

IX-NNC1505

クリーン アーム長 150mm

IX		NNC1505		T2	
シリーズ	タイプ	ケーブル長	対応コントローラー	オプション	
	クリーン仕様	3L 3m(標準)	XSEL-FX/QX	下記オプション	
	アーム長150mm	5L 5m	XSEL-RAX/SAX	価格表参照	
	上下軸50mm		XSEL-RAXD/SAXD		



(注) CEはオプションになります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1505	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ有り	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

POINT
選定上の注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393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」をご覧ください。
- 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7-402ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-402ページをご参照ください。

メインスペック

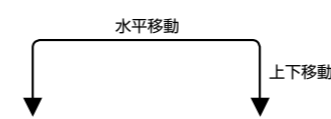
項目	内容		
	4軸仕様		
最大可搬質量(kg)	1		
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)	2304	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	480
		第2アーム(度/s)	800
		上下軸(mm/s)	720
押付け(N)(注3)	回転軸(度/s)	1800	
	上限	14.7	
	下限	9.8	
クリーンルーム仕様	吸引量(Nl/min)(注4)	90	
アーム長(mm)		150	
各軸アーム長(mm)	第1アーム	75	
	第2アーム	75	
各軸動作範囲	第1アーム(度)	±125	
	第2アーム(度)	±134	
	上下軸(mm)	50	
	回転軸(度)	±360	

項目	内容	
	4軸仕様	
位置繰返し精度(注5)	水平面内	±0.005 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	8芯 AWG26(定格30V/MAX1.1A)	
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ2本(最高使用圧力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)	
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ(オプション)解除スイッチ(コントローラーパネル部)	
先端軸	許容トルク	0.13 N·m
	許容負荷モーメント	0.17 N·m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)	
使用周囲温度・湿度	クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
保護等級	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
耐振動・耐衝撃	IP30	
騒音(注8)	衝撃・振動が加わらないこと	
海外対応規格	52~59 dB	
モーター種類	CEマーク(オプション)、RoHS指令	
モーター容量	ACサーボモーター	
	第1アーム	12W
エンコーダー種類	第2アーム	12W
	上下軸	12W
	回転軸	60W
エンコーダーパルス数	アブソリュート	
納期	131072 pulse/rev	
	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	0.38秒

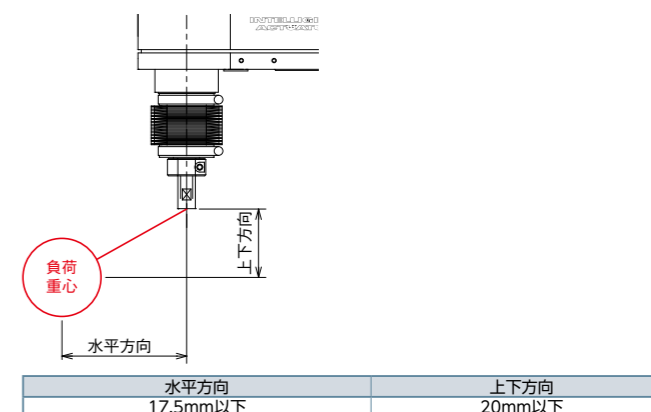
標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。



先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.000386kg·m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷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。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。

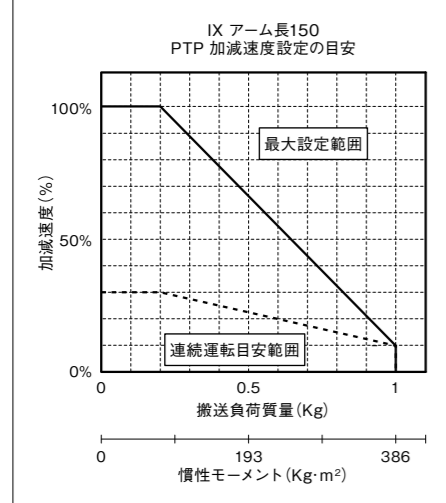


加減速度設定の目安

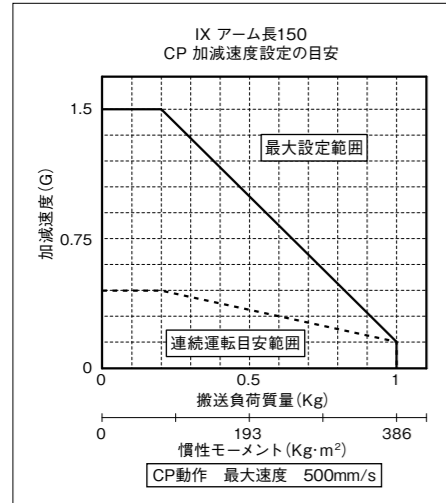
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- 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。スカラ高速対応品は各搬送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、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- 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。
- 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- デューティ(%)=(運転時間/(運転時間+停止時間))×100
- ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下輪を上昇端付近で動作させてください。
- 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- 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、振動をまねきます。
- 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下輪の位置によっては、上下輪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

