

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	水平多間接ロボット	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

超小型
電動
アクチ
モータ

コント
ローラ

イ
ン
テ
グ
レ
ー
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。

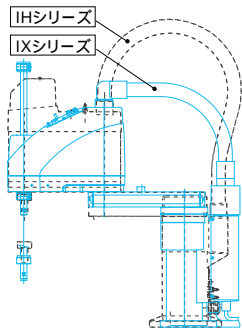
1 クラストップレベルの高速・高可搬・高精度を実現

- 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。

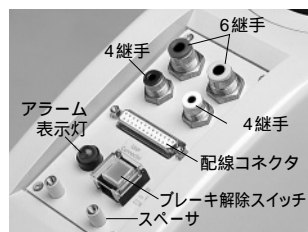


アーム1にアルミ押し出し材を使用することで剛性アップと軽量化を両立し、低慣性化を実現しました。



4 使いやすさが大幅アップ

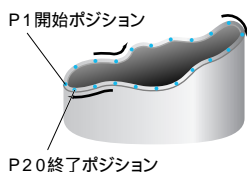
ユーザー配線は扱いやすいD-sub 25ピンコネクタを本体上部に設置。ユーザー配管は 4を2本、 6を2本設置しています。またブレーキ解除スイッチの本体搭載により、コントローラの電源がOFFの場合でも、ブレーキの解除が可能になりました。(1)
 その他にアラーム表示等を搭載していますので、ロボット本体側で異常発生の確認が可能です。(2)



- 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

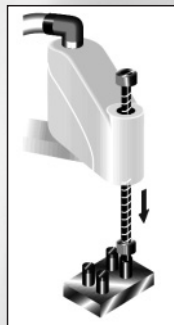
プログラムは直交ロボットで定評あるスーパーSEL言語を使用しています。簡単で複雑な動作が可能ですのでロボット言語の知識がなくてもすぐにプログラムの作成が可能です。



商品ガイド
ロボット
IA単軸
リニアサーボ
アクチュエータ
対応
クリーンルーム
防滴対応
ロボット
IA直交
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
インテグレーション

6 Z軸押し付け機能

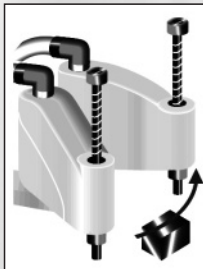
Z軸(垂直軸)の押し付け機能によりワークの圧入やトルク制御が可能になりました。



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	P399
			2304 mm/s							0.35	0.2	1	50	-	IX-NNN1505	P400
				2555 mm/s						0.38	0.2	1	50	-	IX-NNN1805	P401
					3142 mm/s					0.46	1	3	150	-	IX-NNN2515	P403
						3979 mm/s				0.53	1	3	150	-	IX-NNN3515	P404
							6283 mm/s			0.44	2	10	200	300	IX-NNN5020(5030)	P405
								7121 mm/s		0.52	2	10	200	300	IX-NNN6020(6030)	P406
									6597 mm/s	0.50	5	20	200	400	IX-NNN7020(7040)	P407
								7121 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-NNN8020(8040)	P408	
高速 タイプ NSN						4712 mm/s			0.29 秒台	1	3	160	-	IX-NSN5016	P409	
							5236 mm/s		0.38 秒台	1	3	160	-	IX-NSN6016	P410	
防塵・ 防滴 タイプ NNW					3142 mm/s				0.51	1	3	150	-	IX-NNW2515	P171	
						3979 mm/s			0.59	1	3	150	-	IX-NNW3515	P172	
						6283 mm/s				0.49	2	10	200	300	IX-NNW5020(5030)	P173
							7121 mm/s			0.55	2	10	200	300	IX-NNW6020(6030)	P174
								6597 mm/s		0.52	5	20	200	400	IX-NNW7020(7040)	P175
							7121 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-NNW8020(8040)	P176		
壁掛け タイプ TNN					3560 mm/s				0.49	1	3	150	-	IX-TNN3015	P411	
						3979 mm/s			0.53	1	3	150	-	IX-TNN3515	P412	
壁掛け インパス タイプ UNN					3560 mm/s				0.49	1	3	150	-	IX-UNN3015	P411	
						3979 mm/s			0.53	1	3	150	-	IX-UNN3515	P412	
天吊り タイプ HNN						6283 mm/s			0.44	2	10	200	-	IX-HNN5020	P413	
								7121 mm/s	0.52	2	10	200	-	IX-HNN6020	P414	
									6597 mm/s	0.50	5	20	200	400	IX-HNN7020(7040)	P415
									7121 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-HNN8020(8040)	P416
インパス タイプ INN						6283 mm/s			0.44	2	10	200	-	IX-INN5020	P413	
								7121 mm/s	0.52	2	10	200	-	IX-INN6020	P414	
									6597 mm/s	0.50	5	20	200	400	IX-INN7020(7040)	P415
									7121 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-INN8020(8040)	P416
クリーン タイプ NNC		2053 mm/s							0.38	0.2	1	50	-	IX-NNC1205	P139	
			2304 mm/s						0.38	0.2	1	50	-	IX-NNC1505	P140	
				2555 mm/s						0.41	0.2	1	50	-	IX-NNC1805	P141
					3142 mm/s					0.49	1	3	150	-	IX-NNC2515	P143
						3979 mm/s				0.58	1	3	150	-	IX-NNC3515	P144
							6283 mm/s			0.47	2	10	200	300	IX-NNC5020(5030)	P145
								7121 mm/s		0.54	2	10	200	300	IX-NNC6020(6030)	P146
									6597 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-NNC7020(7040)	P147
								7121 mm/s	0.52	5	20	200	400	IX-NNC8020(8040)	P148	

(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。

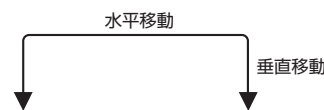
(注2) 最大動作速度

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700/800) 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。定格可搬質量から最大可搬質量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ので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)

加減速度の設定について

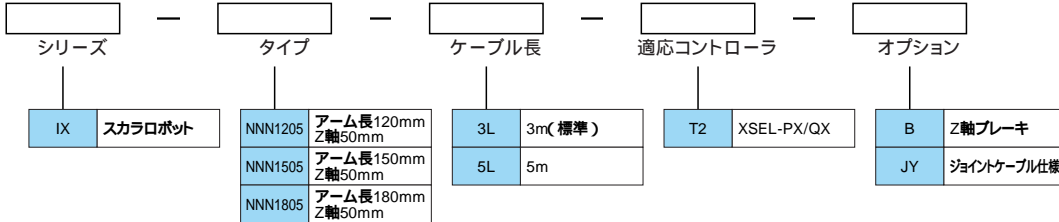
加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。又、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。

