

IXA-4NSW8020 IXA-4NSW8040

防塵・防滴
バッテリーレスアプ
アーム長 800mm

■型式項目

IXA - 4	NSW	80		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
4	4軸	NSW	80	20	N
		高速タイプ 防塵・防滴仕様	800mm	200mm	無し
				40	5L
					5m
					10L
					10m
					□L
					長さ指定 (1m単位)
					対応コントローラー
					T2
					XSEL-SAX
					オプション
					下記オプション
					価格表参照



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW8020	-
IXA-4NSW8040	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
樹脂カパーニッケルめっき仕様	COP	7-710	-
フッ素ゴムシール仕様	SLF	7-722	-

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
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR □□□-CS	7-725	-
フランジ	IXA-FL-1	7-724	-
メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723	-
外部配線保護フランジ	IXA-PFL-EW-1	7-725	-
Z軸配線側面ステー	Z軸200st IXAW-SST-ZW-1	7-725	-
	Z軸400st IXAW-SST-ZW-2	7-725	-
Z軸配線上面ステー	Z軸200st IXA-TST-ZW-1	7-725	-
	Z軸400st IXA-TST-ZW-2	7-725	-

(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	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。
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

選定上の注意

- (注1) ~ (注8) は、7-707ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、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、デューティー比(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。
- ジャバラに直接噴流をかけないでください。
- 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」をご確認ください。
- ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

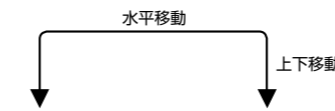
項目	内容	
最大可搬質量(kg) (注1)	4軸仕様 21	
合成最高速度(mm/s)	5724	
速度(注2)	各軸最高速度	第1アーム(度/s) 220
		第2アーム(度/s) 380
		上下軸(mm/s) 2000/2800
		回転軸(度/s) 1300
押付け(N) (注3)	上限	350
	下限	40
アーム長(mm)	800	
各軸アーム長(mm)	第1アーム	400
	第2アーム	400
各軸動作範囲	第1アーム(度)	±137
	第2アーム(度)	±142
	上下軸(mm)	200/400
	回転軸(度)	±360

項目	内容	
位置繰返し精度(注4)	水平面内	±0.02mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	10心(9心+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
ブレーキ解除スイッチ(注5)	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	11.3N・m
	許容負荷モーメント	42N・m
主要部材質	1-347ページをご確認ください	
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	IP65(ジャバラ部は除く)	
耐振動・耐衝撃	振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注7)	85dB未満	
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	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート	
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	

サイクルタイム

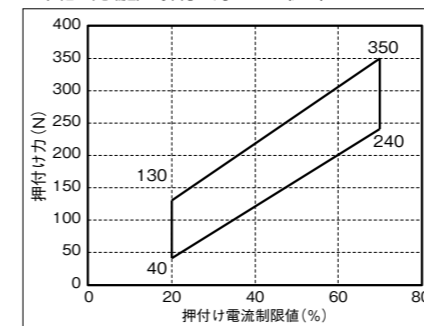
項目	時間
標準サイクルタイム	0.30秒
連続サイクルタイム	0.60秒

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。



押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

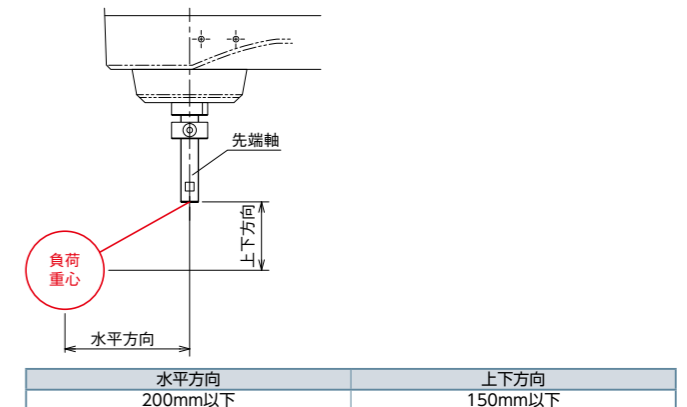
上下軸の先端部の押付け力です。(注3)



