

パワーコンスカラ®

IXPシリーズ

パワーコンスカラ用
プログラムコントローラー

MSEL-PCX/PGX

シリーズ追加

クラス10

クリーン仕様

IP65

防塵・防滴仕様



代理店

コストパフォーマンスに優れた IXPシリーズに、クリーン仕様と 防塵・防滴仕様が追加。 バリエーションがさらに拡充。

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー 標準搭載



1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載

バッテリーが不要なバッテリーレスアブソリュートエンコーダーを標準搭載しています。
バッテリー交換作業が不要になり、メンテナンスの工数削減となります。
また、従来のIXPシリーズに比べ、エンコーダー分解能が10倍に進化し、
位置決め可能点の間隔が細くなりました。

バッテリーレスアブソのメリット

- バッテリーエラー(電圧低下など)で機械が停止することがなくなります。
- 交換用バッテリーの費用がかかりません。
- アブソリセットなどバッテリー交換時の手間がいりません。



バッテリーレスアブソリュートエンコーダー

バッテリーなしメンテなしで、原点復帰なし。
しかし価格の値上げは一切なし。
もうインクリには戻れない。

2 パルスモーター採用により低価格を実現

アイエイアイ独自技術のパワーコン対応のパルスモーターを搭載し、

価格が従来機種の約1/2

※当社比:アーム長350mmの場合

また、3軸仕様のスカラ導入で、さらに最大約18%コストが削減できます。
高出力ドライバーを採用することで、従来品と同等の可搬質量を実現しました。

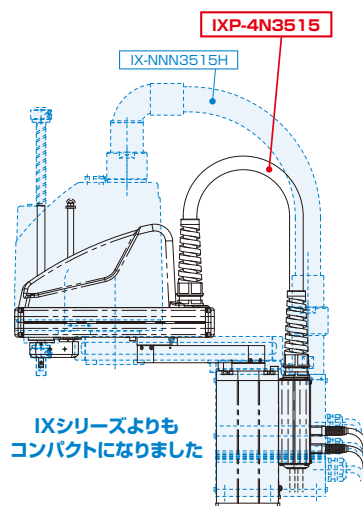
3 IXシリーズに比べて軽量化を実現

ロボット本体重量 約30% 軽量化

(IX-NNN3515H比)

軽量なので設備に組み込む際、取扱いが簡単になりました。

	IXシリーズ		IXPシリーズ
機種	IX-NNN2515H		IXP-4N2508
質量	17.1kg	-9.1kg	8kg
機種	IX-NNN3515H		IXP-4N3515
質量	18kg	-5kg	13kg
機種	IX-NNN50□□H		IXP-4N5520
質量	29.5kg	-8.5kg	21kg



4

3軸仕様・グリッパー付4軸※仕様追加

回転軸を省いたことで、許容慣性負荷モーメントを強化した3軸仕様をご用意しました。また、専用グリッパーを搭載し、手軽に搬送ロボットを構成することが可能です。

※グリッパー付は、スカラロボット3軸+グリッパー1軸の4軸となります。アーム長180タイプは、グリッパー付4軸仕様はありません。



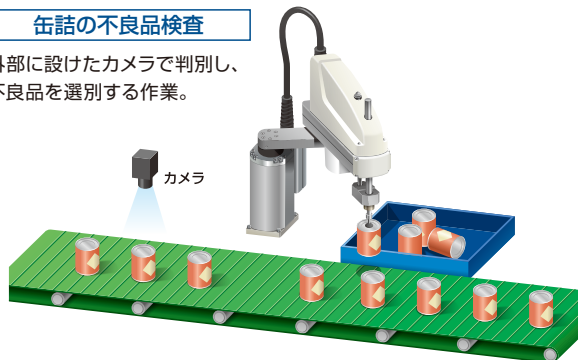
3軸仕様 使用例

●3軸仕様で十分な作業工程での使用

- ➡ 円形のワークのピック&ブレース、方向性を問わない搬送作業など

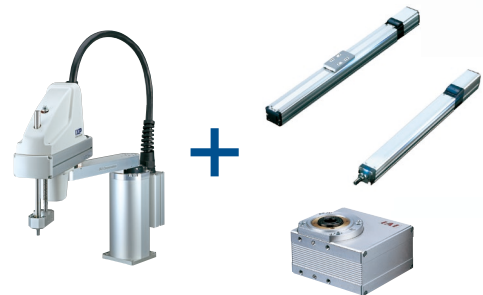
缶詰の不良品検査

外部に設けたカメラで判別し、不良品を選別する作業。



●4軸目にアクチュエーターを接続して使用

スカラロボット3軸仕様は、4軸目に付加軸としてロボシリンダ ロータリータイプ、ロッドタイプ、スライダタイプなどを接続することができます。



5

クリーン仕様と防塵・防滴仕様を追加

クリーン仕様と防塵・防滴仕様をアーム長350mm/450mm/550mm/650mmに追加しました。豊富なラインナップの中から、最適な製品をお選びいただけます。

クリーン度
クラス10

クリーン度
クラス3.5

IP65

クリーン度クラス10

クラス10(0.5μm)は1立方フィートの中に0.5μm以上のゴミが10個以下の環境を指します。(Fed. Std. 209D)

クリーン度クラス3.5

1m³中の0.1μm以上の粒子数を10のべき乗で表したときの指数で表します。(ISO 14644-1)

IP65

固形
異物

(要約)耐じん形※
粉塵は完全に遮断され本体内部に浸入しません。

水

(要約)噴流(water jet)に対して保護する。※
いかなる方向から水の直接噴流を受けても有害な影響は受けません。

※JIS C 0920

6

MSELコントローラーに対応

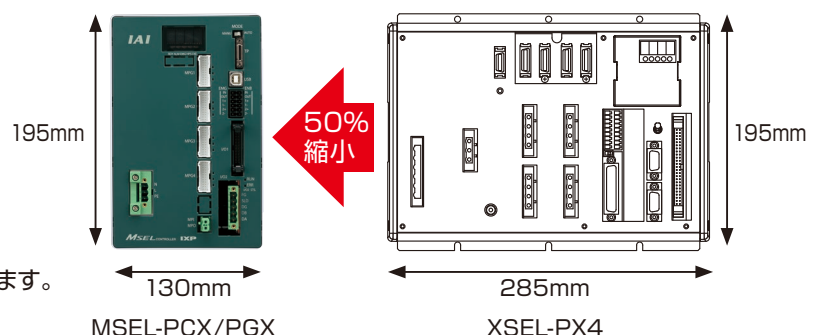
①プログラム数、ポジション数が大幅アップ

記憶容量アップにより従来品と比べ、プログラム数、ポジション数ともに大幅に向上しました。

	MSEL(新製品)	XSEL-PX(従来品)
プログラム数	255	128
ポジション数	30,000	20,000

②小型化

幅130mm×高さ195mmと、従来のコントローラーに比べて大幅な小型化の実現により、制御盤の省スペース化が可能です。また、設置方法については、ねじ取付けタイプに加え、DINレール取付けタイプも選択できます。



製品ラインナップ

標準仕様

アーム長	180mm		250mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
グリップ 無し	IXP-3N1808	IXP-4N1808	IXP-3N2508	IXP-4N2508
可搬質量	定格1kg、最大3kg		定格1kg、最大3kg	
標準価格	—	—	—	—
中型グリップ付き グリップ型式： RCP4-GRSML	—	—	IXP-3N2508GM	—
可搬質量			最大0.5kg ※1	
標準価格			—	