※ (注1)～(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

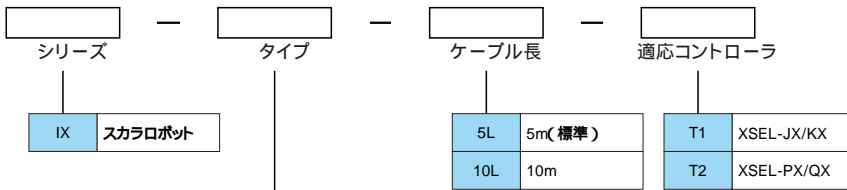
スカラロボットシリーズ 型式項目説明

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】



【IX- 2515/3515/50 /60 /70 /80 シリーズ】



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

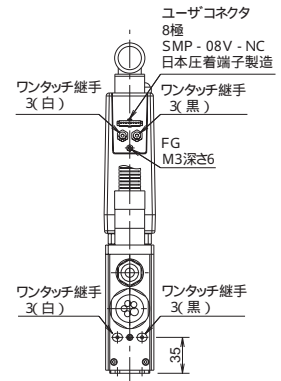
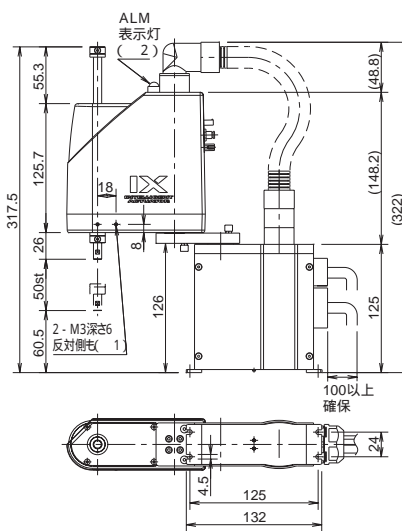
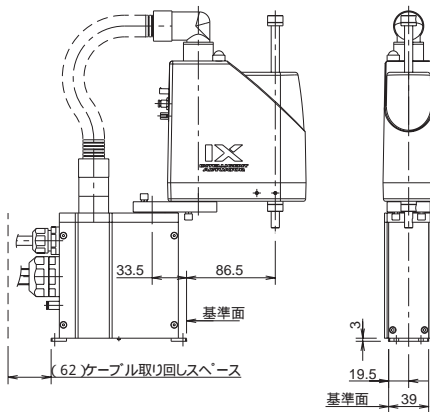
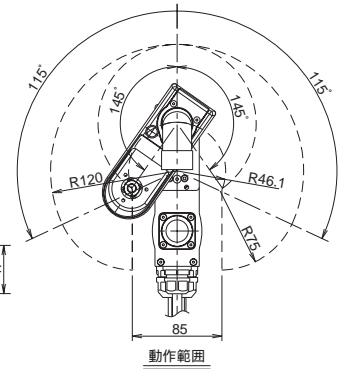
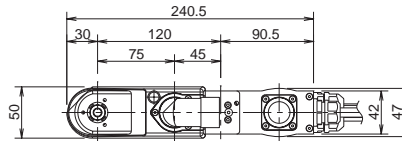
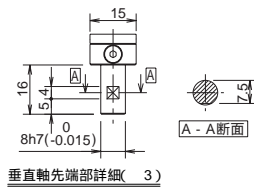
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径 3内径 2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)

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				

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 ²) (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

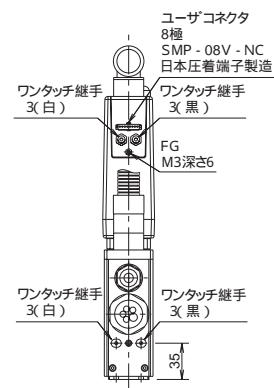
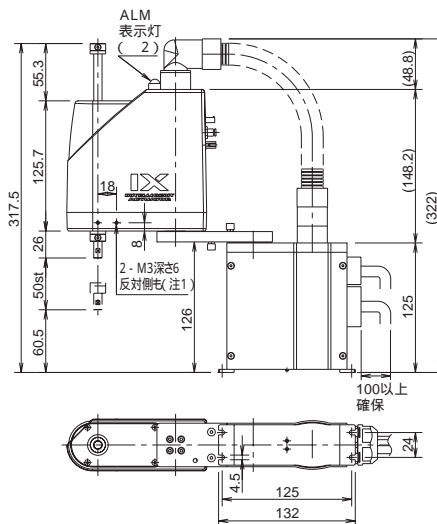
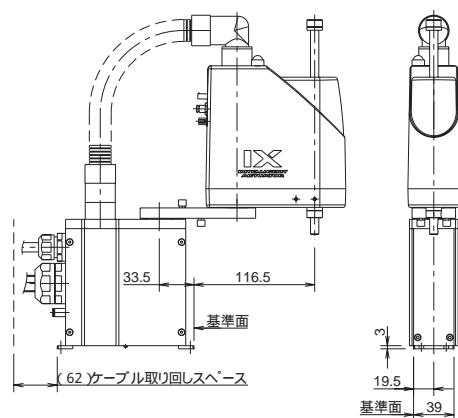
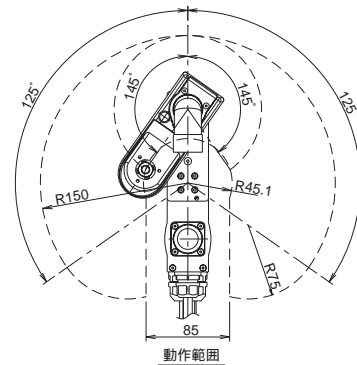
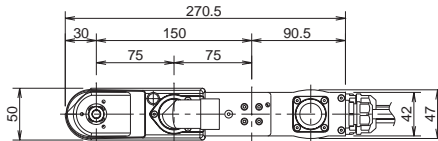
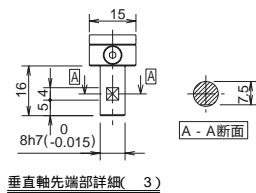
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径 3内径 2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)

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



- 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			



(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)	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

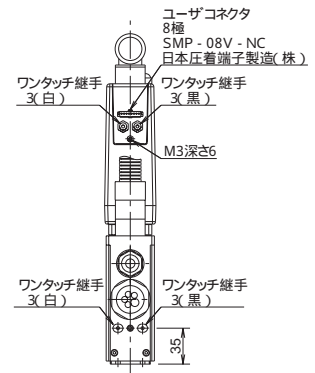
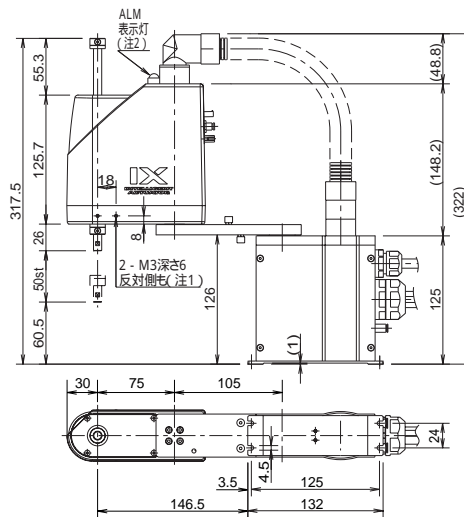
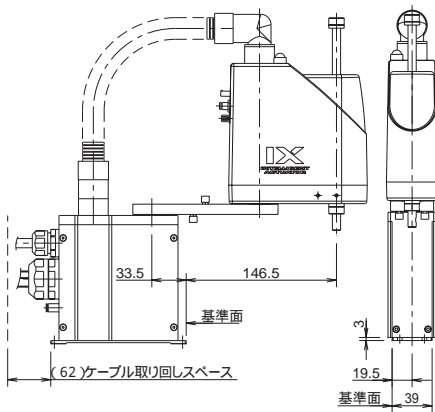
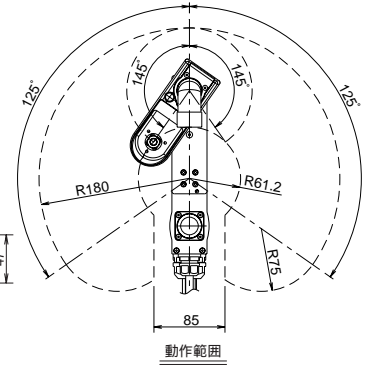
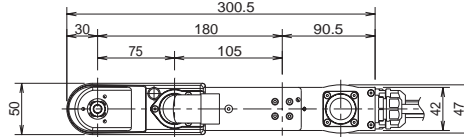
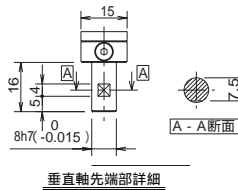
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径 3内径 2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)

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



- 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。

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		1106mm/s							
	3軸 上下軸	—	100	150mm	±0.010	1600度/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005								

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

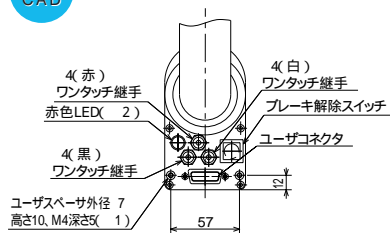
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注8)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

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)