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.45 kg・m ²

スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸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。ツール重心位置が先端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。

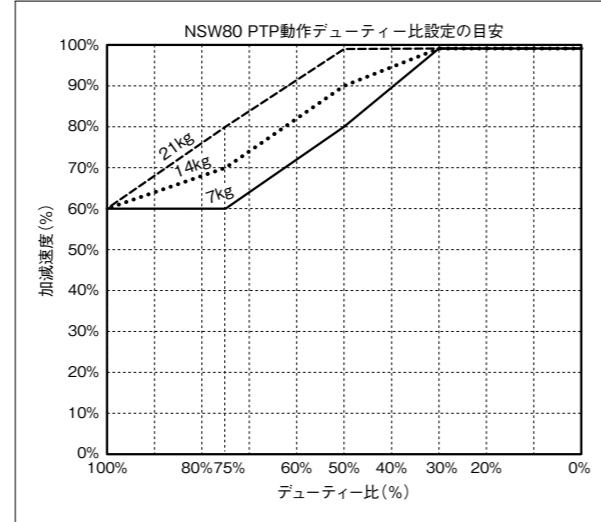
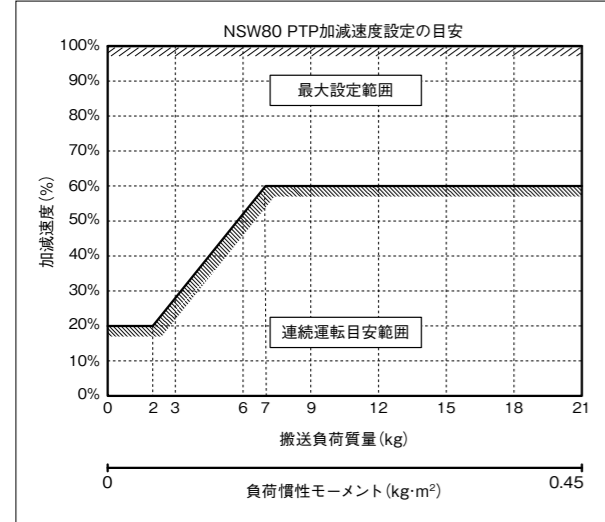


加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

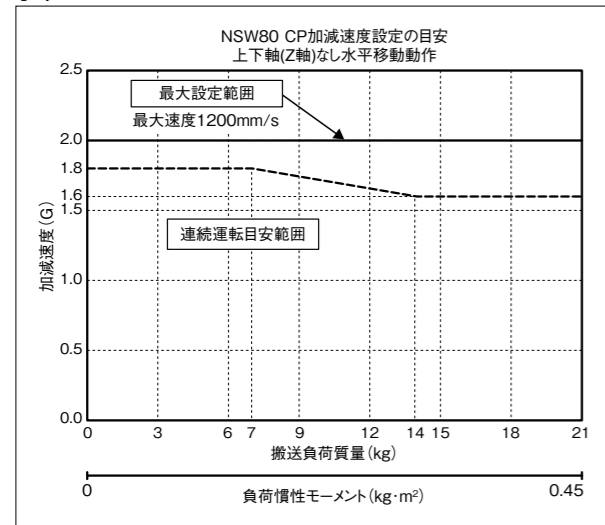
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、デューティー比設定の目安を参考に調整を行ってください。
- (4) デューティー比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作