アーム長	350mm		450mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
グリップ 無し	IXP-3N3515	IXP-4N3515	IXP-3N4515	IXP-4N4515
可搬質量	定格1kg、最大3kg		定格1kg、最大3kg	
標準価格	—	—	—	—
中型グリップ付き グリップ型式： RCP4-GRSML	IXP-3N3515GM	—	IXP-3N4515GM	—
可搬質量	最大0.5kg ※1		最大0.5kg ※1	
標準価格	—		—	
大型グリップ付き グリップ型式： RCP4-GRSLL	IXP-3N3510GL	—	IXP-3N4510GL	—
可搬質量	最大1.5kg ※1		最大1.5kg ※1	
標準価格	—		—	

アーム長	550mm		650mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
グリップ 無し	IXP-3N5520	IXP-4N5520	IXP-3N6520	IXP-4N6520
可搬質量	定格2kg、最大6kg		定格2kg、最大6kg	
標準価格	—	—	—	—
大型グリップ付き グリップ型式： RCP4-GRSLL	IXP-3N5515GL	—	IXP-3N6515GL	—
可搬質量	最大1.5kg ※1		最大1.5kg ※1	
標準価格	—		—	
超大型グリップ付き グリップ型式： RCP4-GRSWL	IXP-3N5515GW	—	IXP-3N6515GW	—
可搬質量	最大2.5kg ※1		最大2.5kg ※1	
標準価格	—		—	

※1 最大可搬質量です。使用条件によっては可搬質量が変わりますので、詳細は総合カタログの巻末にある「グリップ選定方法」をご確認ください。

クリーン仕様

アーム長	350mm		450mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
型式	IXP-3C3515	IXP-4C3515	IXP-3C4515	IXP-4C4515
可搬質量	定格1kg、最大3kg		定格1kg、最大3kg	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)		クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)		クラス3.5相当(ISO 14644-1)	
標準価格	—	—	—	—

アーム長	550mm		650mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
型式	IXP-3C5520	IXP-4C5520	IXP-3C6520	IXP-4C6520
可搬質量	定格2kg、最大6kg		定格2kg、最大6kg	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)		クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)		クラス3.5相当(ISO 14644-1)	
標準価格	—	—	—	—

防塵・防滴仕様

アーム長	350mm		450mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
型式	IXP-3W3515	IXP-4W3515	IXP-3W4515	IXP-4W4515
可搬質量	定格1kg、最大3kg		定格1kg、最大3kg	
保護等級	IP65		IP65	
標準価格	—	—	—	—

アーム長	550mm		650mm	
軸数	3軸	4軸(先端回転軸付)	3軸	4軸(先端回転軸付)
型式	IXP-3W5520	IXP-4W5520	IXP-3W6520	IXP-4W6520
可搬質量	定格2kg、最大6kg		定格2kg、最大6kg	
保護等級	IP65		IP65	
標準価格	—	—	—	—

型式項目説明

IXP

シリーズ

タイプ

WA

エンコーダ種類

ケーブル長

P3

適応コントローラ

オプション

WA バッテリレスアブソ仕様

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
3L	3m
5L	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

(最長20m)

P3 MSEL

B	ブレーキ
VLL	L字継手左側取出し
VLR	L字継手右側取出し

※ブレーキは、アーム長550/650のみ選択できます。
搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。

3N1808	3軸タイプ/アーム長180mm/上下軸80mm
4N1808	4軸タイプ/アーム長180mm/上下軸80mm
3N2508	3軸タイプ/アーム長250mm/上下軸80mm
4N2508	4軸タイプ/アーム長250mm/上下軸80mm
3N2508GM	3軸タイプ/アーム長250mm/上下軸80mm 上下軸先端にRCP4-GRSML装着
3N3515	3軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
4N3515	4軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
3N3515GM	3軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSML装着
3N3510GL	3軸タイプ/アーム長350mm/上下軸100mm 上下軸先端にRCP4-GRSLL装着
3N4515	3軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
4N4515	4軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
3N4515GM	3軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSML装着
3N4510GL	3軸タイプ/アーム長450mm/上下軸100mm 上下軸先端にRCP4-GRSLL装着
3N5520	3軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
4N5520	4軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
3N5515GL	3軸タイプ/アーム長550mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSLL装着
3N5515GW	3軸タイプ/アーム長550mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSWL装着
3N6520	3軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm
4N6520	4軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm
3N6515GL	3軸タイプ/アーム長650mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSLL装着
3N6515GW	3軸タイプ/アーム長650mm/上下軸150mm 上下軸先端にRCP4-GRSWL装着

3C3515	クリーン仕様3軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
4C3515	クリーン仕様4軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
3C4515	クリーン仕様3軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
4C4515	クリーン仕様4軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
3C5520	クリーン仕様3軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
4C5520	クリーン仕様4軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
3C6520	クリーン仕様3軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm
4C6520	クリーン仕様4軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm
3W3515	防塵・防滴仕様3軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
4W3515	防塵・防滴仕様4軸タイプ/アーム長350mm/上下軸150mm
3W4515	防塵・防滴仕様3軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
4W4515	防塵・防滴仕様4軸タイプ/アーム長450mm/上下軸150mm
3W5520	防塵・防滴仕様3軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
4W5520	防塵・防滴仕様4軸タイプ/アーム長550mm/上下軸200mm
3W6520	防塵・防滴仕様3軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm
4W6520	防塵・防滴仕様4軸タイプ/アーム長650mm/上下軸200mm

(例) **IXP** — **3 N 35 15 GM** — **WA** — **S** — **P3**

軸数: 3 軸 上下軸ストローク: 150mm エンコーダ種類: バッテリレスアブソ仕様

アーム長: 350mm 上下軸先端: RCP4-GRSML付 ケーブル長: 3m コントローラ: MSEL

オプション

L字継手取出し方向

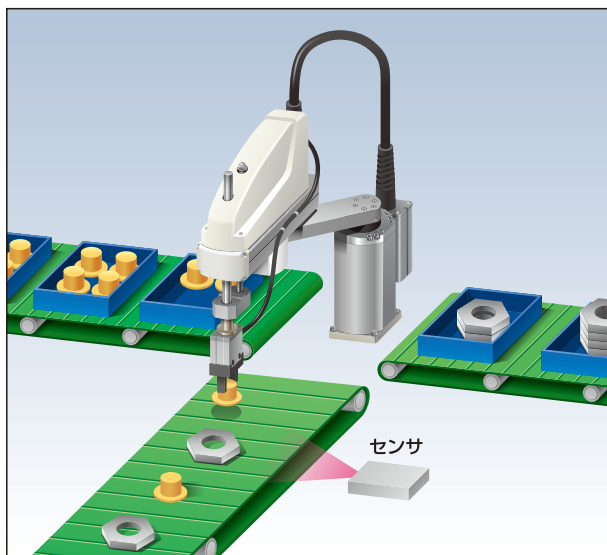
型 式 **VLL / VLR**

説 明 クリーン仕様の吸引用L字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)か選択できます。
※どちらかを必ずご選択ください。