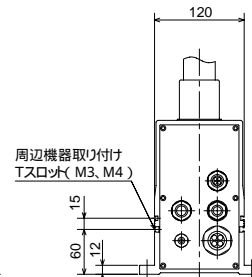
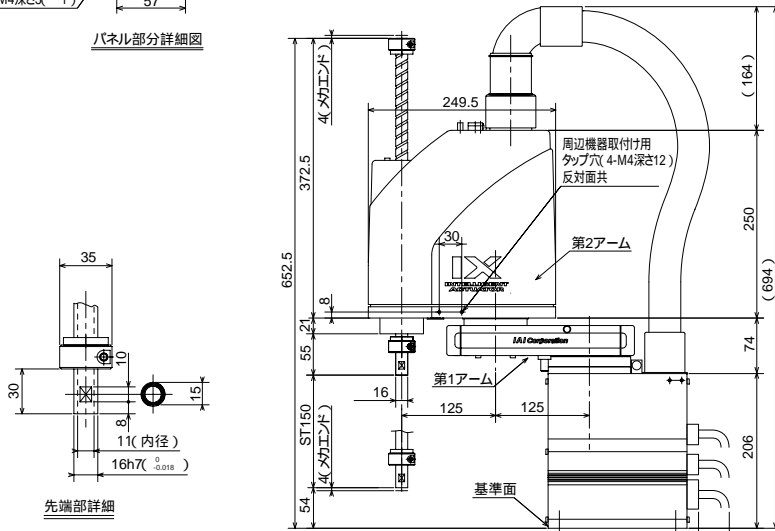
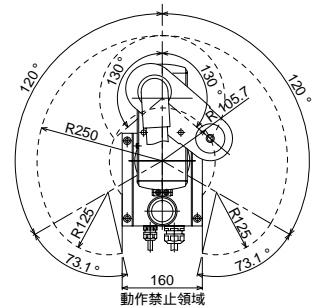
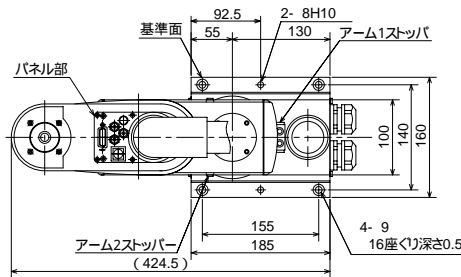
寸法図

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



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

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 (合成速度)	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	1106mm/s							
	3軸 上下軸	—	100	150mm	±0.010	1600度/s							
	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

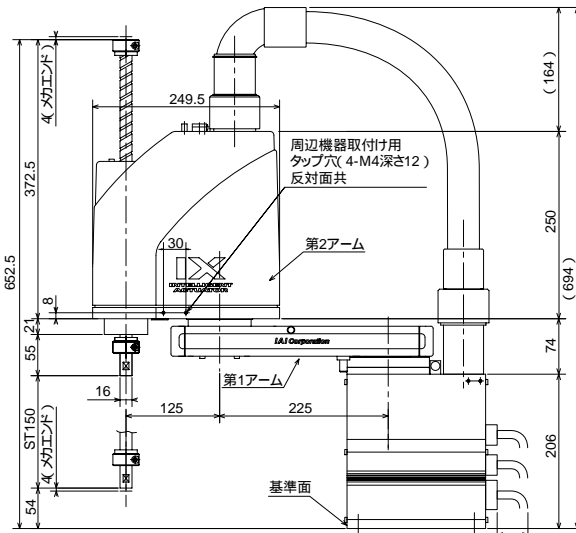
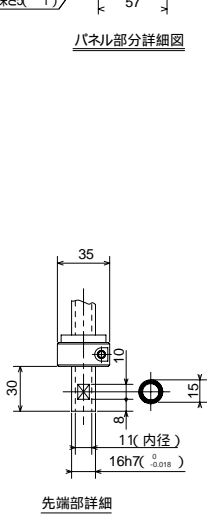
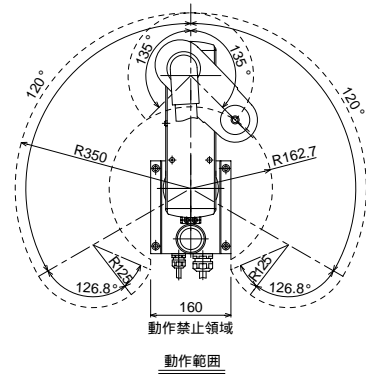
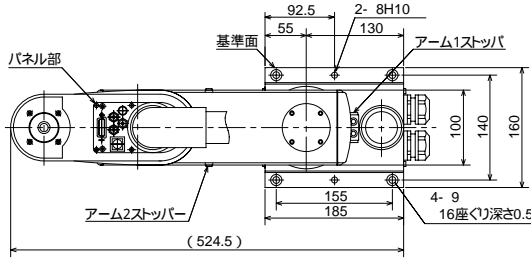
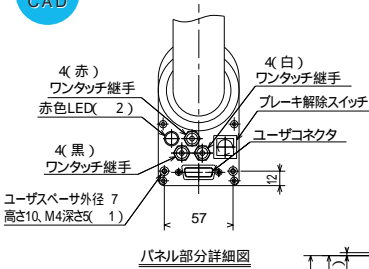
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径 4内径 2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注8)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

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	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ー配線内に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			



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-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)

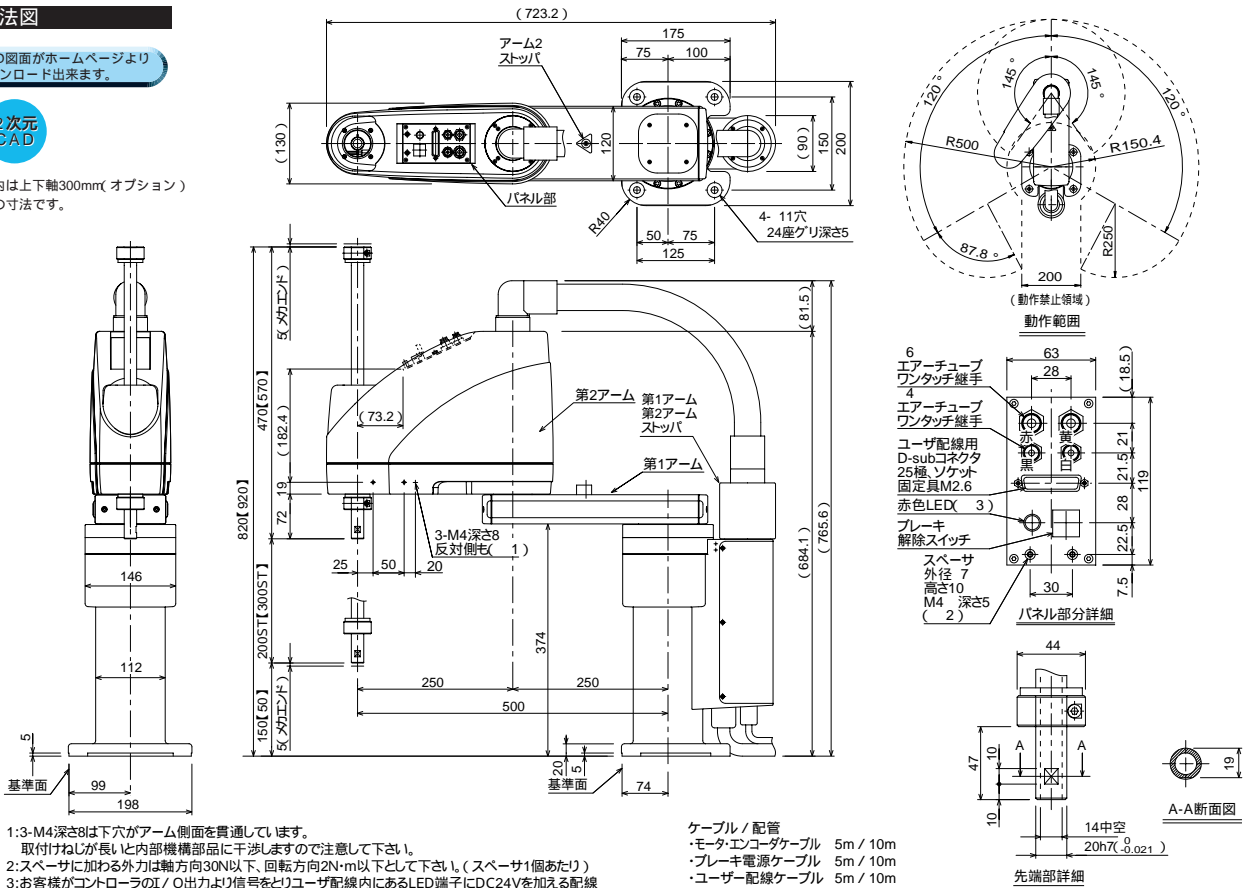
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	29.5kg
適用コントローラ	T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