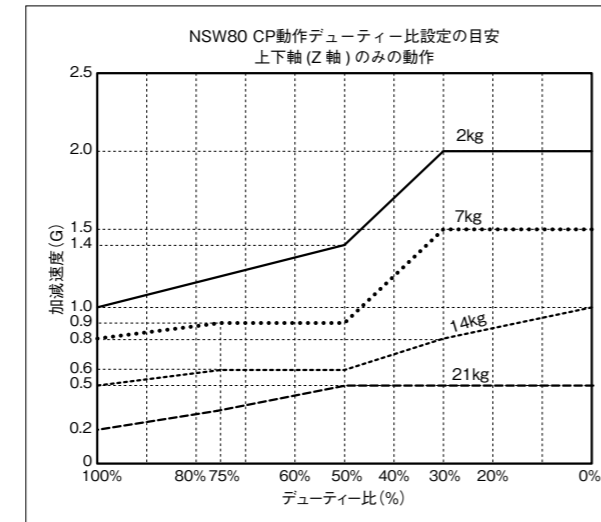
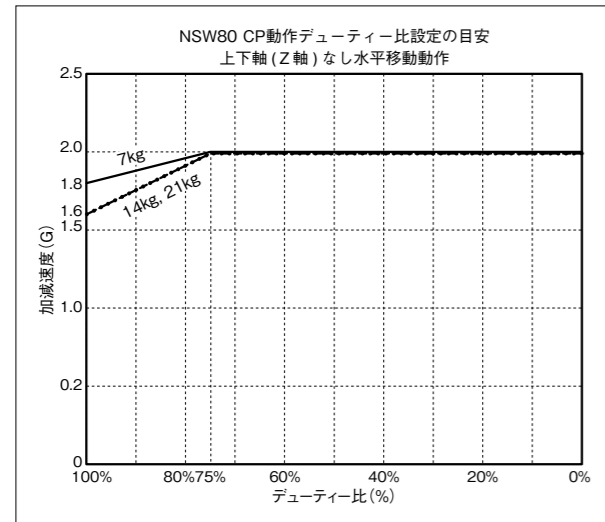
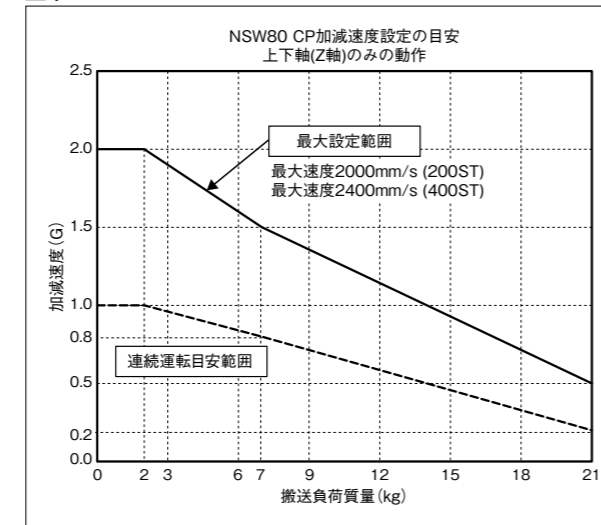


■CP動作

水平

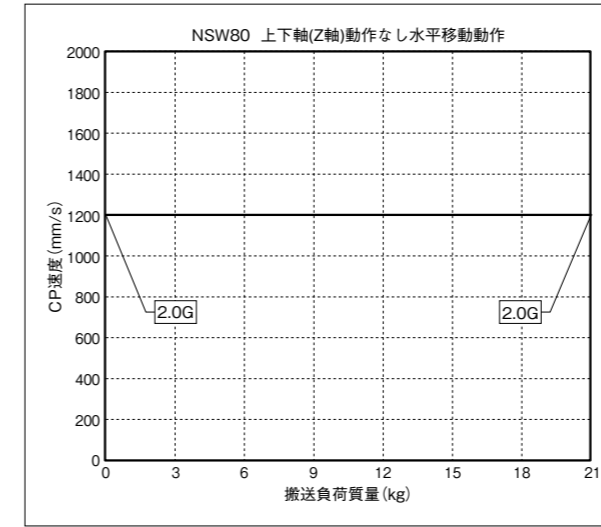


上下



■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下