アプリケーション

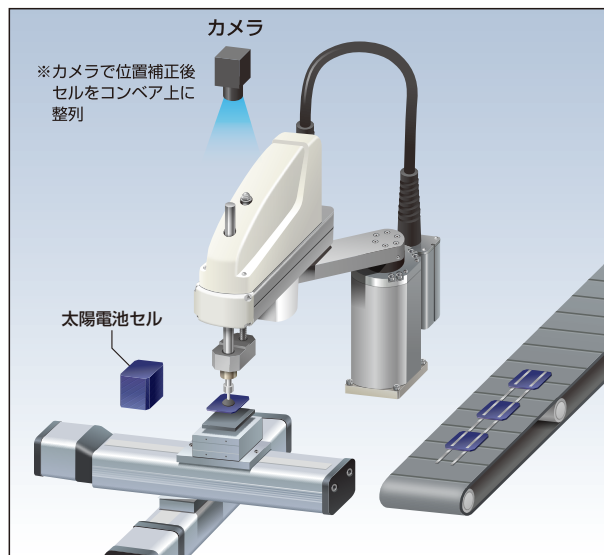
部品の選別

2種類の大きさの部品をセンサで判別し、それぞれの箱に振り分ける作業。



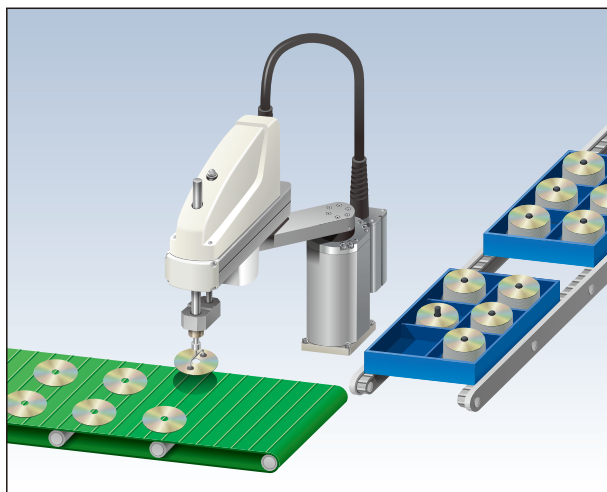
太陽電池モジュールのタブ付け装置

太陽電池モジュール用のセルに電極をはんだ付けするため、セルの位置を補正しながら搬送する作業。



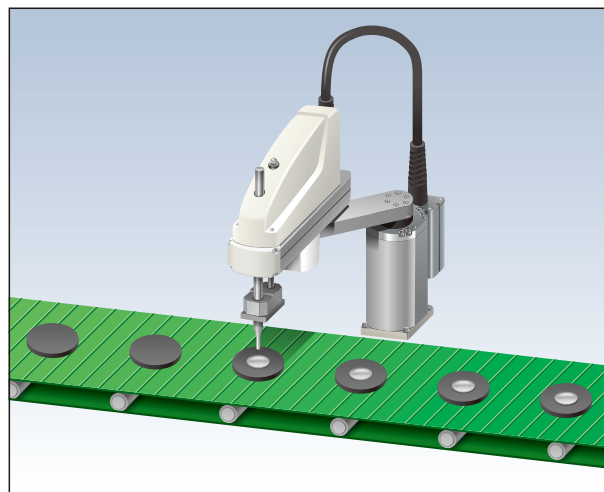
DVD-Rの梱包

コンベアから流れてきたDVD-Rを吸着、ピック&プレースする作業。



接着剤塗布

円形の部品へ接着剤を塗布する作業。



注意事項

(※1) 繰返し位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(※2) PTP動作時 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、速度に限界があります。詳細は、P8「パワーコンスカラIXP 加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加減速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

(※3) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加減速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加減速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加減速度が適用されます。

(※4) 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動作時間を表します。

一般に高速性能の目安となります。

※グリッパ付仕様の場合は、グリッパの重さも搬送質量に含まれます。



アーム長	搬送質量(kg)	水平移動距離(mm)	上下移動距離(mm)	サイクルタイム(sec)
180	1	100	25	0.57
250	1	300	25	0.79
350	1	300	25	0.69(標準仕様) 0.76(クリーン/防塵・防滴仕様)
450	1	300	25	0.67(標準仕様) 0.74(クリーン/防塵・防滴仕様)
550	2	300	25	0.73(標準仕様) 0.79(クリーン/防塵・防滴仕様)
650	2	300	25	0.81(標準仕様) 0.93(クリーン/防塵・防滴仕様)

(※5) 先端軸 許容慣性モーメント

スカラロボットの先端軸中心(3軸仕様:ガイドシャフト 4軸仕様:回転軸)換算の慣性モーメント許容値です。

先端軸回転中心から負荷重心までのオフセット量は、下記のとおりです。

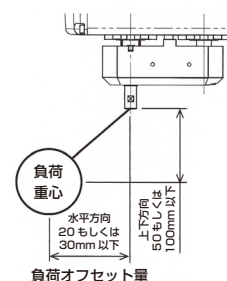
アーム長 180/250 … 水平方向20mm以下、上下方向50mm以下

アーム長 350/450 … 水平方向30mm以下、上下方向100mm以下

550/650 … 水平方向30mm以下、上下方向100mm以下

定格の可搬質量を超えると水平方向のオフセット量を小さくする必要があります。詳細は取扱説明書をご確認ください。

なお、ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加減速度を適宜落とす必要があります。

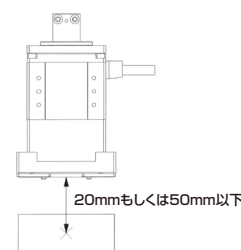


(※6) グリッパオプションの 張出し制限

グリッパ付仕様(GM/GL/GW)の張出し制限は、水平は0mm、垂直はグリッパのフィンガ端面からワーク重心までを20mmもしくは、50mmとしています。^{※1} 右図をご確認ください。

※1 アーム長 250 … 20mm

アーム長 350/450/550/650 … 50mm



動作範囲

腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご確認ください。

(※7) 本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

(※8) エアパージ圧力

スカラ防塵・防滴仕様をIP65で使用するためには、コントローラ・メカ間ケーブル内のエアチューブ1本に、乾燥エアを供給(エアパージ)する必要があります。エアパージの圧力は各タイプの仕様をご参照ください。なお、各仕様の流量を流せる配管としてください。

※(※1)～(※8)は、製品仕様掲載ページ(P9～36)の注記と対応しております。

パワーコンスカラIXP加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

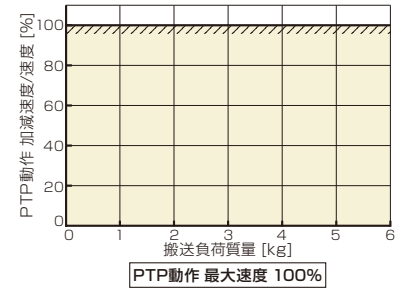
PTP動作

速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。

目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

注意

- 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。



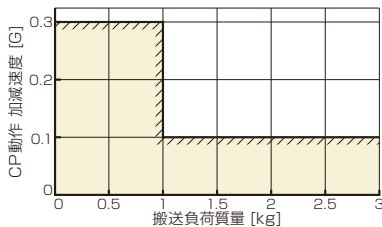
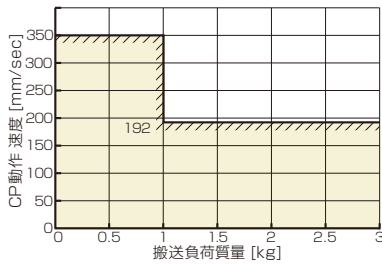
CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

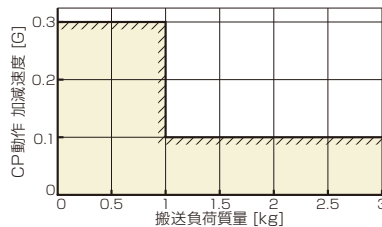
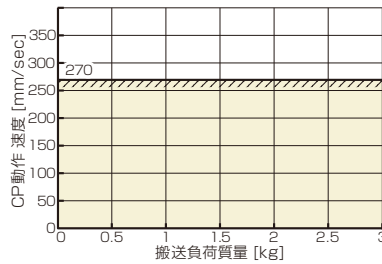
注意

