機)	LF10WBRB-12P (ヒロセ電機)	ソレノイドバルブ電源線 (ソレノイドバルブセットオプションに対応) ビジョンカメラ電源等
		5心:切り離し		
③	13心複合ケーブル	DF62C-24S-2.2C (ヒロセ電機)	DF62P-24EP-2.2C (ヒロセ電機)	動力線、信号線 電動グリッパー(RCP4-GRシリーズ)



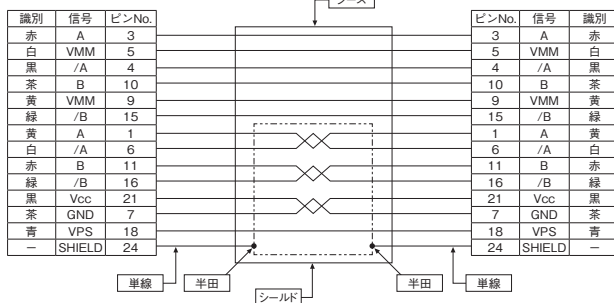
① Ethernetケーブル



② 10心複合ケーブル



③ 13心複合ケーブル



LED 表示灯 (IXA-NNN 標準タイプのみ)

型式 LED

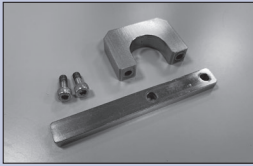
説明 必要に応じて、任意に点灯させることができる LED を取付けることができます。
(IXA-NSN 高速タイプは標準設定となります。)

機種別オプション・メンテナンス品

アブソリュートリセット調整ジグ

モーター交換やスプライン交換をし、アブソリュートが必要な場合に使用する調整ジグです。

■ IXA シリーズ



単品型式 JG-IXA1



単品型式 JG-IXA2



単品型式 JG-IXA4

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

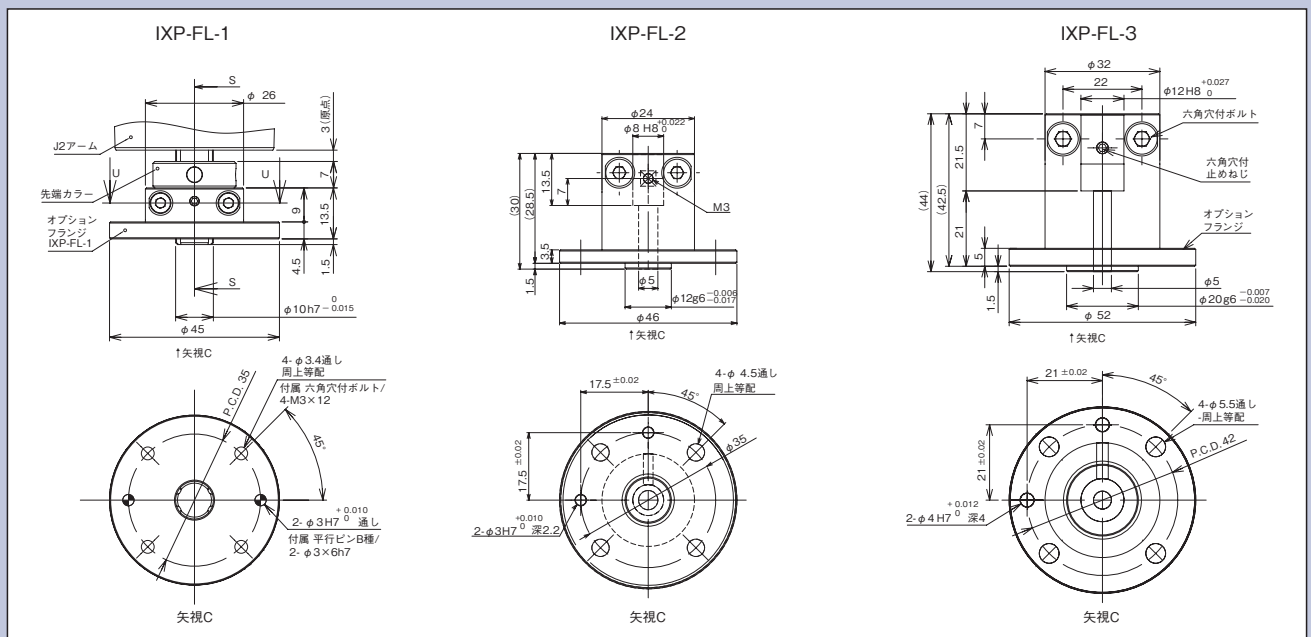
シリーズ	タイプ名称	タイプ	アブソリュートリセット調整ジグ	アブソリュートデータバックアップ用電池
IXP	パワーコンスカラ	3N1808/4N1808 3N2508/4N2508 3N35□□/4N35□□ 3N45□□/4N45□□ 3N55□□/4N55□□ 3N65□□/4N65□□	本体付属	バッテリー不要
IXA	標準タイプ (NNN)	NNN1805	4軸仕様 回転軸用：JG-IXA2 (3軸仕様は不要です。)	バッテリー不要
	標準タイプ (NNN) 高速タイプ (NSN)	NNN3015/NSN3015 NNN45□□/NSN45□□ NNN60□□/NSN60□□ NNN80□□/NSN80□□ NNN100□□/NSN100□□	4軸仕様 回転軸用：JG-IXA1 (3軸仕様は不要です。)	
			回転軸用：JG-IXA4	