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:スパ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。(スパーサ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)

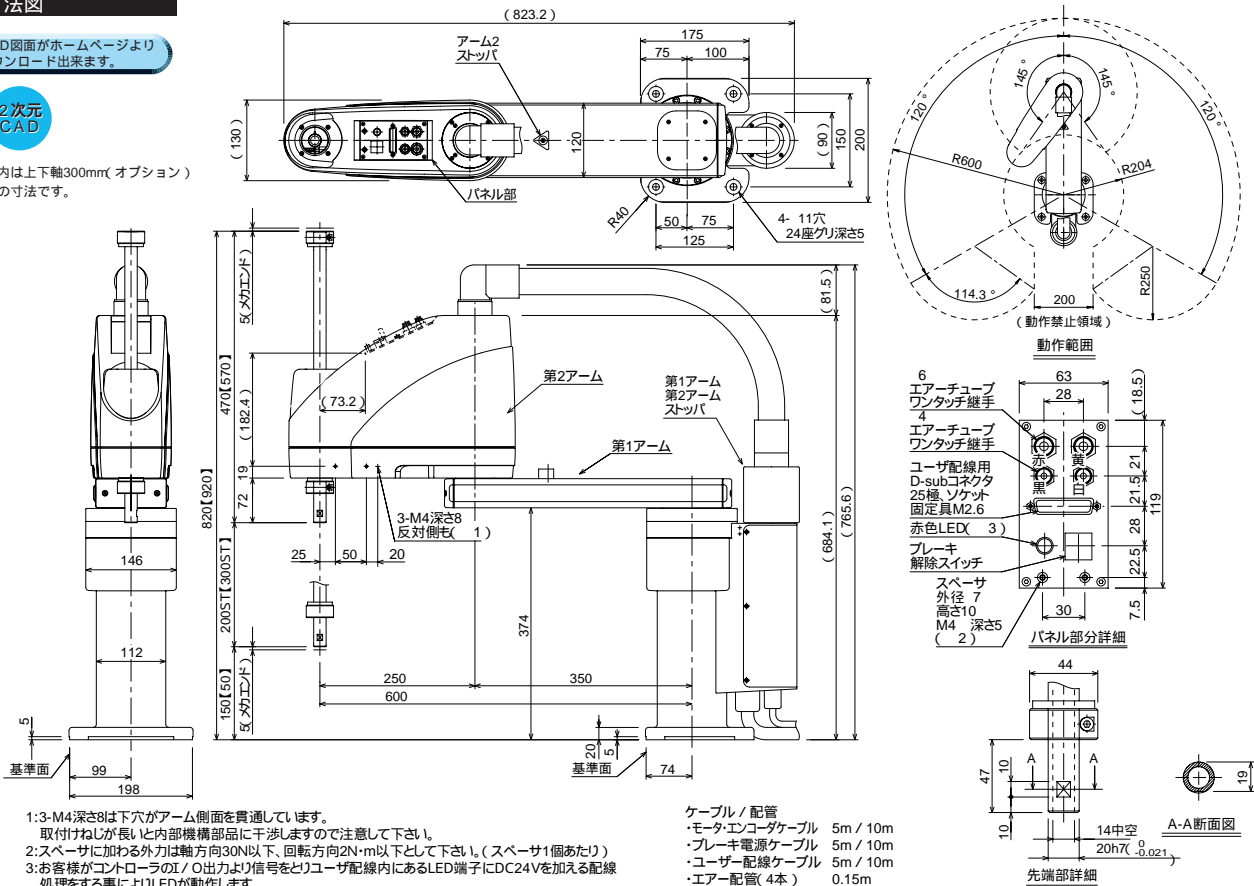
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	30.5kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

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。



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

IX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-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	適用コントローラ			
			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	
								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-NNN7020-①-② 【IX-NNN7040-①-②】	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①はケーブル長が、②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φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5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)

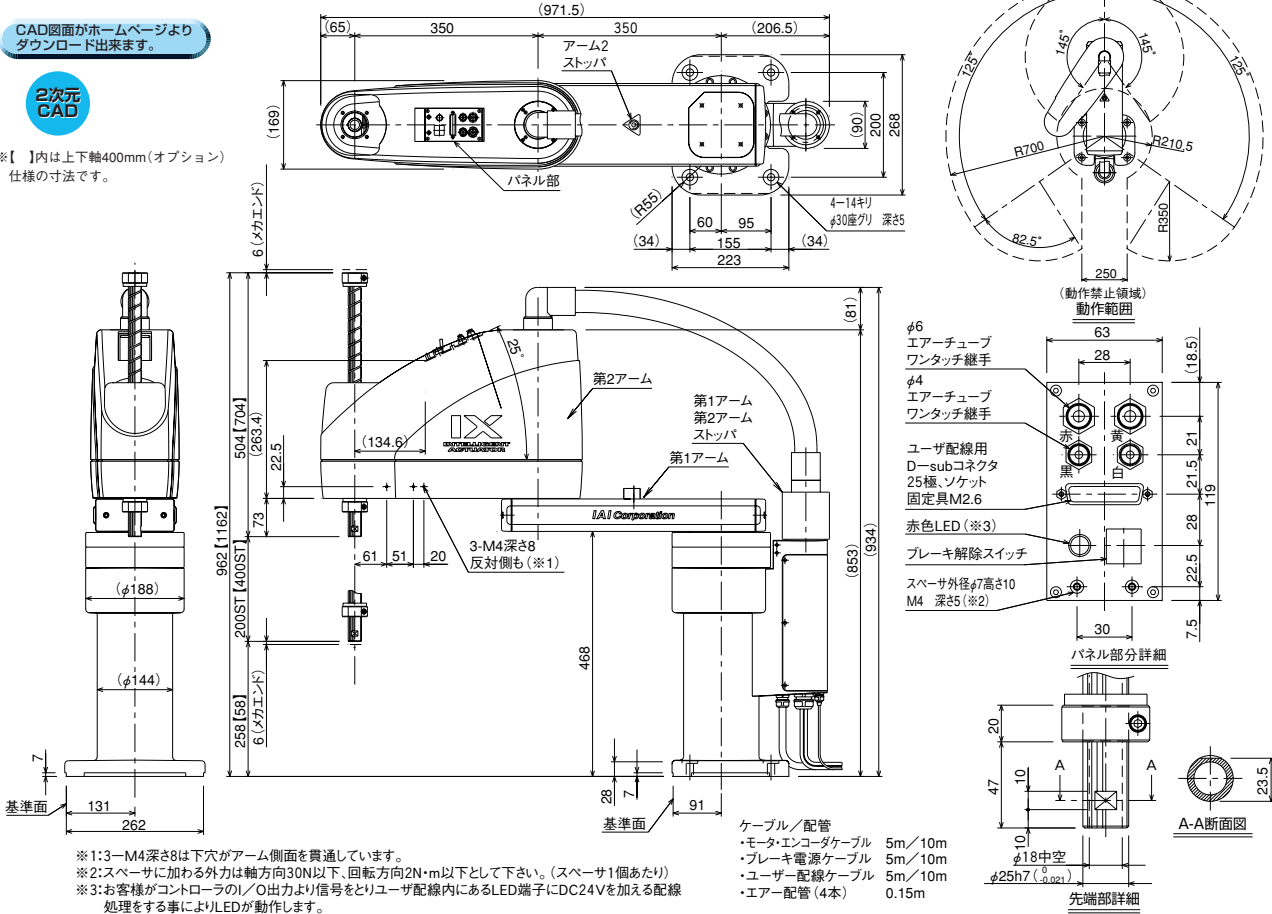
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	58kg
適用コントローラ	T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

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。



※1: 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
 ※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。

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+1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	NNN8020:標準タイプ アーム長800mm/上下軸200mm NNN8040:標準タイプ アーム長800mm/上下軸400mm	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ			
			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	
								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-NNN8020-①-② [IX-NNN8040-①-②]	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①はケーブル長が、②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φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5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)