- 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

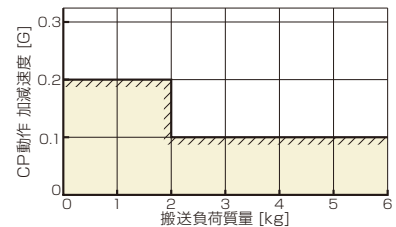
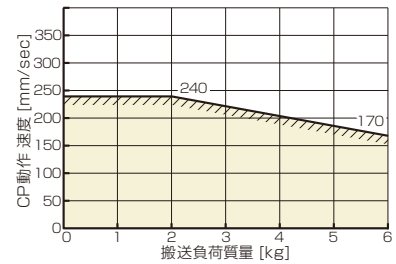
IXP-3/4N1808, 2508



IXP-3/4□3515, 4515



IXP-3/4□5520, 6520



デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。

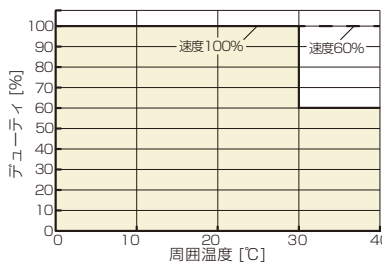
本ロボットにおいて、モータユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。

PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

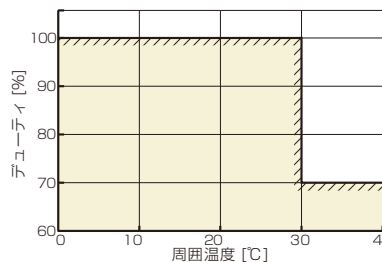
注意

- モータユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。

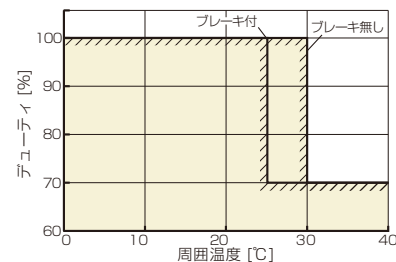
IXP-3/4N1808, 2508



IXP-3/4□3515, 4515



IXP-3/4□5520, 6520



IXP- 3N1808 / 4N1808

アーム長
180
mm上下軸
80
mm

■型式項目

IXP

シリーズ



N 1808

軸数
3:3軸
4:4軸アーム長 :180mm
上下軸 : 80mm

WA

エンコーダ種類
WA:パッシブレス
アブソ仕様

P3

ケーブル長
— 対応コントローラN:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル
下記ケーブル長
価格表参照

※コントローラは付属しません。



※1～※6はP7をご参照ください。
 ・上下軸には標準でブレーキが付いています。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
 許容押付け力は45Nとなります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
 ご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg)※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	80	±125度	±0.01mm	2053mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	100	±125度				
3軸	上下軸	—	80mm	±0.02mm	350mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.01度	1200度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	パッシブレスアブソエンコーダ	
ユーザ配線	AWG26×8	
ユーザ配管	外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ2本 最高使用圧力0.8MPa	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.57	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	0.28
許容モーメント(N・m)	0.7	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.001 最大 0.01	定格 0.001 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃、湿度20～85%RH(結露なきこと)	
本体質量(kg)	7	7.5

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N1808	—
4軸仕様	IXP-4N1808	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり※>

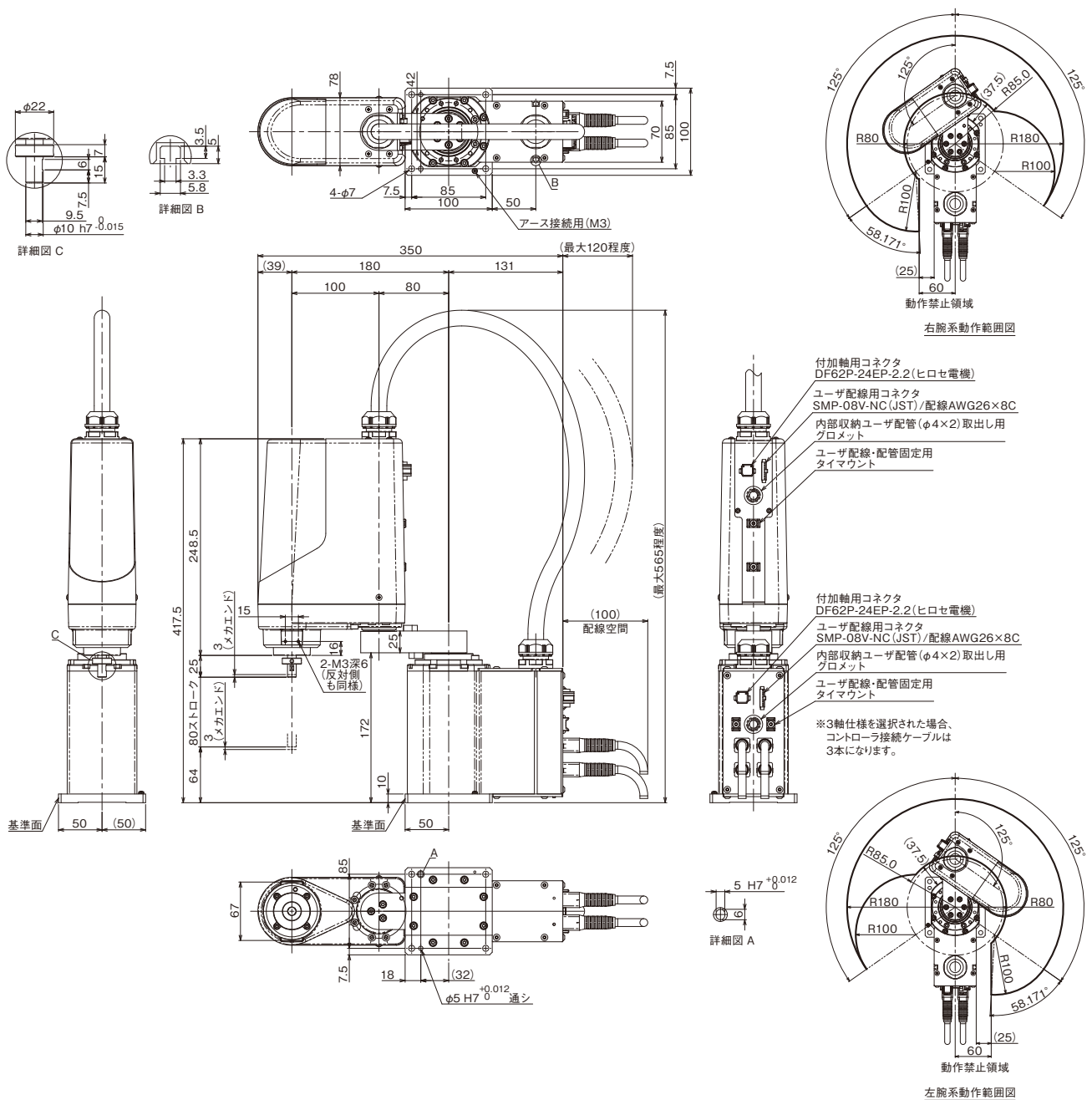
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
ロボット ケーブル	R01(1m)～R03(3m)	—
	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	   	30000	—	→P37

IXP- 3N2508 / 4N2508

アーム長
250
mm上下軸
80
mm

■型式項目		IXP	N 25	WA	P3
シリーズ	軸数	25:250mm	08 :80mm 08GM :80mm	エンコーダ種類 WA: バッテリレス アブソ仕様	ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m
	アーム長		上下軸ストローク 08 :80mm 08GM :80mm		適応コントローラ P3:MSEL
	軸数		グリップ ※グリップ種類は「装着グリップ種類」参照		
	軸数				