フランジ

Z 軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

■ IXP シリーズ

型式	IXP-FL-1	IXP-FL-2	IXP-FL-3	
材質	鋼	鋼	鋼	
質量 [kg]	0.08	0.13	0.3	
価格	-	-	-	
IXP	パワーコンスカラ	3N1808/4N1808	○	
		3N2508/4N2508		
		3N35□□/4N35□□		○
		3N45□□/4N45□□		
		3N55□□/4N55□□		
		3N65□□/4N65□□		○



選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

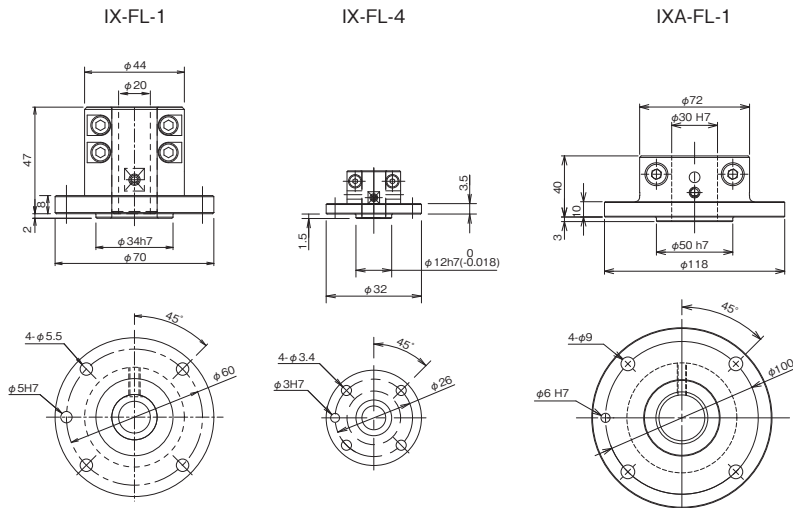
IXP

IXA

オプション
補足資料

IXA シリーズ

型式		IX-FL-1	IX-FL-4	IXA-FL-1
材質		アルミ	アルミ	鋼
重量 [kg]		0.21	0.02	2
価格		-	-	-
IXA	標準タイプ (NNN)	NNN1805		○
	標準タイプ (NNN) 高速タイプ (NSN)	NNN3015/NSN3015		
		NNN45□□/NSN45□□		○
		NNN60□□/NSN60□□		
		NNN80□□/NSN80□□		
NNN100□□/NSN100□□			○	



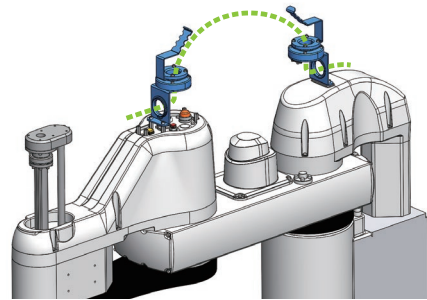
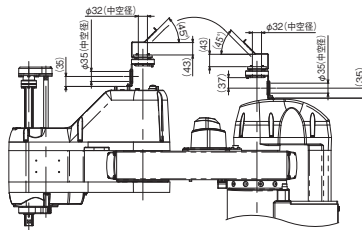
配線・配管用オプション (IXA アーム長 800/1000 のみ)

外部配線保護フランジ

ロボット外部にて配線を行う場合、配線を保護するフランジです。
※本オプションを使用する場合は、ユーザーパネルのD-subコネクタは使用できなくなります。

■ 単品型式 **IXA-PLF-EW-1**
(単品質量:0.6kg/材質:アルミ・鋼)

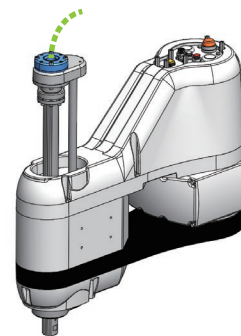
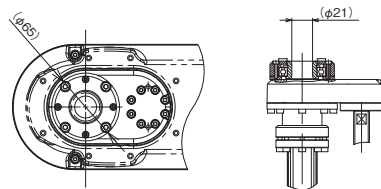
(注)フランジ1個分の型式です。必要数量をご手配ください。



R軸配線保護フランジ

先端軸中空部に配線を通す場合に、配線を保護するフランジです。

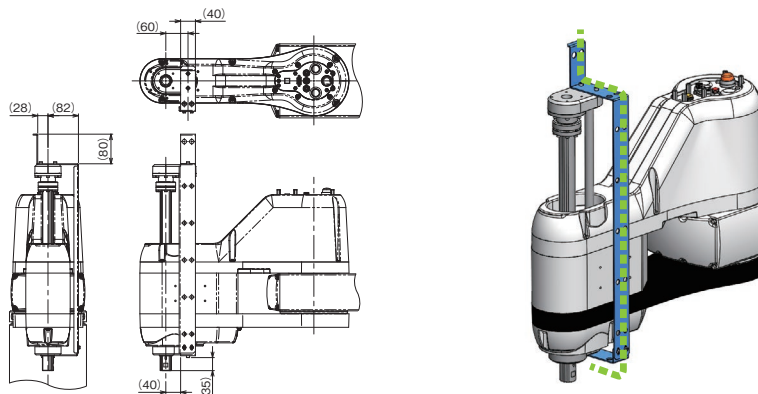
■ 単品型式 **IXA-PLF-RW-1**
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ・鋼)



