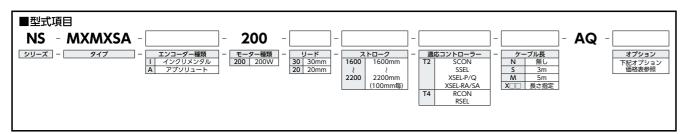
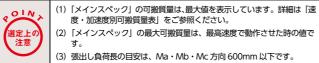
NS-MXMXSA







エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)													
ストローク	エンコーダ	一種類											
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート											
1600	_	_											
1700	-	_											
1800	_	_											
1900	_	_											
2000	_	_											
2100	_	_											
2200	_	_											



オプション価格表 (標準価格) 名称 型式 参照頁 標準価格 名称 型式 参照頁 標準価格 AQシール(標準装備) (注1) AQ (注1) 3-655 ポール保持機構付き ガイド RT 3-659 標準ケーブルベア 取付方向(注2) CT3 CT4 3-656

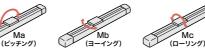
(注1)型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。 (注2)型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル	レ長価格表(標準価格)											
種類	ケーブル記号	T2	T4									
標準タイプ	S (3m)	_	_									
信年ソイノ	M (5m)	_	_									
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_									
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_									
長さ指定	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_									
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	_	_									
	X26 (26m) ~ X30 (30m)											
(注) ロボット												

メインスペック | 30 | 20 | 25 | 40 | 1800 | 1200 | 0.3 | 0.3 | 0.3 | 0.3 | ボールねじリード(mm) 最大可搬質量(kg) 定格加減速度(G) 最高加減速度(G) 速度/加減速度 最大可搬質量(kg) 最高速度 (mm/s) 定格加減速度 (G) 垂直 速度/加減速度 最高加減速度(G) 113.9 170.9 推力 定格推力(N) プレーキ仕様 プレーキ保持力(kgf) 最小ストローク (mm) 最大ストローク (mm) ストロークピッチ (mm) ブレーキ 1600 1600 2200 2200 100 100 ストローク

項目	内容									
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C5相当									
繰返し位置決め精度	±0.01mm									
ロストモーション	0.02mm以下									
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理									
リニアガイド	直動無限循環型									
	Ma: 227N·m									
静的許容モーメント	Mb: 325N·m									
	Mc : 531N·m									
私の計算で ノンル	Ma: 81.0N·m									
動的許容モーメント (注3)	Mb: 116N·m									
(注3)	Mc: 189N·m									
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)									
保護等級	-									
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²									
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									
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート									
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev									
納期	ホームページ[納期照会]に記載									
(注3) 基準定格寿命10,000kmの 1-244ページにて走行寿命	場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります をご確認ください。									

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 水平														垂直									
リード 最高速度 加速度(G)																							
(mm)	(mm/s)	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	8.0	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
30	1800	25	25										- 1-77 東田 L-5 U ナナ										
20	1200	40	40										水平専用となります。										

ストロークと最高速度

J-K J-K	1600~2200 (100mm毎)
30	1800
20	1200
	(単位はmm/s)

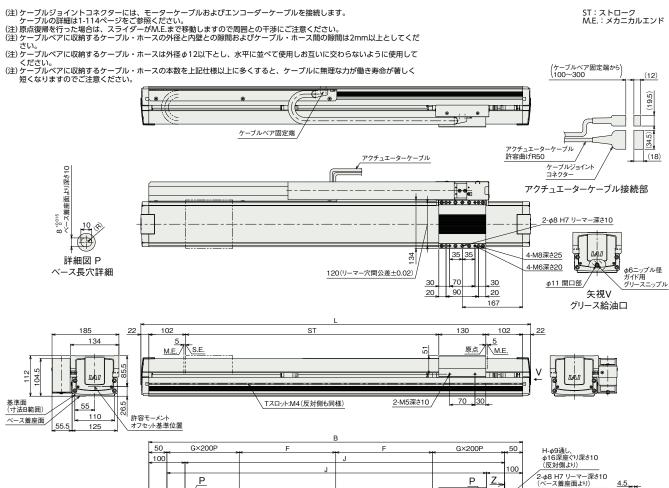
IAI

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

ST: ストローク M.E.: メカニカルエンド

φ16 φ9

7.5



断面図 Z-Z ベース取付け用座ぐり穴詳細 クリナ注 Tフロット詳細

■ストローン別寸法						1^	ロット計画
ストローク	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578
В	1934	2034	2134	2234	2334	2434	2534
F	317	167	217	267	317	167	217
G	3	4	4	4	4	5	5
Н	18	22	22	22	22	26	26
J	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384

■ストローク別質量							
ストローク	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
質量 (kg)	26.2	27.5	28.7	29.9	31.2	32.4	33.6

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。

		最大接続			制御方法																
		可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	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
		3130+WXX		1112227		, _, , _	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON	1 1:31	16 (ML3,SSN,ECMI\$8)	DC24V 単相AC200V	_	-	_	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	三相AC200V	_	_	•	•	•	•	•	-	-	_	•	•	•	_	_	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB	*	1	単相AC	•	•	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	_	•	512 (ネットワーク仕様は768)	_	8-215
SSEL-CS		2	100V/200V	•	_	•	•	•	_	•	-	-	_	-	•	-	_	_	20000	-	8-245
XSEL-P/Q	1 Title	6	単相AC200V	_	_	•	•	•	-	•	-	-	_	-	•	_	_	_	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA	o IIII a d	8	三相AC200V	_	-	•	•	•	-	•	-	-	_	•	•	-	_	_	55000 (タイプにより異なります)	_	8-273

⁽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) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。

-使用可能

015_NS-MXMXSA_JPN_2. 9. indd 4 4/2/2021 6:50:01 PM