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※6はP7をご参照ください。
 ・上下軸には標準でブレーキが付いています。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
 許容押付け力は45Nとなります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
 ご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め 精度※1	PTP動作時最大動作速度※2		可搬質量(kg)※3	
					グリップなし	中型グリップ付 (GM)	定格	最大
1軸	第1アーム	150	±135度	±0.02mm	2151mm/s (合成速度)	2151mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	100	±135度					
3軸	上下軸	—	80mm	±0.02mm	350mm/s	350mm/s	—	0.5(注2)
4軸	回転軸	—	±360度	±0.01度	1200度/s	—		
	中型グリップ GM (注1)	—	14mm(両側フィンガ)	±0.01mm	—	94mm/s(片側フィンガ)		

(注1)詳細は、総合カタログの巻末にある「グリップ選定方法」をご確認ください。(注2)グリップを装着したスカルロボットのグリップの可搬質量です。

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様 中型グリップ付 (GM)
エンコーダ種類	バッテリレスアブソエンコーダ ※		
ユーザ配線	AWG26×8		
ユーザ配管	外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ2本 最高使用圧力0.8MPa		
標準サイクルタイム※4(sec)	0.79		0.79 (グリップ無負荷)
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	0.28	—
許容モーメント(N・m)	0.7		Ma,Mb,Mc : 0.7
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.001 最大 0.01	定格 0.001 最大 0.003	最大 0.001
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃、湿度20～85%RH(結露なきこと)		
本体質量(kg)	7.5	8	8

※グリップは、インクリメンタル仕様

装着グリップ種類

IXP-3N2508GM	上下軸先端に中型グリップ RCP4-GRSML装着
--------------	---------------------------

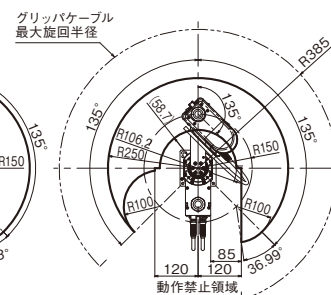
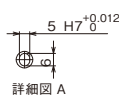
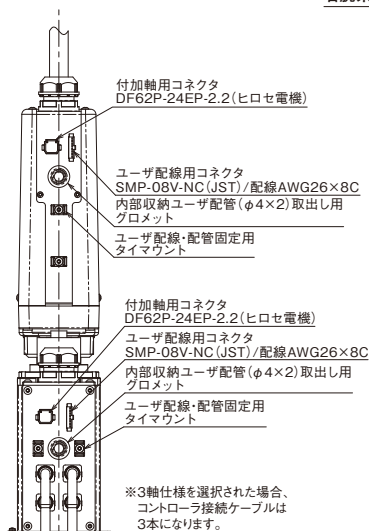
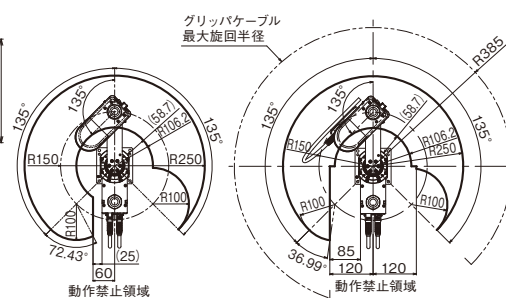
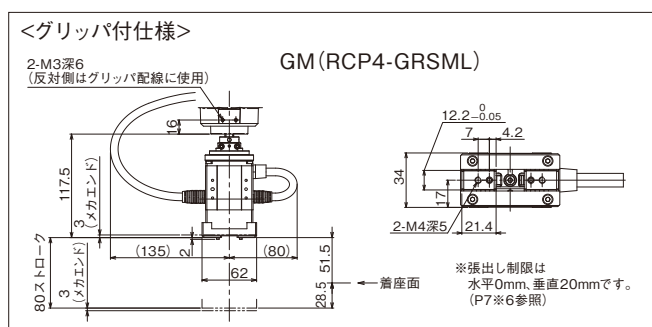
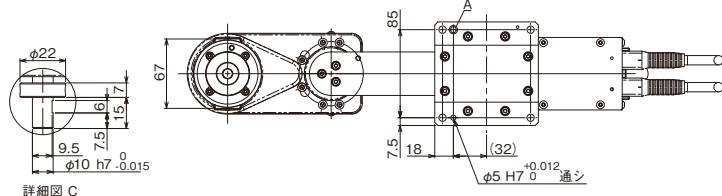
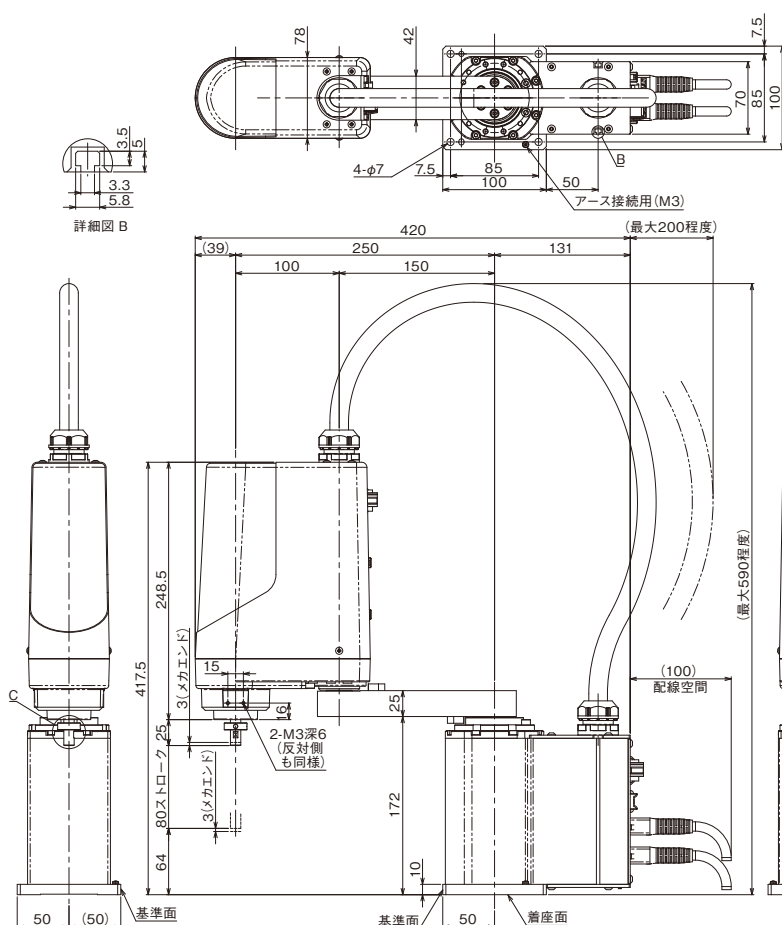
価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N2508	—
3軸仕様グリップ付	IXP-3N2508GM	—
4軸仕様	IXP-4N2508	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり※>

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
	X06(6m)～X10(10m)	—
長さ指定	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
ロボット ケーブル	R01(1m)～R03(3m)	—
	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

※3軸仕様は3本、グリップ付仕様と4軸仕様は4本必要です。



IXP- 3N3515 / 4N3515
3N3510

アーム長 350 mm	上下軸 100 mm	上下軸 150 mm
-------------------	------------------	------------------

■型式項目 IXP — **N 35** — **WA** — **P3**

シリーズ	軸数	アーム長	上下軸ストローク	グリップ	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ
3:3軸	35:350mm	15 : 150mm	グリップなし	WA: バッテリーレス	N: 無し	X□□: 長さ指定	P3: MSEL
4:4軸		15GM : 150mm	中型グリップ装着	アブソ仕様	P: 1m	R□□: ロボットケーブル	
		10GL : 100mm	大型グリップ装着		S: 3m	下記ケーブル長	
		※グリップ種類は「装着グリップ種類」参照				M: 5m	価格表参照