Z軸配線側面ステー

先端軸の中空部を使用せず、Z軸側面での配線を行うステーです。

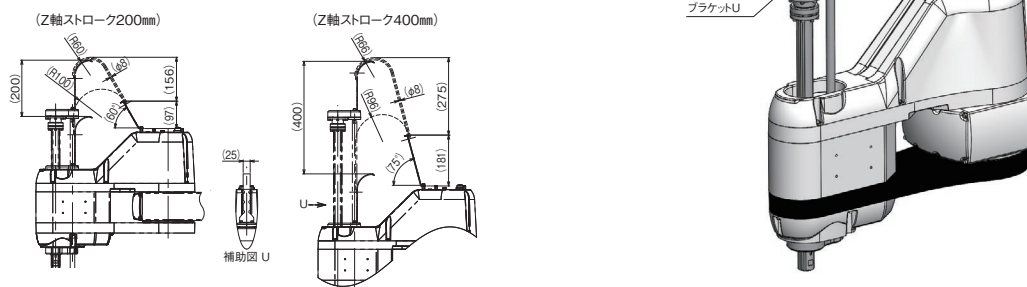
- 単品型式 **IXA-SST-ZW-1** (Z軸ストローク200mm) (単品質量:0.8kg/材質:鋼)
- IXA-SST-ZW-2** (Z軸ストローク400mm) (単品質量:0.9kg/材質:鋼)



Z軸配線上面ステー

Z軸動作に合わせて、ユーザーパネルからジョイントブラケットUに配線を補助するステーです。

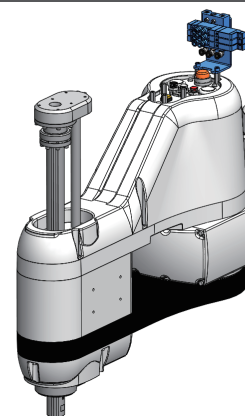
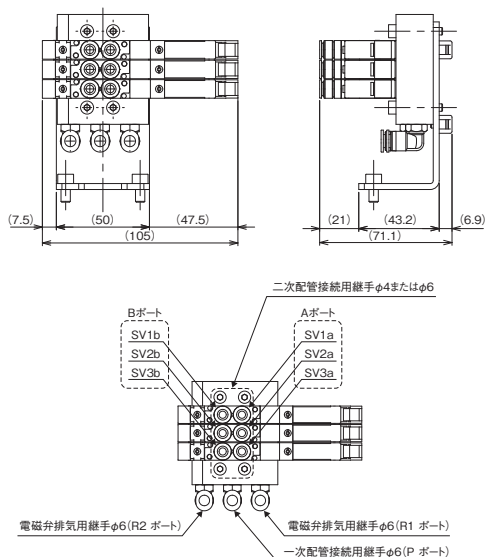
- 単品型式 **IXA-TST-ZW-1** (Z軸ストローク200mm) (単品質量:0.2kg/材質:鋼)
- IXA-TST-ZW-2** (Z軸ストローク400mm) (単品質量:0.25kg/材質:鋼)



ソレノイドバルブセット

先端にエアチャックを取付ける場合に使用できるソレノイドバルブのオプションです。ソレノイドバルブへの電源供給をロボット内蔵ケーブルで行う場合は、拡張ユーザーケーブル内蔵(オプション:EXC)を選択してください。

- 単品型式 **IXA-SVP-1**
(単品質量:0.5kg)



型式	F10M3Fstn.1~3 F10T3-FJ-CPS DC24V
メーカー	コガネイ
ポジション数	3ポジション
ポート数	5
弁機能	クローズドセンタ
使用流体	空気
作動方式	内部パイロット形
音速コンダクタンス	0.93 dm ³ /(s·bar)
有効断面積(Cv値)	4.6mm ² (0.25)
配管接続口径	φ4、φ6両用継手
使用圧力範囲	0.2~0.6MPa
定格電圧	DC24V
給油	不要

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

スカラロボット

選定

注意事項

直交ロボット

テールトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、以下の型式をご参照ください。

■ケーブル対応表 IXP シリーズ

製品型式	モーターエンコーダー一体型ケーブル	モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル	
IXP	<input type="checkbox"/> N18	CB-CAN-MPA □□□	CB-CAN-MPA □□□ -RB
	<input type="checkbox"/> N25		
	<input type="checkbox"/> N35		
	<input type="checkbox"/> N45		
	<input type="checkbox"/> N55		
<input type="checkbox"/> N65			

