

# IXA-3NNN1805 IXA-4NNN1805

バッテリー  
レスアプ  
180  
mm

■型式項目

**IXA** - **NNN** **18** **05** - **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	対応コントローラー
	3 4	NNN 標準タイプ	18 180mm	5 50mm	N なし 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定 (1m単位)	T2 XSEL-RAX/SAX



## メインスペック

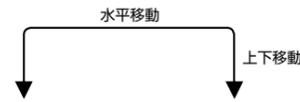
項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量 (kg) (注1)	1	
合成最高速度 (mm/s)	2638	
速度 (注2)	第1アーム (度/s)	540
	第2アーム (度/s)	540
	上下軸 (mm/s)	850
	回転軸 (度/s)	— 1600
押付け (N) (注3)	上限	40
	下限	5
アーム長 (mm)	180	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	80
	第2アーム	100
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±125
	第2アーム (度)	±145
	上下軸 (mm)	50
	回転軸 (度)	— ±360

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	— ±0.01度
ユーザー配線	10芯(9芯+シールド) AWG25 (定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2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	0.35N·m
	許容負荷モーメント	0.5N·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	50W
	第2アーム	50W
	上下軸	50W
	回転軸	— 50W
エンコーダ種類	バッテリーレスアプリユート	
エンコーダパルス数	16384 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	0.26秒
連続サイクルタイム	0.45秒

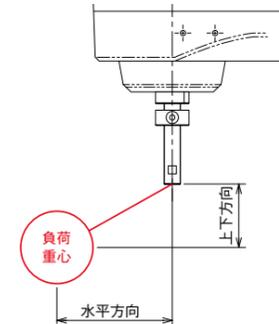
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。  
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(相位置決めアーチモーション)  
【標準サイクルタイム】  
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。  
【連続サイクルタイム】  
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



## 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	0.004 kg・m <sup>2</sup>
4軸仕様	

動作時、スプリング先端からの水平方向寸法および上下方向寸法は下記の制限を目安にご使用ください。負荷オフセットが大きい場合、異音や振動の発生、故障、寿命の低下の原因となります。適宜速度、加減速度を調整、もしくは重心のバランス調整をしてください。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
30mm以下	20mm以下

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-3NNN1805	—
IXA-4NNN1805	—

## 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-4	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、アプソリユートリセットを行う必要があります。回転軸 (4軸目) のアプソ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。
- スカルロボットは100%の速度・加減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。