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※6はP7をご参照ください。
 ・上下軸のブレーキは付いていません。
 独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
 許容押付け力は60N以下となります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
 ご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し 位置決め 精度※1	PTP動作時最大動作速度※2			可搬質量 (kg) ※3	
					グリップなし	中型グリップ付 (GM)	大型グリップ付 (GL)	定格	最大
1軸	第1アーム	160	±127度	±0.03mm	2726mm/s (合成速度)	2726mm/s (合成速度)	1908mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度						
3軸	上下軸	—	150mm (注1)	±0.02mm	270mm/s	270mm/s	189mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s	—	—	—	0.5 (注3)
	中型グリップ GM (注2)	—	14mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	94mm/s (片側フィンガ)	—		
	大型グリップ GL (注2)	—	22mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	—	125mm/s (片側フィンガ)		

(注1) 大型グリップ付は、上下軸の動作範囲が100mmになります。(注2) 詳細は、総合カタログの巻末にある「グリップ選定方法」をご確認ください。

(注3) グリップを装着したスカラロボットのグリップの可搬質量です。

アクチュエータ仕様

		3軸仕様		4軸仕様		3軸仕様	
		グリップなし				中型グリップ (GM)	大型グリップ (GL)
エンコーダ種類		バッテリーレスアブソエンコーダ ※					
ユーザ配線		AWG24×6、AWG26×5P (シールド付) ※ユーザケーブルを別途ご用意しております。 詳細は取扱説明書をご確認ください。			グリップの配線で使用するため、 ユーザ配線は使用できません。		
ユーザ配管		外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)					
標準サイクルタイム ※4(sec)	スカラ	0.69		0.69		1.08	
	グリップ (フルストローク)	—		0.51		0.56	
許容トルク(4軸目)(N・m)		—		1.4		—	
許容モーメント(N・m)		2.9			Ma: 1.9 Mb: 2.7 Mc: 2.9		Ma: 2.9 Mb: 2.9 Mc: 2.9
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)		定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003	最大: 0.002		最大: 0.009	
使用周囲温度・湿度		温度0〜40℃ 湿度20〜85%RH(結露無きこと)					
本体質量(kg)		12		13		12.5 13	

※グリップは、インクリメンタル仕様

装着グリップ種類

IXP-3N3515GM	上下軸先端に中型グリップ RCP4-GRSML装着
IXP-3N3510GL	上下軸先端に大型グリップ RCP4-GRSL装着

価格表 (標準価格)

グリップ	スカラ3軸仕様	標準価格
なし	IXP-3N3515	—
中型グリップ	IXP-3N3515GM	—
大型グリップ	IXP-3N3510GL	—

グリップ	スカラ4軸仕様	標準価格
なし	IXP-4N3515	—

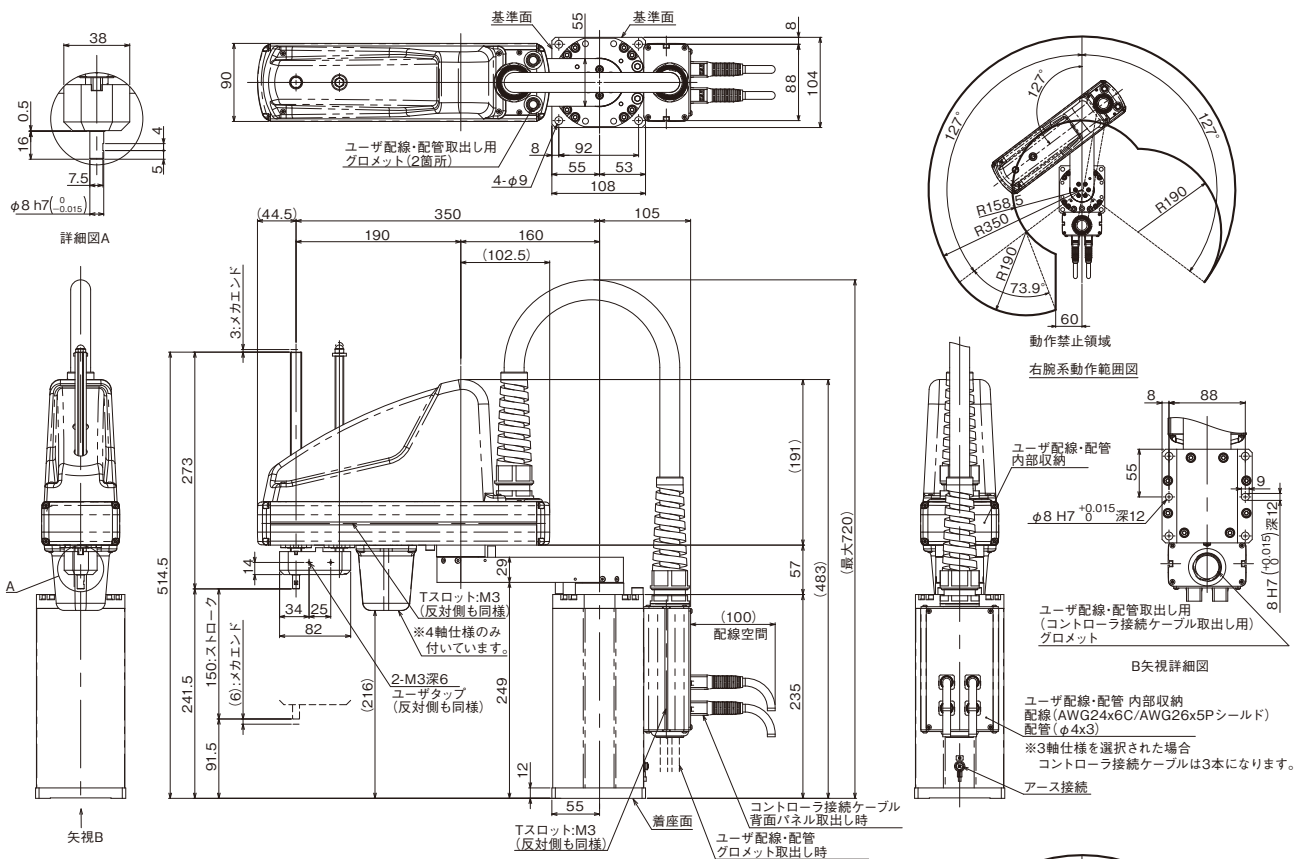
ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり※>

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m)～X10 (10m)	—
	X11 (11m)～X15 (15m)	—
	X16 (16m)～X20 (20m)	—
ロボット ケーブル	R01 (1m)～R03 (3m)	—
	R04 (4m)～R05 (5m)	—
	R06 (6m)～R10 (10m)	—
	R11 (11m)～R15 (15m)	—
	R16 (16m)～R20 (20m)	—

※3軸仕様は3本、グリップ付仕様と4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp



IXP- 3N4515
3N4510 / 4N4515

アーム長
450
mm

上下軸
100
mm

上下軸
150
mm

■型式項目

IXP

N 45

WA

P3

シリーズ

軸数

アーム長

上下軸ストローク

グリップ

エンコーダ種類

ケーブル長

適応コントローラ

3:3軸

45:450mm

15 :150mm

グリップなし

WA:バッテリーレス

N:無し

X□□:長さ指定

P3:MSEL

4:4軸

15GM :150mm

10GL :100mm

中型グリップ装着

アプソ仕様

P:1m

R□□:ロボットケーブル

価格表参照

※コントローラは付属しません。

※グリップの種類は「装着グリップの種類」参照



※写真は4軸仕様です。

POINT
選定上の
注意

※1～※6はP7をご参照ください。
・上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
・上下軸での押付け制御はできません。
・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
許容押付力は60N以下となります。
・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
ご参照ください。