製品型式	PIO フラットケーブル
MSEL-PCX/PGX	CB-PAC-PIO □□□

IXA シリーズ

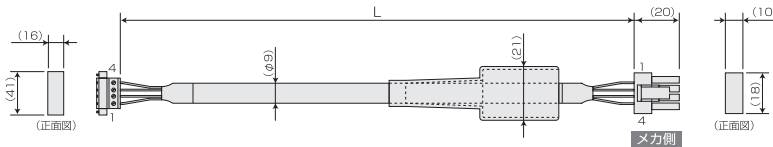
製品型式	モーターロボットケーブル	エンコーダーロボットケーブル	ブレーキケーブル		
IXA	CB-X-MA □□□	CB-X1-PA □□□	CB-IXA-BK □□□ -1		
			CB-IXA-BK □□□ -2		
			CB-IXA-BK □□□ -3		
			<input type="checkbox"/> NNN18		
			<input type="checkbox"/> NNN30		
			<input type="checkbox"/> NNN45		
			<input type="checkbox"/> NNN60		
			<input type="checkbox"/> NNN80		
			<input type="checkbox"/> NNN100		
			<input type="checkbox"/> NSN30		
<input type="checkbox"/> NSN45					
<input type="checkbox"/> NSN60					
<input type="checkbox"/> NSN80	CB-X-MA □□□				
<input type="checkbox"/> NSN100	(1軸目のみ: CB-XMC-MA □□□)				

製品型式	PIO フラットケーブル
XSEL-RAX/SAX	CB-X-PIO □□□
	多点 PIO 用フラットケーブル
	CB-X-PIOH □□□

モーターケーブル (IXA 用)

型式 **CB-X-MA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、3m・5m・10m対応 例)050=5m



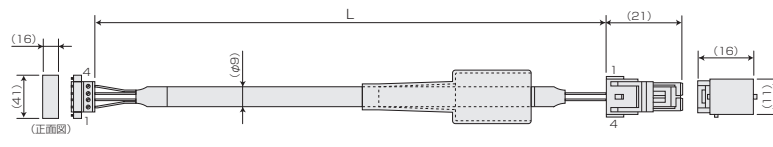
コントローラー側 最小曲げR r=51mm以上 (可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

モーターケーブル (IXA-□NSN100 1軸目用)

型式 **CB-XMC-MA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)080=8m



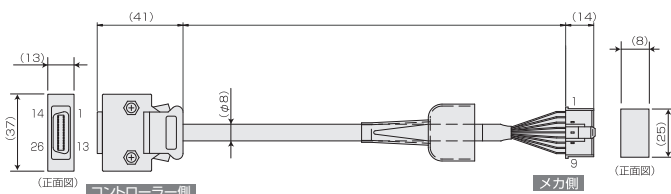
コントローラー側 最小曲げR r=55mm以上 (可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
1.25sq	緑	PE	1	1	U	赤	1.25sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

エンコーダーケーブル (IXA 用)

型式 **CB-X1-PA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、3m・5m・10m対応 例)050=5m



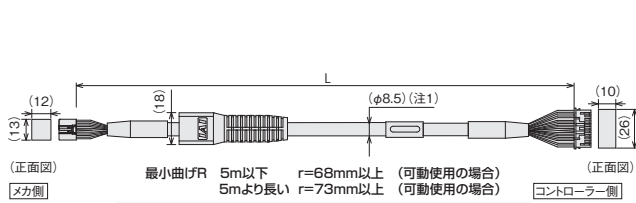
最小曲げR r=44mm以上 (可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
AWG26 (ハンダ付)	-	-	10	1	BAT+	黒	AWG26 (圧着)
	-	-	11	2	BAT-	灰	
	-	E24V	12	3	SD	ダイヤイ	
	-	0V	13	4	SD	緑	
	-	LS	26	5	VCC	赤	
	-	CREEP	25	6	GND	黒	
	-	OT	24	7	FG	ドレン	
	-	RSV	23	8	BK-	青	
	-	B+	4	9	BK+	黄	
	-	Z+	5				
-	Z-	7					
-	A+	1					
-	A-	2					
-	B+	3					
-	B-	4					
-	S+	5					
-	S-	6					
ダイヤイ	SRD+	8					
黒	BAT+	14					
灰	BAT-	15					
赤	VCC	16					
黒	GND	17					
青	BKR+	20					
黄	BKR-	21					
-	-	22					

AWG26 (ハンダ付) シールドはフードにグラブ接続。ドレン線およびシールド編組。

モーターエンコーダー一体型ケーブル (IXP 用)

型式 **CB-CAN-MPA**□□□/□□□**-RB** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

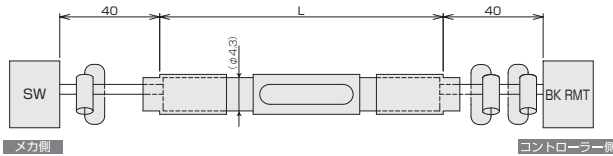


※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。
ケーブルベアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。
(注1)ケーブル長が5m以上の場合は、非ロボットケーブルもロボットケーブルもφ9.1になります。