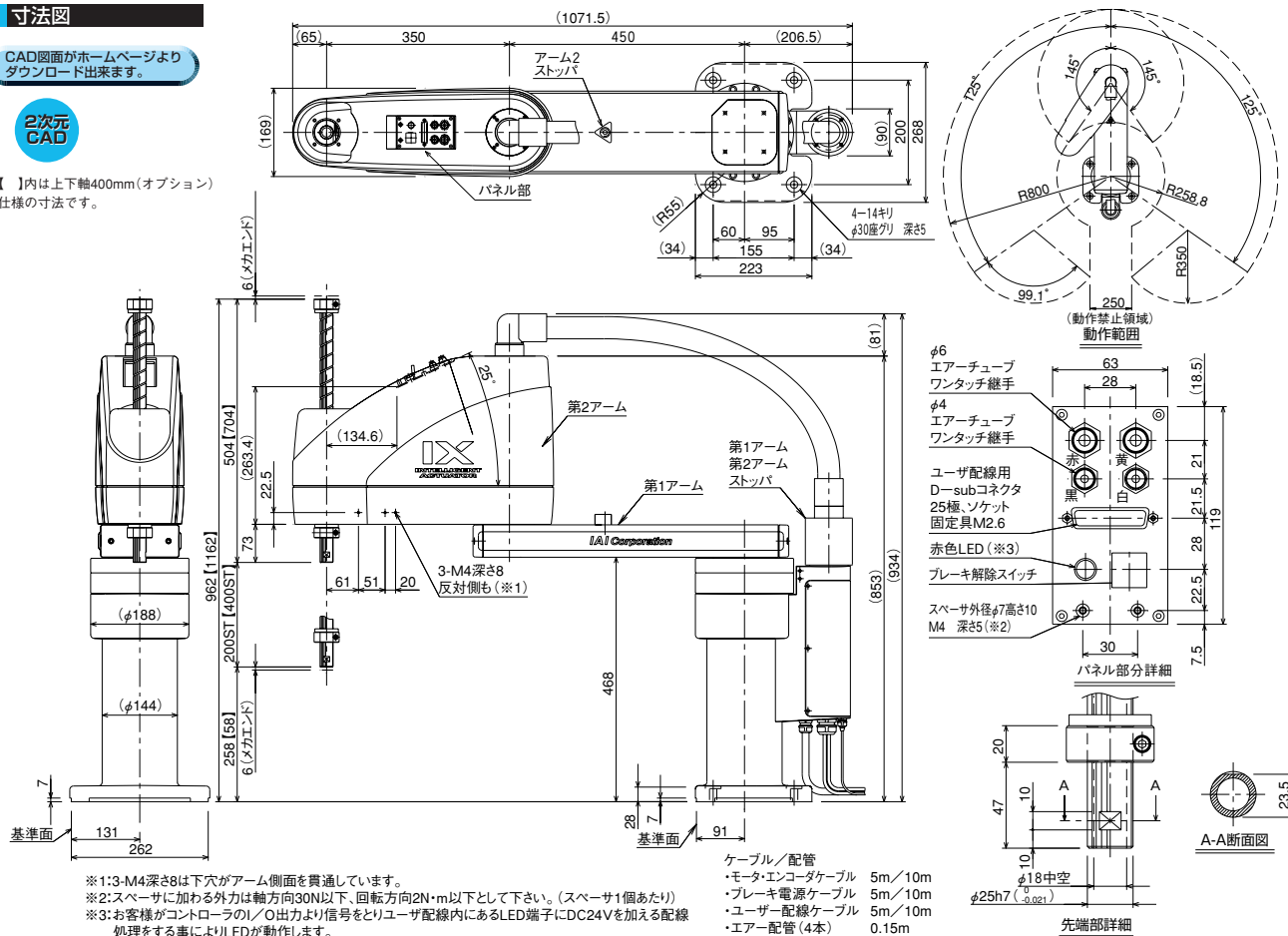
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	60kg
適応コントローラ	T1:XSEL-KX T2:XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

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。



※【 】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+1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-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

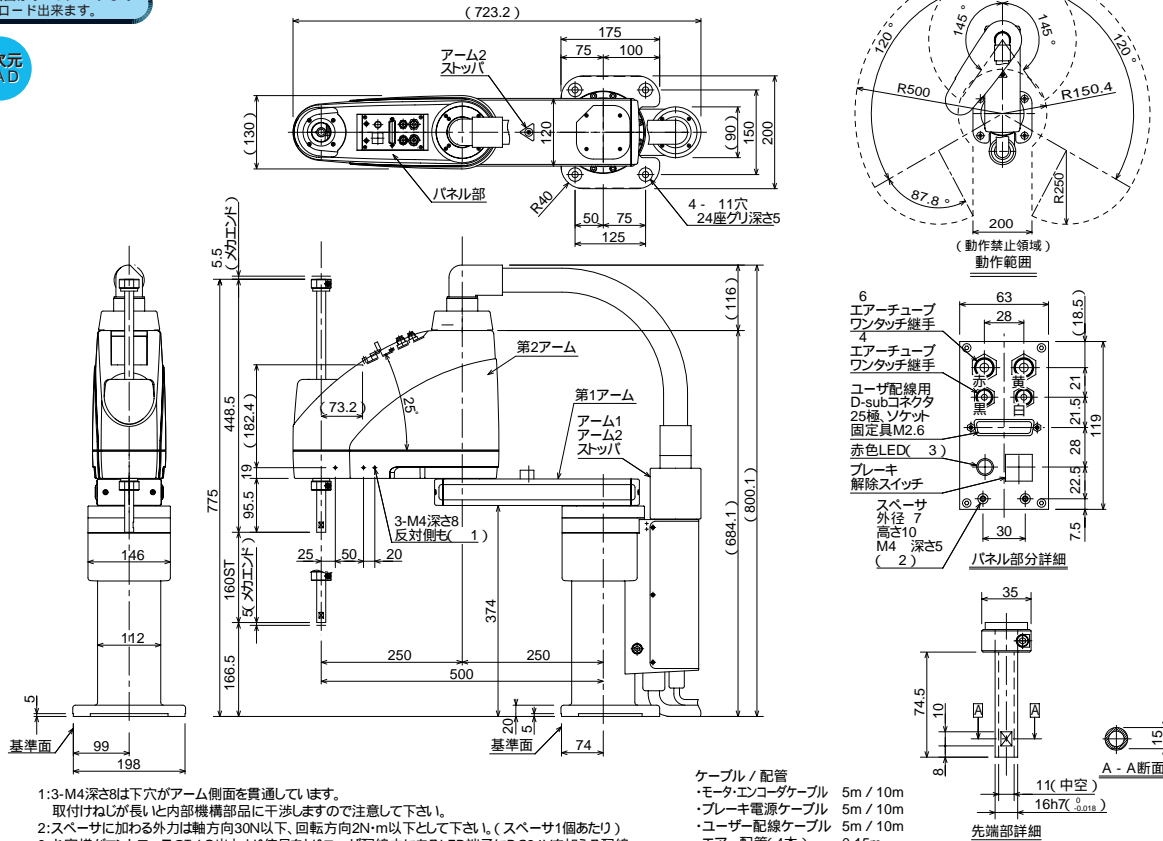
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個 DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注8)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

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			



ご注意

(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	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ				
高速タイプ	5L : 5m(標準)	T1:XSEL-KX					
アーム長600mm	10L : 10m	T2:XSEL-PX/QX					
上下軸160mm							

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-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