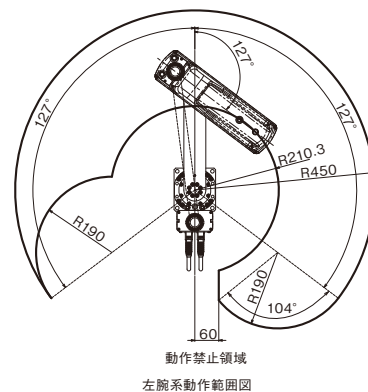
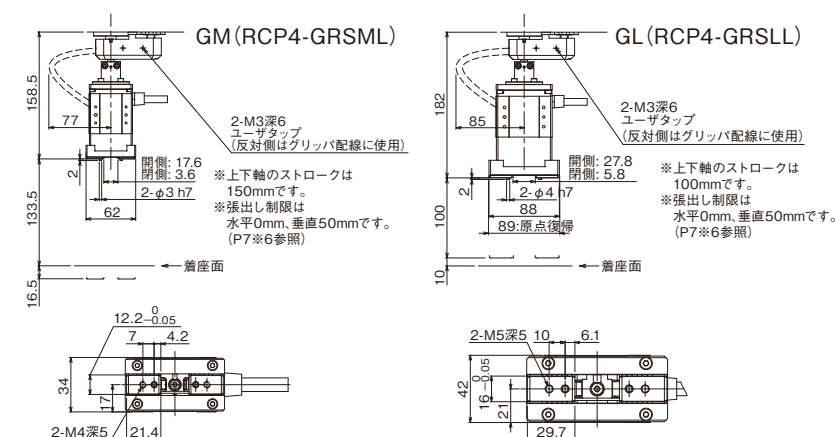
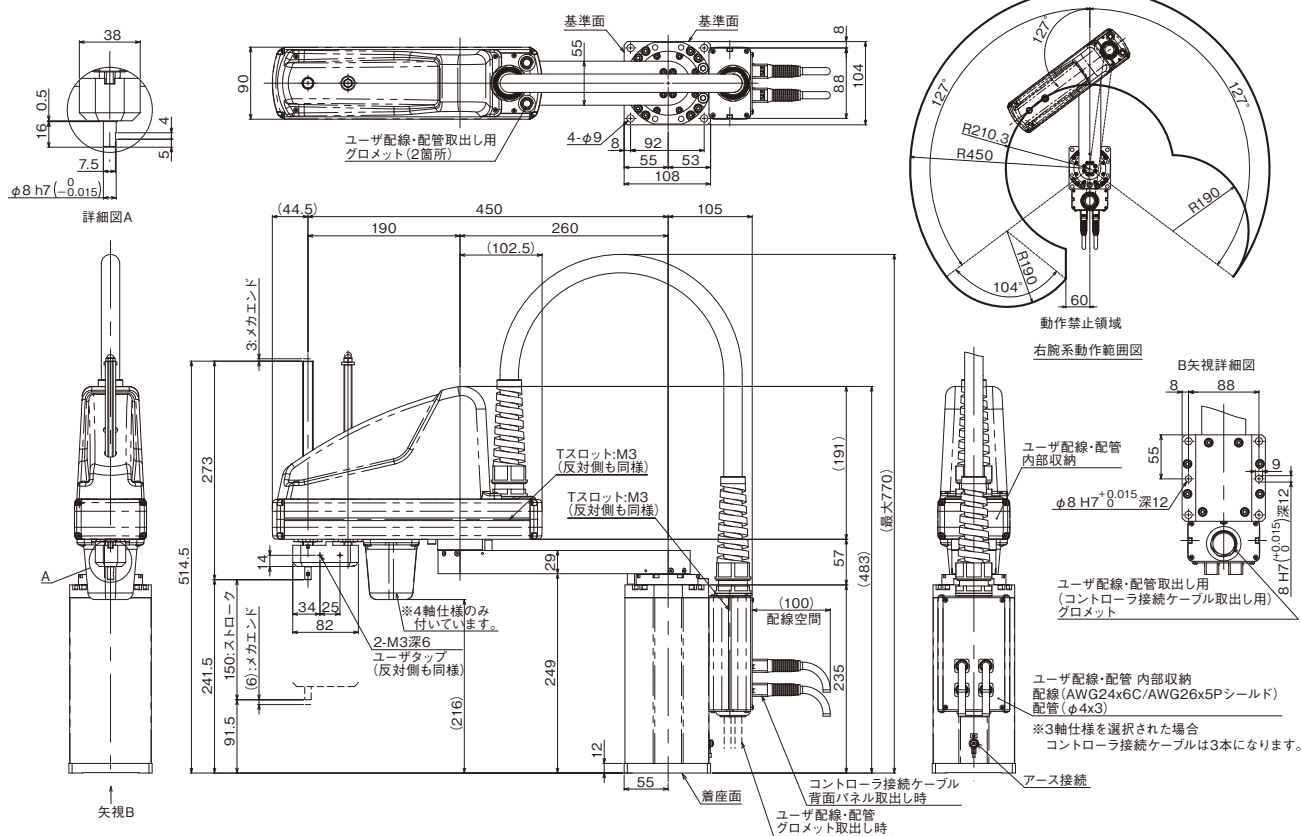
アクチュエータスペック									
軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し 位置決め 精度※1	PTP動作時最大動作速度※2			可搬質量 (kg) ※3	
					グリップなし	中型グリップ付 (GM)	大型グリップ付 (GL)	定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.03mm	2438mm/s (合成速度)	2438mm/s (合成速度)	2060mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度		270mm/s	270mm/s	189mm/s		
3軸	上下軸	—	150mm (注1)		1000度/s	—	—		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	—	—	—	—	—
	中型グリップ GM (注2)	—	14mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	94mm/s (片側フィンガ)	—	—	0.5 (注3)
	大型グリップ GL (注2)	—	22mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	—	125mm/s (片側フィンガ)	—	1.5 (注3)

(注1) 大型グリップ付は、上下軸の動作範囲が100mmになります。(注2) 詳細は、総合カタログの巻末にある「グリップ選定方法」をご確認ください。
(注3) グリップを装着したスカラロボットのグリップの可搬質量です。

アクチュエータ仕様					価格表 (標準価格)		
		3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様		標準価格	
		グリップなし		中型グリップ (GM)	大型グリップ (GL)		
エンコーダ種類		バッテリーレスアプソエンコーダ ※					
ユーザ配線		AWG24×6,AWG26×5P (シールド付) ※ユーザケーブルを別途ご用意しております。 詳細は取扱説明書をご確認ください。		グリップの配線で使用するため、ユーザ配線は使用できません。			
ユーザ配管		外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)					
標準サイクルタイム ※4 (sec)	スカラ	0.67		0.67		0.95	
	グリップ (フルストローク)	—		0.51		0.56	
許容トルク (4軸目) (N・m)		—	1.4	—			
許容モーメント (N・m)		2.9		Ma: 1.9 Mb: 2.7 Mc: 2.9	Ma: 2.9 Mb: 2.9 Mc: 2.9		
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)		定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003	最大 0.002	最大 0.009		
使用周囲温度・湿度		温度0～40℃ 湿度20～85%RH (結露無きこと)					
本体質量 (kg)		13	14	13.5	14		
※グリップは、インクリメンタル仕様							
装着グリップ種類							
IXP-3N4515GM		上下軸先端に中型グリップ RCP4-GRSML装着					
IXP-3N4510GL		上下軸先端に大型グリップ RCP4-GRSL装着					

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり※>		
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m)～X10 (10m)	—
	X11 (11m)～X15 (15m)	—
	X16 (16m)～X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m)～R03 (3m)	—
	R04 (4m)～R05 (5m)	—
	R06 (6m)～R10 (10m)	—
	R11 (11m)～R15 (15m)	—
	R16 (16m)～R20 (20m)	—