ピンNo.	信号名	ピンNo.	信号名
3	φA	1	φA
5	VMM	2	VMM
10	φB	3	φB
9	VMM	4	VMM
4	φA	5	φA
15	φB	6	φB
8	LS+	7	LS+
14	LS-	8	LS-
12	SA _(+Vcc)	11	SA _(+Vcc)
17	SB _(+Vcc)	12	SB _(+Vcc)
1	A+	13	A+
6	A-	14	A-
11	B+	15	B+
16	B-	16	B-
20	BK+	9	BK+
2	BK-	10	BK-
7	VCC	17	VCC
13	GND	19	GND
18	VPS	18	VPS
17	LS_GND	20	LS_GND
19	-	22	-
22	-(CFVcc)	21	-(CFVcc)
23	-	23	-
24	FG	24	FG

ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)

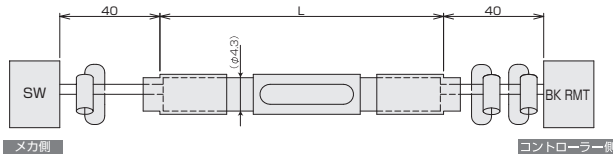
型式 **CB-IXA-BK**□□□**-1** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)050=5m



コネクタ	識別	信号	ピンNo.	ピンNo.	信号	識別	コネクタ
SW	赤	BK3	1	A2	BK3	赤	BK RMT
	白	COM	2	A3	COM	白	
	-	-	3	残り	-	-	

ブレーキケーブル (IXA-□NNN60)

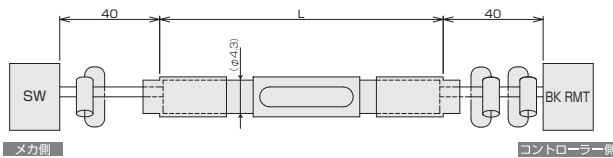
型式 **CB-IXA-BK**□□□**-2** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)050=5m



コネクタ	識別	信号	ピンNo.	ピンNo.	信号	識別	コネクタ
SW	赤	BK4	1	B2	BK4	赤	BK RMT
	白	COM	2	A3	COM	白	
	-	-	3	残り	-	-	

ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45/□NSN60)

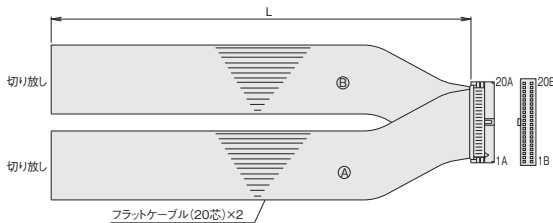
型式 **CB-IXA-BK**□□□**-3** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)050=5m



コネクタ	識別	信号	ピンNo.	ピンNo.	信号	識別	コネクタ
SW	赤	BK5	1	A4	BK5	赤	BK RMT
	白	COM	2	A3	COM	白	
	-	-	3	残り	-	-	

PIOフラットケーブル

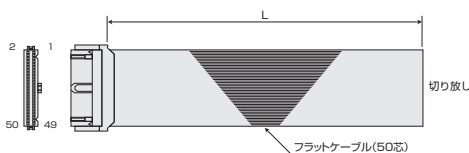
型式 **CB-PAC-PIO**□□□ ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応 例)080=8m



No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	Z4V	茶-1		1B	OUT0	茶-3	
2A	Z4V	茶-1		2B	OUT1	茶-3	
3A	入力	黒-1		3B	OUT2	黒-3	
4A	入力	黒-1		4B	OUT3	黒-3	
5A	N0	緑-1		5B	OUT4	緑-3	
6A	N1	青-1		6B	OUT5	青-3	
7A	N2	黒-1		7B	OUT6	黒-3	
8A	N3	灰-1		8B	OUT7	灰-3	
9A	N4	白-1		9B	OUT8	白-3	
10A	N5	黒-1		10B	OUT9	黒-3	
11A	N6	茶-2		11B	OUT10	茶-4	
12A	N7	黒-2		12B	OUT11	黒-4	
13A	N8	青-2		13B	OUT12	青-4	
14A	N9	黒-2		14B	OUT13	黒-4	
15A	N10	緑-2		15B	OUT14	緑-4	
16A	N11	青-2		16B	OUT15	青-4	
17A	N12	黒-2		17B	入力	灰-4	
18A	N13	灰-2		18B	入力	灰-4	
19A	N14	白-2		19B	OV	白-4	
20A	N15	黒-2		20B	OV	黒-4	

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	フラットケーブル圧接	25	緑-3		42	赤-5	フラットケーブル圧接
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				

スカラロボット

多点PIO用フラットケーブル

型式 **CB-X-PIOH**

※はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応 例)O80=8m

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

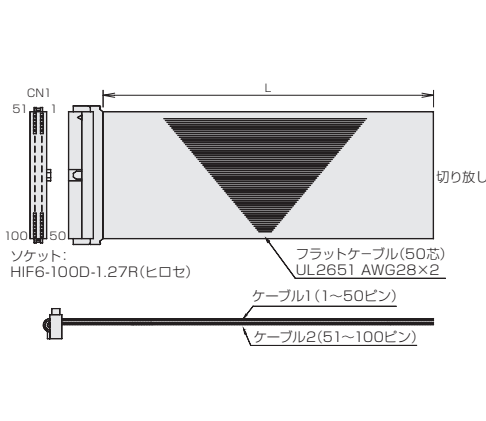
直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