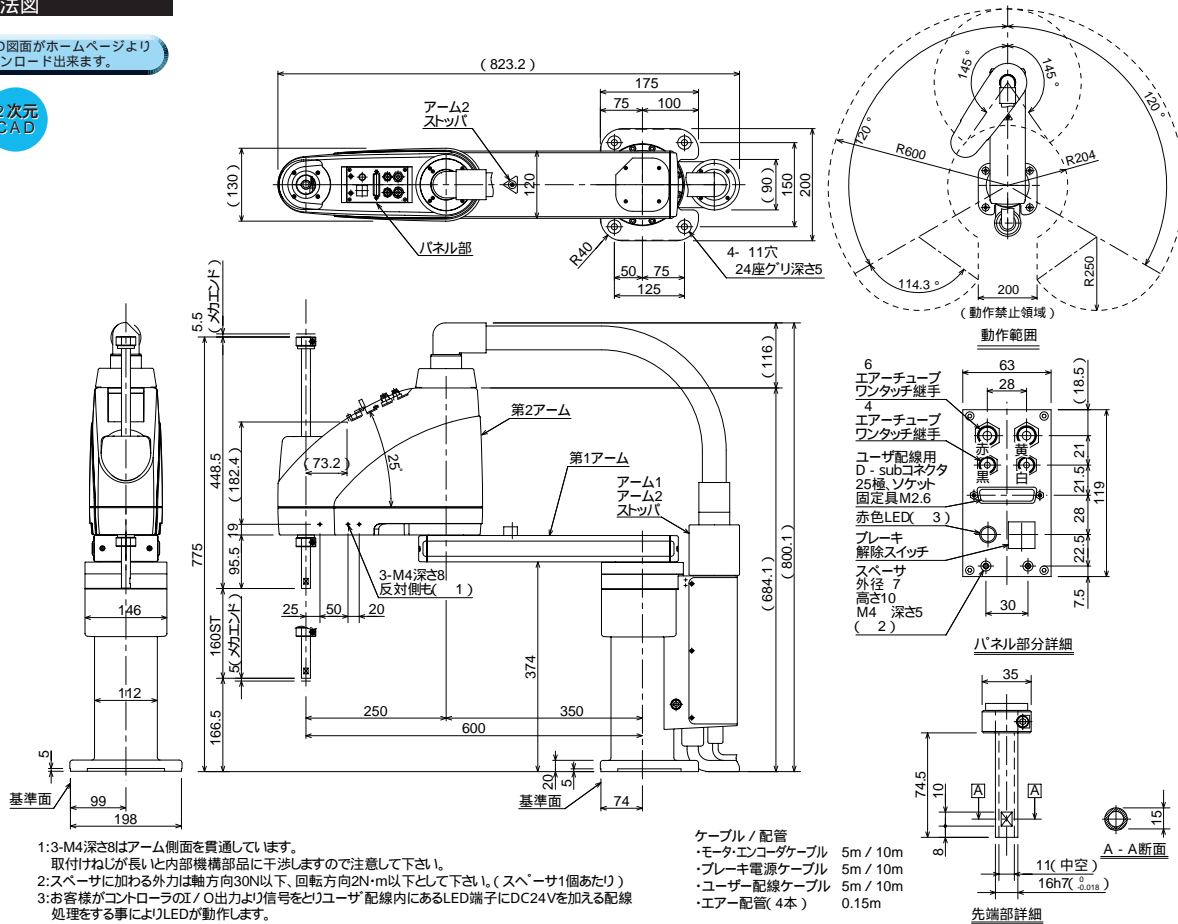
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径 6内径 4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径 4内径 2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注7)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注8)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

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			



(注1)~(注9)は396ページをご参照下さい。

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 ²) (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	±0.010	1106mm/s							
	3軸 上下軸	—	100	150mm	±0.010	1600度/s							
	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)

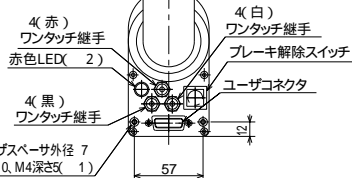
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	20.8kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-JX/KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

寸法図

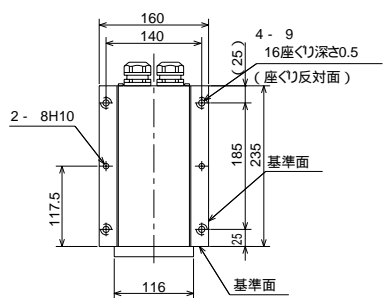
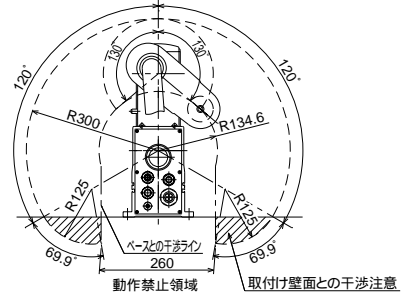
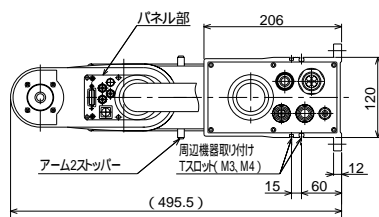
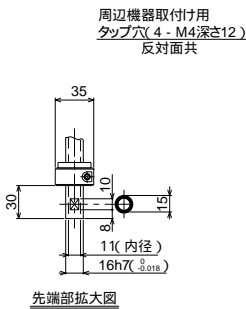
インバースタイプは下図を
天地逆にしたものです。
(394ページ参照)

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軸の口 ポット制御が可能	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)

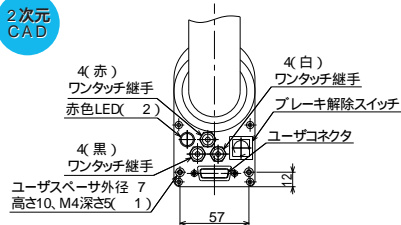
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	21.9kg
適応コントローラ	T1: XSEL-JX/KX T2: XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L: 5m(標準) 10L: 10m(オプション)

寸法図

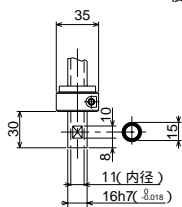
インバースタイプは下図を天地逆にしたものです。(394ページ参照)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

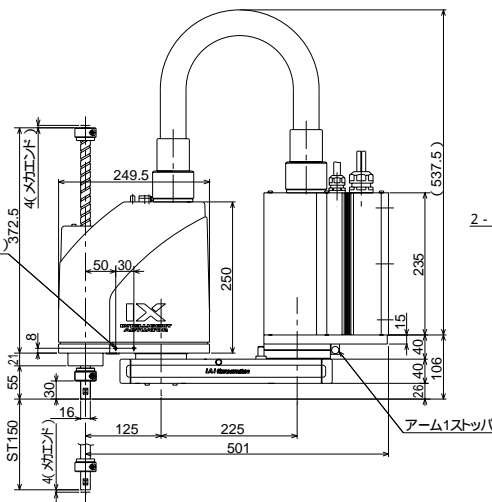
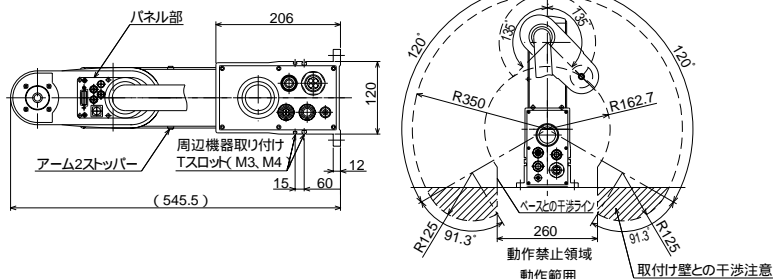
2次元CAD



