# IX-NNN2515H

アーム長 250 mm

## ■型式項目

| IX | – | NNN2515H | – | | – | T2 | – | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| シリーズ | | タイプ<br>標準タイプ<br>アーム長250mm<br>上下軸150mm | | ケーブル長<br>5L：5m（標準）<br>10L：10m | | 適応コントローラー<br>T2：XSEL-PX/QX<br>XSEL-RAX/SAX<br>XSEL-RAXD/SAXD | | オプション<br>下記オプション<br>価格表参照 |

(注) CEはオプションになります。

POINT 選定上の注意

(1) (注1) ～ (注10) は、4-675ページをご参照ください。
(2) 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1-507ページの技術資料をご覧ください。
(3) エンコーダー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は調整治具が必要です。詳細は4-668ページをご参照ください。
(4) フランジオプションをご用意しています。詳細は4-669ページをご参照ください。

## ■型式スペック

| 型式 | 軸構成 | | アーム長 (mm) | モーター容量 (W) | 動作範囲 | 繰返し位置決め精度 (mm) (注1) | PTP動作時最大動作速度 (注2) | 標準サイクルタイム (s) (注3) | 可搬質量 (kg) (注4) 定格 | 可搬質量 (kg) (注4) 最大 | 第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N) 上限 (注5) | 第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N) 下限 (注5) | 第4軸 許容負荷 許容慣性モーメント (kg·m²) (注6) | 第4軸 許容負荷 許容トルク (N·m) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| IX-NNN2515H-①-T2-② | 1軸 | 第1アーム | 125 | 200 | ±120度 | ±0.010 (XY) | 3191mm/s (合成速度) | 0.40 | 1 | 3 | 110.6 | 21.0 | 0.015 | 1.9 |
| | 2軸 | 第2アーム | 125 | 100 | ±130度 | | | | | | | | | |
| | 3軸 | 上下軸 | – | 100 | 150mm | ±0.010 | 1316mm/s | | | | | | | |
| | 4軸 | 回転軸 | – | 50 | ±360度 | ±0.005 | 1600度/s | | | | | | | |

記号説明 ① ケーブル長 ② オプション

## ■価格表(標準価格)

| 型式 | 標準価格 |
|---|---|
| IX-NNN2515H | – |

## ■ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 長さ | T2 |
|---|---|---|---|
| 標準タイプ | **5L** | 5m | – |
| | **10L** | 10m | – |

## ■オプション価格表(標準価格)

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| CE対応仕様 | **CE** | 4-667 | – |
| ジョイントケーブル仕様 | **JY** | 4-667 | – |

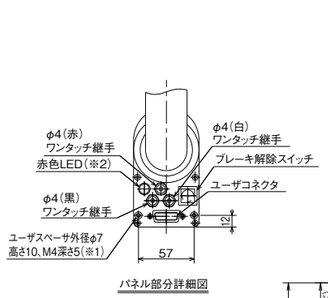
## ■アクチュエーター仕様

| 項目 | 内容 |
|---|---|
| エンコーダー種類 | 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φ4内径φ2.5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 |
| ケーブル長(注9) | 5L：5m(標準)　10L：10m |

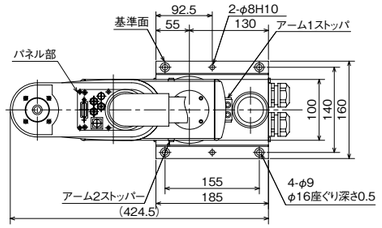
## ■寸法図

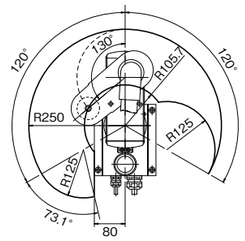
※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N·m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりLEDが動作します。
※3 指定ポジションのアクチュエーター姿勢により、高さ寸法が異なります。最大目安値を明記しています。
(注)ケーブル／配管
・モーター・エンコーダーケーブル 5m／10m
・ブレーキ電源ケーブル 5m／10m
・ユーザー配線ケーブル 5m／10m
・エアー配管(3本) 0. 15m

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD

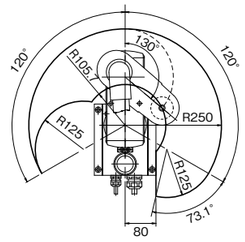


パネル部分詳細図

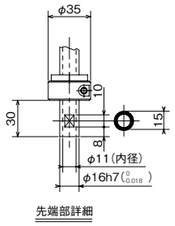


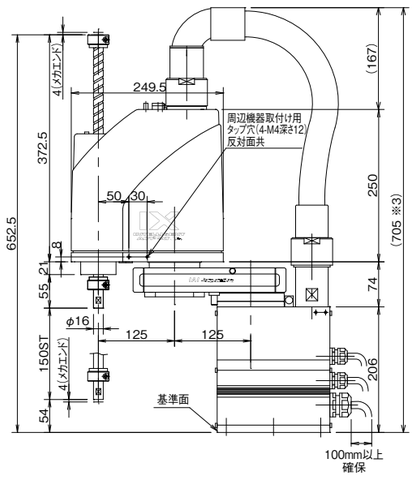
右腕系　動作範囲（注10）

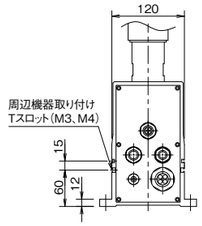


左腕系　動作範囲（注10）



先端部詳細




## ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

| 名称 | 外観 | 最大接続可能軸数 | 電源電圧 | 制御方法 ポジショナー | パルス列 | プログラム | ネットワーク ※選択 DV | CC | CIE | PR | CN | ML | ML3 | EC | EP | PRT | SSN | ECM | 最大位置決め点数 | 標準価格 | 参照ページ |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| XSEL-PX/QX | | 6 | 三相AC200V | – | – | ● | ● | ● | – | ● | – | – | – | – | ● | – | – | – | 20000 | – | 7-277 |
| XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD(IX用) | | 8 | | – | – | ● | ● | ● | – | ● | – | – | – | ● | ● | – | – | – | 36666 (タイプにより異なります) | – | 7-277 |

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。
(注) 最大でスカラ＋4軸ロボットの制御が可能です。
(注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。7-277ページにてご確認ください。