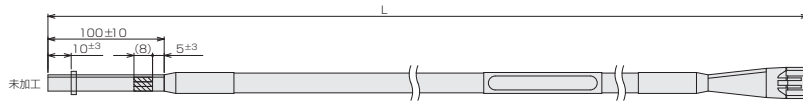


ケーブル1				ケーブル2			
区分	ピンNo.	色	機能	区分	ピンNo.	色	機能
1	赤-1	000	外部供給電源DC24V ピンNo.2~25/51~74用	26	青-3	024	外部供給電源DC24V ピンNo.27~50/76~99用
2	赤-1	001	プログラムスタート	27	紫-3	024	汎用入力
3	橙-1	001	汎用入力	28	灰-3	025	汎用入力
4	黄-1	002	汎用入力	29	白-3	026	汎用入力
5	緑-1	003	汎用入力	30	黒-3	027	汎用入力
6	青-1	004	汎用入力	31	紫-4	028	汎用入力
7	紫-1	005	汎用入力	32	灰-4	029	汎用入力
8	灰-1	006	汎用入力	33	橙-4	030	汎用入力
9	白-1	007	プログラム監視(FRG No.1)	34	黄-4	031	汎用入力
10	黒-1	008	プログラム監視(FRG No.2)	35	緑-4	032	汎用入力
11	茶-2	009	プログラム監視(FRG No.4)	36	青-4	033	汎用入力
12	灰-2	010	プログラム監視(FRG No.8)	37	紫-4	034	汎用入力
13	橙-2	011	プログラム監視(FRG No.10)	38	灰-4	035	汎用入力
14	黄-2	012	プログラム監視(FRG No.20)	39	白-4	036	汎用入力
15	緑-2	013	プログラム監視(FRG No.40)	40	黒-4	037	汎用入力
16	青-2	014	汎用入力	41	茶-5	038	汎用入力
17	紫-2	015	汎用入力	42	赤-5	039	汎用入力
18	灰-2	016	汎用入力	43	橙-5	040	汎用入力
19	白-2	017	汎用入力	44	黄-5	041	汎用入力
20	黒-2	018	汎用入力	45	緑-5	042	汎用入力
21	茶-3	019	汎用入力	46	青-5	043	汎用入力
22	赤-3	020	汎用入力	47	紫-5	044	汎用入力
23	橙-3	021	汎用入力	48	灰-5	045	汎用入力
24	黄-3	022	汎用入力	49	白-5	046	汎用入力
25	緑-3	023	汎用入力	50	黒-5	047	汎用入力
51	茶-1	300	アラーム出力	51	茶-1	300	アラーム出力
52	紫-1	301	レディ出力	52	紫-1	301	レディ出力
53	橙-1	302	非常停止出力	53	橙-1	302	非常停止出力
54	黄-1	303	汎用出力	54	黄-1	303	汎用出力
55	緑-1	304	汎用出力	55	緑-1	304	汎用出力
56	青-1	305	汎用出力	56	青-1	305	汎用出力
57	紫-1	306	汎用出力	57	紫-1	306	汎用出力
58	灰-1	307	汎用出力	58	灰-1	307	汎用出力
59	白-1	308	汎用出力	59	白-1	308	汎用出力
60	黒-1	309	汎用出力	60	黒-1	309	汎用出力
61	茶-2	310	汎用出力	61	茶-2	310	汎用出力
62	灰-2	311	汎用出力	62	灰-2	311	汎用出力
63	橙-2	312	汎用出力	63	橙-2	312	汎用出力
64	黄-2	313	汎用出力	64	黄-2	313	汎用出力
65	緑-2	314	汎用出力	65	緑-2	314	汎用出力
66	青-2	315	汎用出力	66	青-2	315	汎用出力
67	紫-2	316	汎用出力	67	紫-2	316	汎用出力
68	灰-2	317	汎用出力	68	灰-2	317	汎用出力
69	白-2	318	汎用出力	69	白-2	318	汎用出力
70	黒-2	319	汎用出力	70	黒-2	319	汎用出力
71	茶-3	320	汎用出力	71	茶-3	320	汎用出力
72	赤-3	321	汎用出力	72	赤-3	321	汎用出力
73	橙-3	322	汎用出力	73	橙-3	322	汎用出力
74	黄-3	323	汎用出力	74	黄-3	323	汎用出力
-	-	-	外部供給電源OV ピンNo.2-25/51-74用	-	-	-	外部供給電源OV ピンNo.27-50/76-99用

ツール側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)