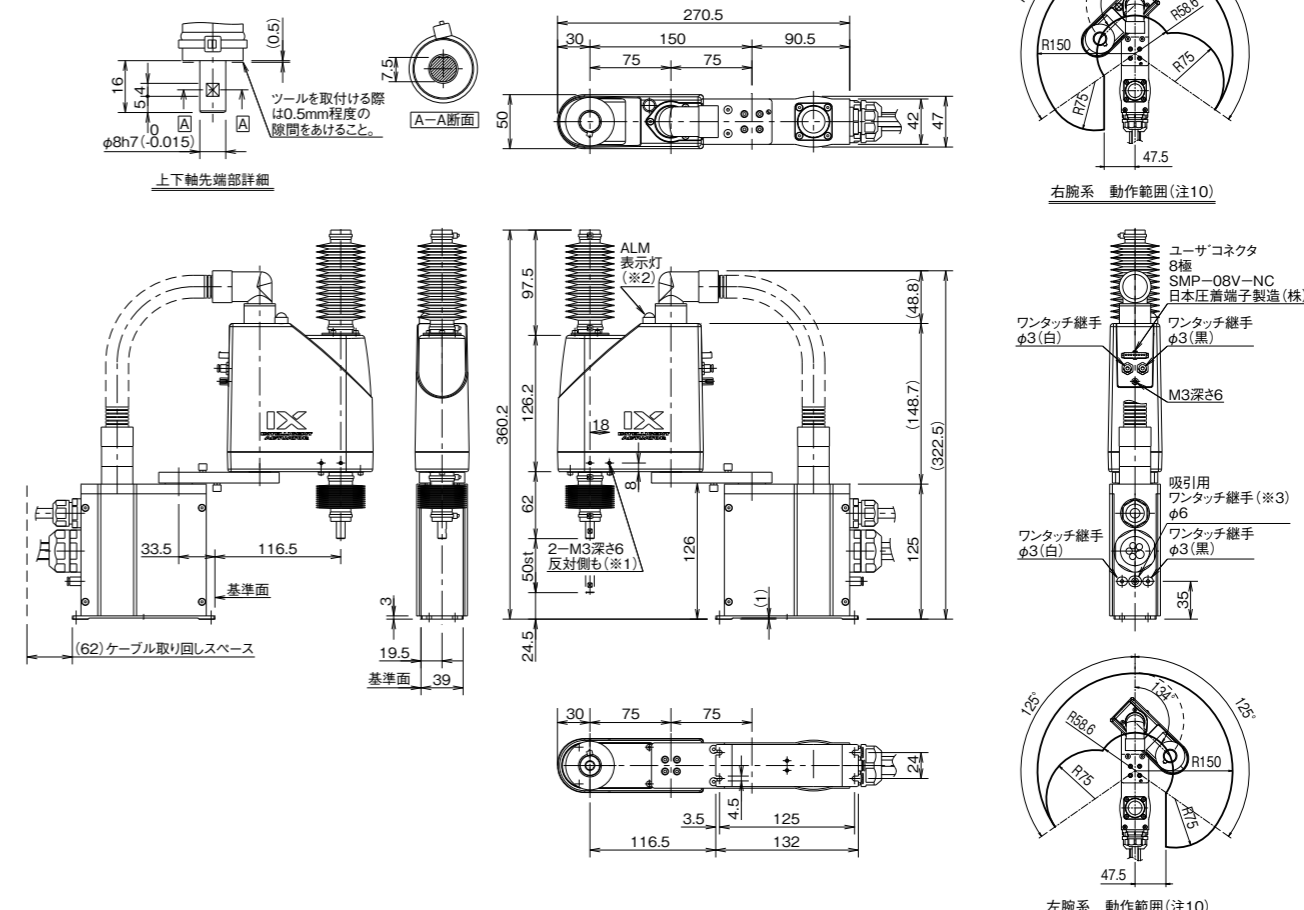


CP動作



寸法図

- ※1 セットスクリューで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。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ください。
- ※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ALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮できます。(吸引しない場合は発塵しますので注意してください。)



質量

項目	内容
質量	2.8kg

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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM						
XSEL-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	●	●	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

- (注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17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。8-291ページにてご確認ください。