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

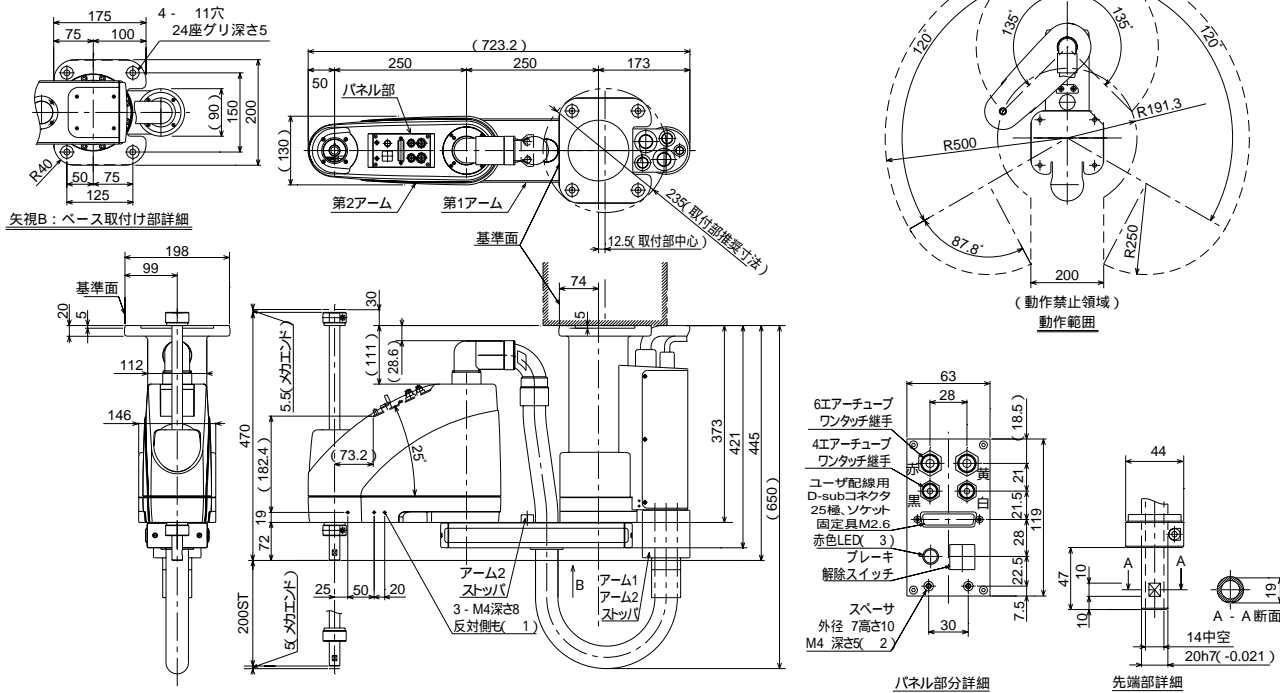
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	30.5kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

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



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-□-□ IX-INN6020-□-□	1軸 第1アーム 2軸 第2アーム 3軸 上下軸 4軸 回転軸	350 250 — —	400 200 — —	±120度 ±145度 200mm ±360度	±0.010 (XY) ±0.010 ±0.005	7121mm/s (合成速度) 1393mm/s 1200度/s	0.52	2	10	108	152	0.06	3.3

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)

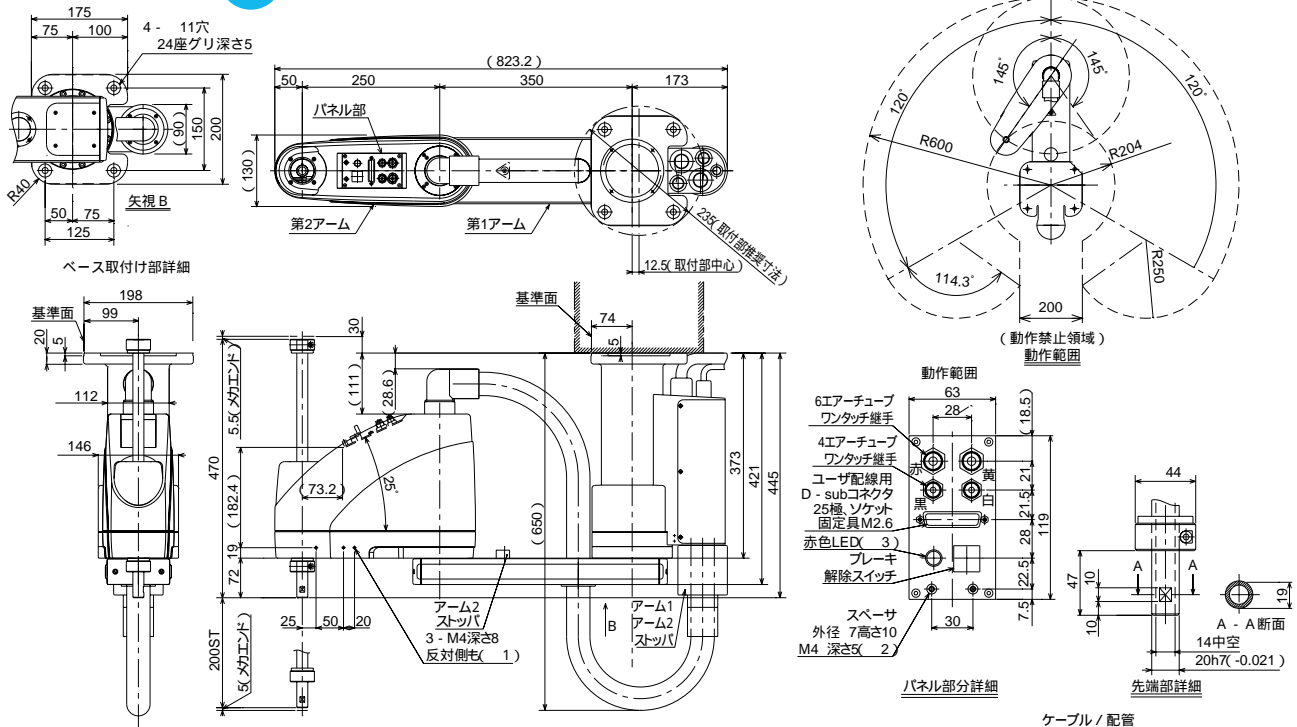
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	31.5kg
適応コントローラ	T1: XSEL-KX T2: XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L: 5m(標準) 10L: 10m(オプション)

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

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチベータ

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
アクチベータ

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 INN7020(7040):インバースタイプ 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-□-□】	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									
IX-INN7020-□-□ 【IX-INN7040-□-□】	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)

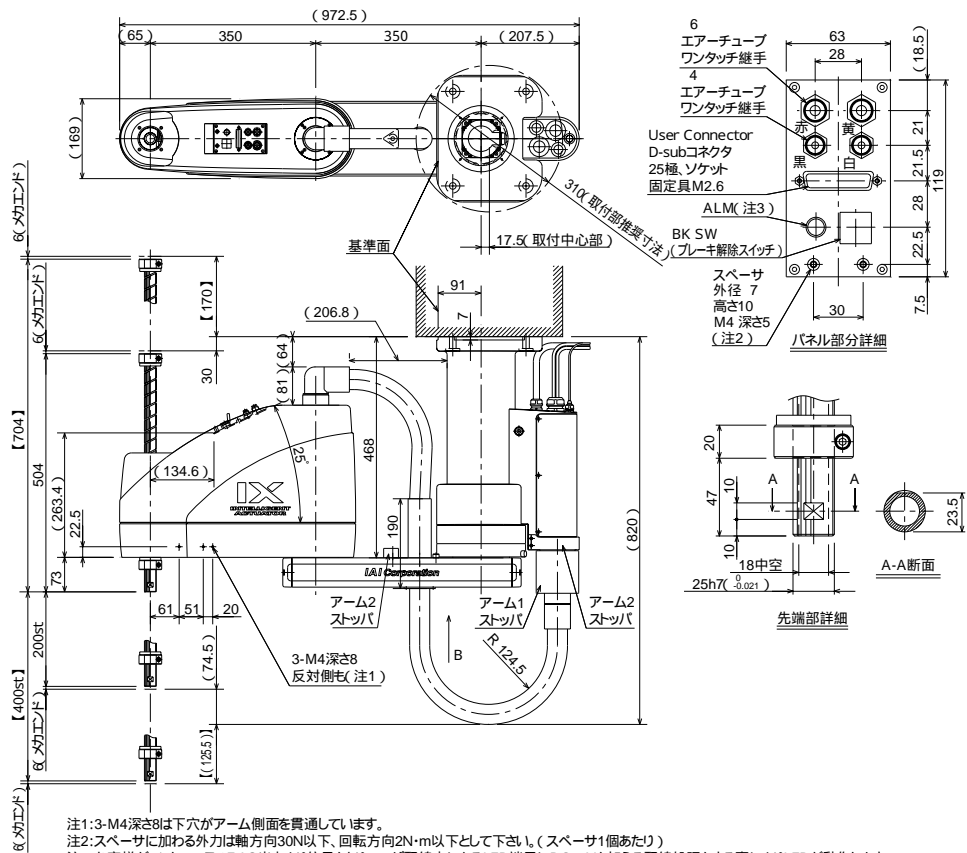
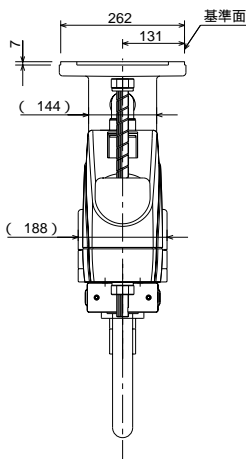
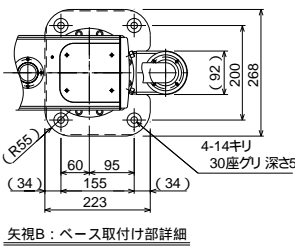
周囲温度・湿度	温度0~40 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	58kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-KX T2 : XSEL-PX/QX
ケーブル長(注9)	5L : 5m(標準) 10L : 10m(オプション)