型式 **CB-IXP-USR** **-AS**

※はケーブル長さ(L)を記入、1m・2m・3m対応 例)O30=3m



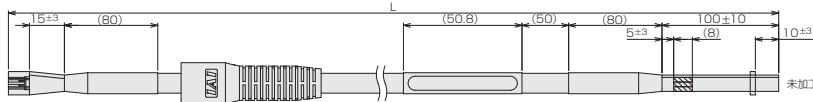
最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	ピン	ピン	信号	色	配線
AWG22 x6C	黒	φA	3	3	φA	黒	AWG22 x6C
	白	VMM	5	5	VMM	白	
	赤	φ/A	4	4	φ/A	赤	
	緑	φB	10	10	φB	緑	
AWG25 x6P	黄	VMM	9	9	VMM	黄	AWG25 x6P
	茶	φ/B	15	15	φ/B	茶	
	黒	LSG	13	13	LSG	黒	
	白	LS-	14	14	LS-	白	
AWG22 線(シールド)	黄	LS+	8	8	LS+	黄	AWG22 線(シールド)
	赤	A	1	1	A	赤	
	緑	/A	6	6	/A	緑	
	黒(テープ)	B	11	11	B	黒(テープ)	
AWG22 線(シールド)	茶(テープ)	/B	16	16	/B	茶(テープ)	AWG22 線(シールド)
	白(テープ)	-	12	12	-	白(テープ)	
	黄(テープ)	VPS	18	18	VPS	黄(テープ)	
	赤(テープ)	VCC	21	21	VCC	赤(テープ)	
AWG22 線(シールド)	緑(テープ)	GND	7	7	GND	緑(テープ)	AWG22 線(シールド)
	FG	FG	24	24	FG	FG	

PLC等上位側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)

型式 **CB-IXP-USR** **-CS**

※はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)O30=3m



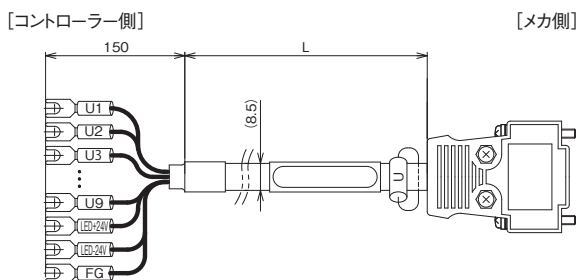
最小曲げR 5m以下 r=68mm以上(可動使用の場合)
5mを超える場合 r=80mm以上(可動使用の場合)
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	ピン	ピン	信号	色	配線
AWG22 x6C	黒	φA	3	3	φA	黒	AWG22 x6C
	白	VMM	5	5	VMM	白	
	赤	φ/A	4	4	φ/A	赤	
	緑	φB	10	10	φB	緑	
AWG19 x6C	黄	VMM	9	9	VMM	黄	AWG19 x6C
	茶	φ/B	15	15	φ/B	茶	
	黒	LSG	13	13	LSG	黒	
	白	LS-	14	14	LS-	白	
AWG25 x6P	黄	LS+	8	8	LS+	黄	AWG25 x6P
	赤	A	1	1	A	赤	
	緑	/A	6	6	/A	緑	
	黒(テープ)	B	11	11	B	黒(テープ)	
AWG22 線(シールド)	茶(テープ)	/B	16	16	/B	茶(テープ)	AWG22 線(シールド)
	白(テープ)	-	12	12	-	白(テープ)	
	黄(テープ)	VPS	18	18	VPS	黄(テープ)	
	赤(テープ)	VCC	21	21	VCC	赤(テープ)	
AWG22 線(シールド)	緑(テープ)	GND	7	7	GND	緑(テープ)	AWG22 線(シールド)
	FG	FG	24	24	FG	FG	

ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用D-subコネクタに接続して使用)

型式 **CB-IXA-USR** **-CS**

※はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応 例)O50=5m



チューブ記号	識別	信号	ピンNo.	ピンNo.	信号	信号	チューブ記号
U1	青	U1	1	1	U1	3	U
U2	白	U2	2	2	U2	5	
U3	黄	U3	3	3	U3	4	
U4	白	U4	4	4	U4	10	
U5	緑	U5	5	5	U5	9	
U6	白	U6	6	6	U6	15	
U7	赤	U7	7	7	U7	1	
U8	白	U8	8	8	U8	6	
U9	紫	U9	9	9	U9	11	
-	-	-	10~13	-	-	16	
LED+24V	青	LED+24V	14	14	LED+24V	21	
LED+24V	茶	LED+24V	15	15	LED+24V	7	
FG	黒	FG	-	-	FG	-	

編組シールドはフードにクランプ

IXPパワーコンスカラ 注意事項

(注1) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。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、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。グリッパー付きの場合、スカラロボットに装着したグリッパーの可搬質量です。

(注2) 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、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

(注3) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

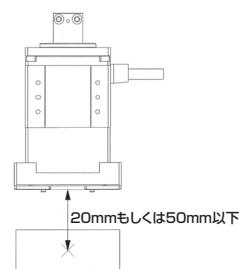
(注4) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

(注5) グリッパーオプション の張出し制限

グリッパー付仕様(GM/GL/GW)の張出し制限は、水平は0mm、垂直はグリッパーのフィンガー端面からワーク重心までを20mmもしくは、50mmとしています。^{*1} 右図をご確認ください。

※1 アーム長 250 … 20mm
アーム長 350/450/550/650 … 50mm



※ (注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップ
ロボット

直交型6軸
ロボット

スカラ
ロボット

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXA スカラロボット 注意事項

(注1) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

(注2) PTP動作時 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) 第3軸 押付け力制御範囲

第3軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。
第3軸に何も取付けられていない無負荷時の押す力となります。
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。
下限は設定値が□NNN1805及び4NSW3015は30%、それ以外の
タイプは20%の場合の押付け力です。

