

# IXA-3NSN3015 IXA-4NSN3015

バッテリーレスアーム  
アーム長 300mm

■型式項目

IXA -  NSN  30  15 -  -  T2

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー					
3	3軸	NSN	高速タイプ	30	300mm	15	150mm	N	なし	T2	XSEL-RAX/SAX
4	4軸				5L	5m		10L	10m		
					□L	長さ指定 (1m単位)					



## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-3NSN3015	-
IXA-4NSN3015	-

## 別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IX-FL-1	4-742	-

(注) 別途ご注文ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	3軸仕様	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-	-
	10L(10m)	-	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-	-
	11L(11m)	-	-
	12L(12m)	-	-
	13L(13m)	-	-
	14L(14m)	-	-
	15L(15m)	-	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。  
[3軸仕様]モーターケーブル: 3本・エンコーダーケーブル: 3本・ブレーキケーブル: 1本  
[4軸仕様]モーターケーブル: 4本・エンコーダーケーブル: 4本・ブレーキケーブル: 1本

**POINT**  
選定上の注意

- (注1) ~ (注9) は、4-748ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティー (目安) を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- モーター交換を行った時などは、アプンリユートリセットを行う必要があります。回転軸 (4軸目) のアプンリユートリセットには、調整治具が必要となります。詳細は 4-742ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

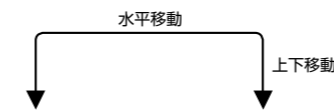
## メインスペック

項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	8		
合成最高速度 (mm/s)	6032		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	720
		第2アーム (度/s)	720
	上下軸	上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	- / 1600
押付け (N) (注3)	上限	100	
	下限	25	
アーム長 (mm)	300		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	120	
	第2アーム	180	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±135	
	第2アーム (度)	±142	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	- / ±360	

## サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。

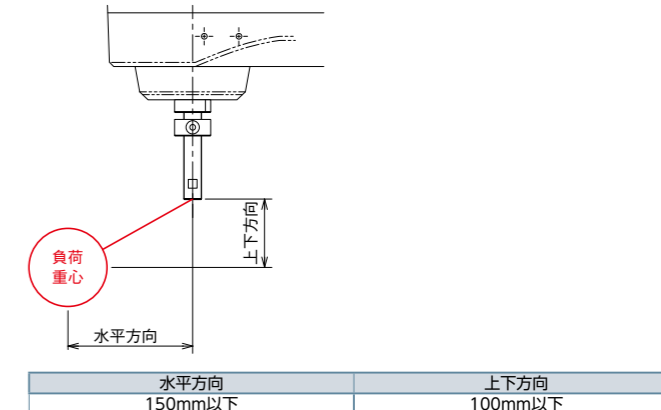


項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	- / ±0.005度
ユーザー配線	10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
アラーム表示灯 (注5)	アンバー色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注6)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N・m
	許容負荷モーメント	12N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP20	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)	80dB以下	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	150W
	回転軸	- / 100W
エンコーダー種類	バッテリーレスアプンリユート	
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

## 先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.12 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	

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、以下の数値以内としてください。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。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
150mm以下	100mm以下