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。

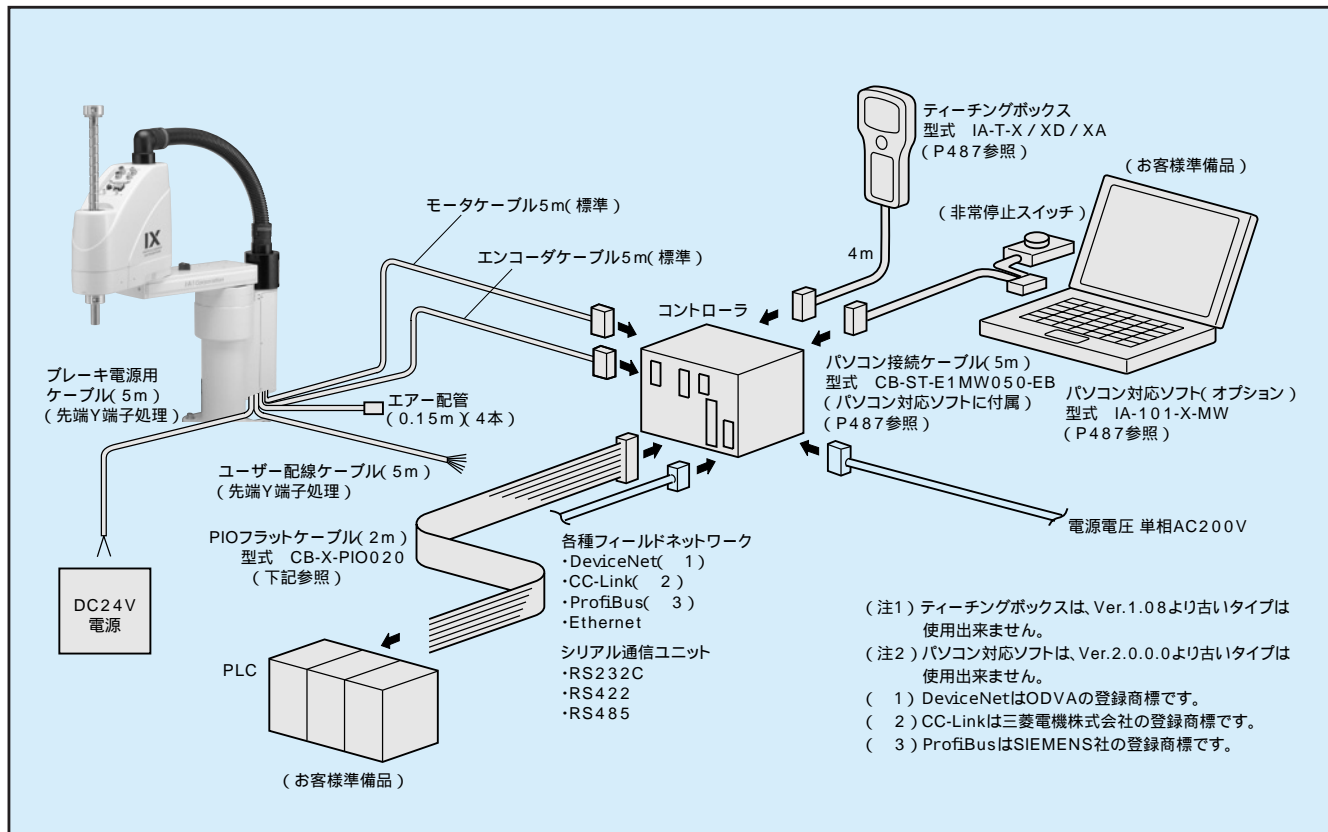
適応コントローラ仕様

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。

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

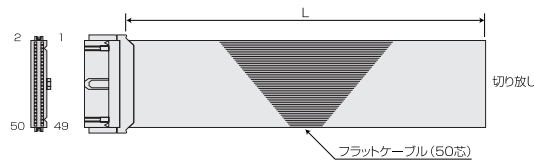


コントローラ付属品

- ・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

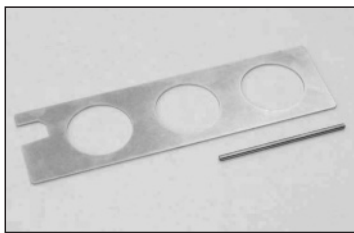
名称	型式	内容	参照ページ
ティーチングボックス	IA-T-X	ポジションデータ、プログラム、パラメータ等の入力・編集及び手動運転が可能	P487参照
ティーチングボックス(デッドマンスイッチ付)	IA-T-XD	IA-T-Xのデッドマンスイッチ付タイプ	
ティーチングボックス(ANSI対応)	IA-T-XA	CE、ANSI規格に適合したタイプ	
パソコン対応ソフト(DOS/V対応)	IA-101-X-MW	ポジションデータ、プログラム、パラメータ等の入力・	
パソコン対応ソフト(PC98対応)	IA-101-X-CW	編集及び手動運転が可能	

スカラロボットシリーズ 本体オプション

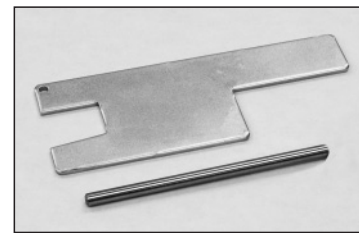
アブソリュートリセット調整治具

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。

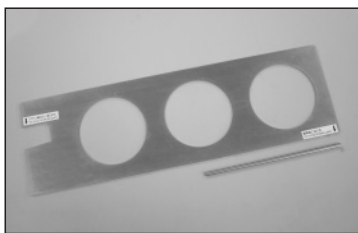
型式	備考
JG-1	アーム長500 / 600用
JG-2	アーム長250 / 350用
JG-3	アーム長700 / 800用
JG-4	高速タイプ アーム長500 / 600用
JG-5	アーム長120 / 150 / 180用



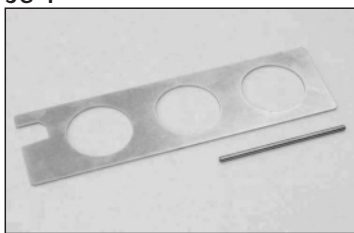
JG-1



JG-2



JG-3



JG-4



JG-5

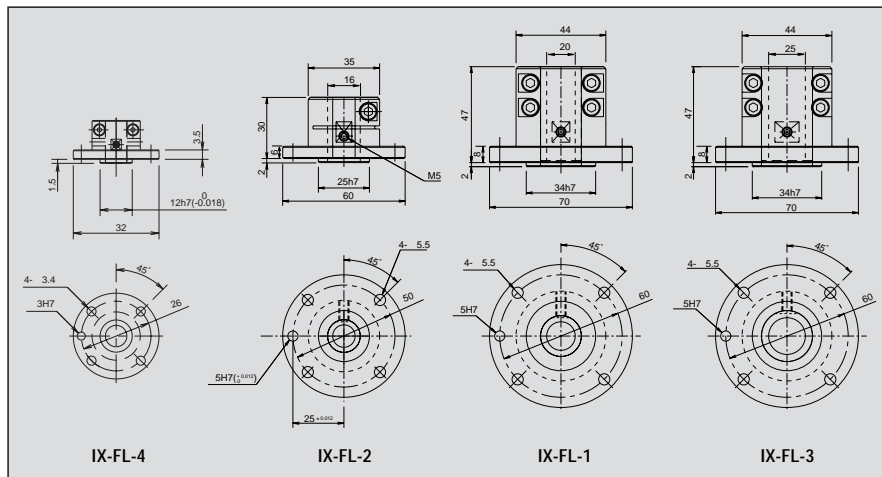
フランジ

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