(注4) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（JIS B 8432 周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(注5) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボットの第1軸（J1）ベース上部に設置されています。
アーム長180以外の標準タイプNNNはオプションとなります。（オプション型式：LED）
防塵・防滴仕様は設定していません。
コントローラーがエラーを発生した場合等に点灯させることができますが、使用する場合はお客様がコントローラーの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6) ブレーキ解除 スイッチ

ブレーキ解除スイッチは第1軸（J1）ベース背面に設置されています。
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、
コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

(注7) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。
（JIS B 6195）

(注8) エアパーシ圧力

Z軸の動作条件によって、ジャバラの潰れや蛇行が発生する恐れがあります。
このため、スピードコントローラーを介して、徐々に空気を本体に供給するように
バルブ調整を行ってください。

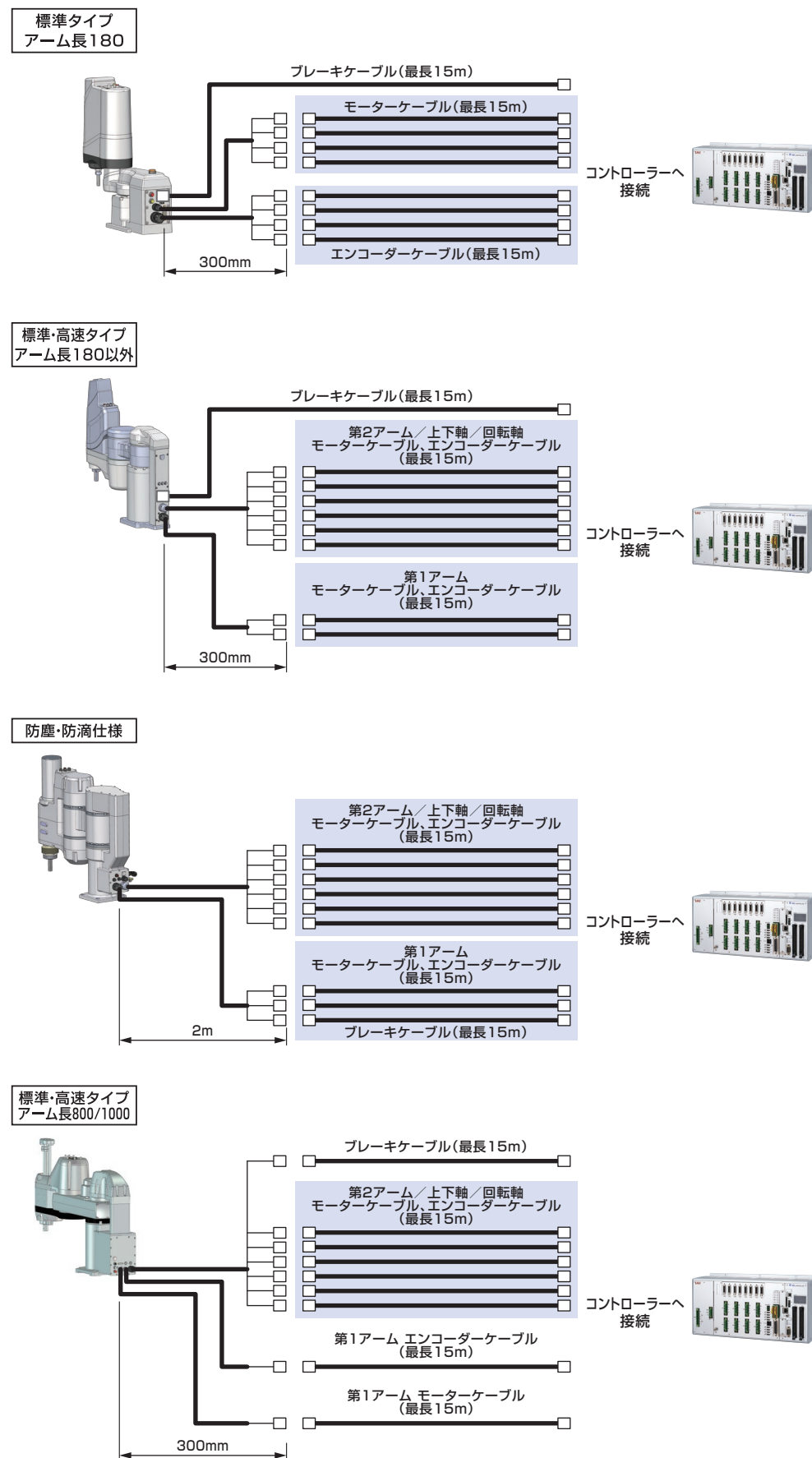
動作範囲

腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご確認ください。

IXA スカラロボット 注意事項

(注9) ケーブル

モーターケーブル、エンコーダケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記の通りとなります。



※ (注1)~(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

選定

注意事項

直交ロボット

テーブルトップロボット

直交型6軸ロボット

スカラロボット

IXP

IXA

オプション補足資料