※3軸仕様は3本、グリップ付仕様と4軸仕様は4本必要です。



IXP- 3N5520 / 3N5515 / 4N5520

アーム長
550 mm

上下軸
200 mm

上下軸
150 mm

■型式項目		IXP		N 55		WA		P3	
シリーズ	軸数	アーム長	上下軸ストローク	グリップ	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション	
	3:3軸 4:4軸	55:550mm	20 :200mm 15GL :150mm 15GW :150mm	グリップなし 大型グリップ装着 超大型グリップ装着 ※グリップ種類は「装着グリップ種類」参照	WA:バッテリーレス アブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL 下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※6はP7をご参照ください。

- ・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にパネなどのパツファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め 精度※1	PTP動作時最大動作速度※2			可搬質量 (kg)※3	
					グリップなし	大型グリップ付 (GL)	超大型グリップ付 (GW)	定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.04mm	2943mm/s (合成速度)	2943mm/s (合成速度)	2943mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度		240mm/s	240mm/s	240mm/s		
3軸	上下軸	—	200mm (注1)	±0.02mm	700度/s	—	—		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	—	—	—	—	—
	大型グリップ GL (注2)	—	22mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	125mm/s (片側フィンガ)	—	—	1.5 (注3)
	超大型グリップ GW (注2)	—	30mm (両側フィンガ)	±0.01mm	—	—	157mm/s (片側フィンガ)	—	2.5 (注3)

(注1)大型・超大型グリップ付は、上下軸の動作範囲が150mmになります。(注2)詳細は、総合カタログの巻末にある「グリップ選定方法」をご確認ください。

(注3)グリップを装着したスカルロボットのグリップの可搬質量です。

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様	3軸仕様	
	グリップなし		大型グリップ (GL)	超大型グリップ (GW)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ ※			
ユーザ配線	AWG24×6、AWG26×5P(シールド付) ※ユーザケーブルを別途ご用意しております。詳細は取扱説明書をご確認ください。		グリップの配線で使用するため、ユーザ配線は使用できません。	
ユーザ配管	外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ3本 最高使用圧力0.8MPa			
標準サイクルタイム※4(sec)	0.73		0.73(グリップ含め2kg搬送時)	
許容トルク(4軸目) (N・m)	—	3.06	—	
許容モーメント (N・m)	9.4		Ma : 3.8 Mb : 5.5 Mc : 9.4	Ma : 9.4 Mb : 9.4 Mc : 9.4
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01	最大 0.026	最大 0.024
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)			
本体質量(kg)	20	21	21.3	21.9

※グリップは、インクリメンタル仕様

装着グリップ種類

IXP-3N5515GL	上下軸先端に大型グリップ RCP4-GRSLL装着
IXP-3N5515GW	上下軸先端に超大型グリップ RCP4-GRSWL装着

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N5520	—
3軸仕様 大型グリップ付	IXP-3N5515GL	—
3軸仕様 超大型グリップ付	IXP-3N5515GW	—
4軸仕様	IXP-4N5520	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり※>

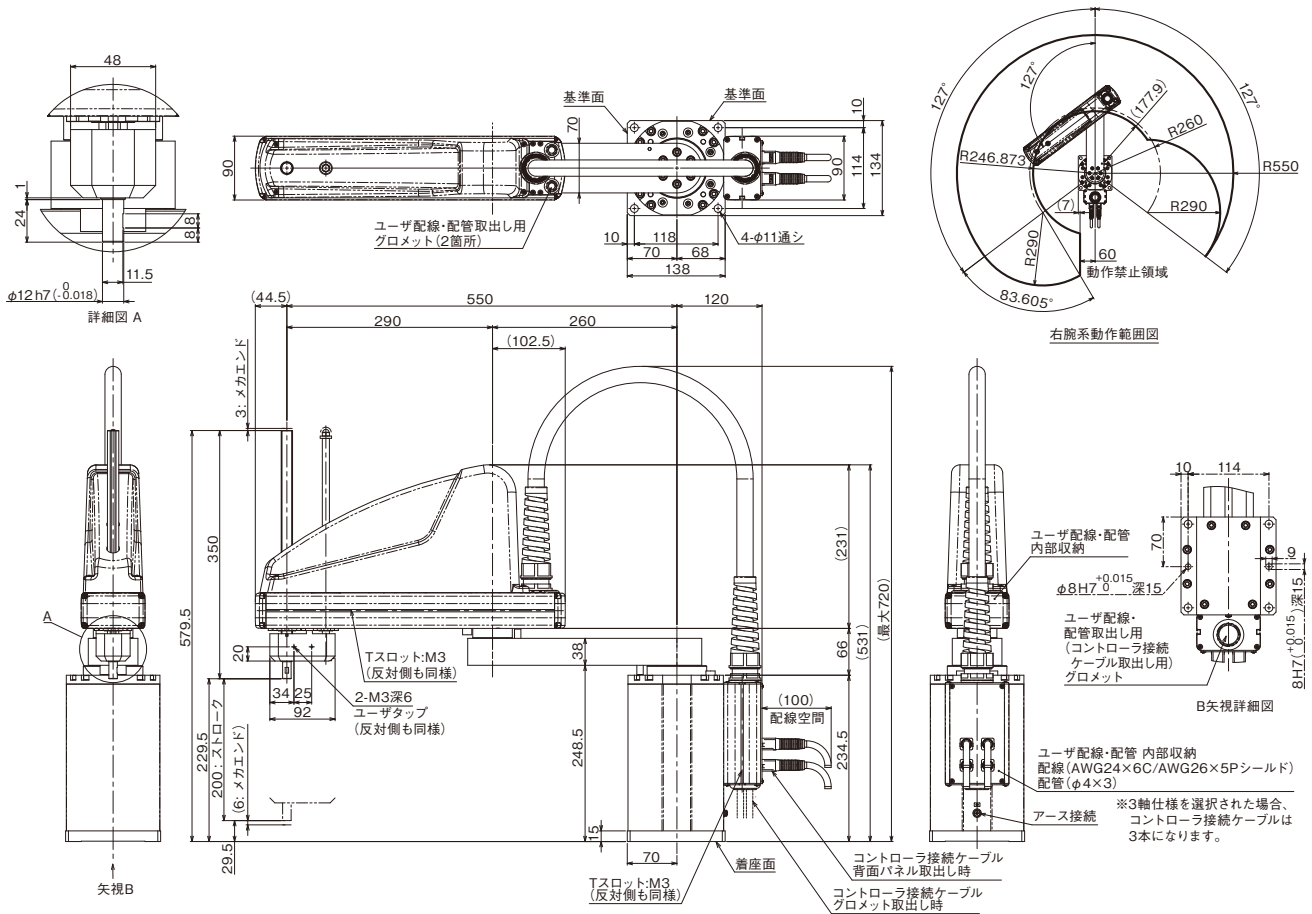
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
	R01(1m)～R03(3m)	—
ロボット ケーブル	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

※3軸仕様は3本、グリップ付仕様と4軸仕様は4本必要です。

寸法図

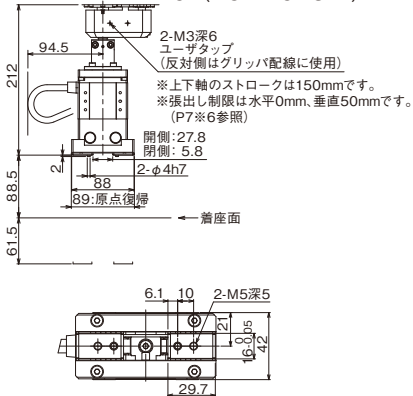
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD
3次元
CAD

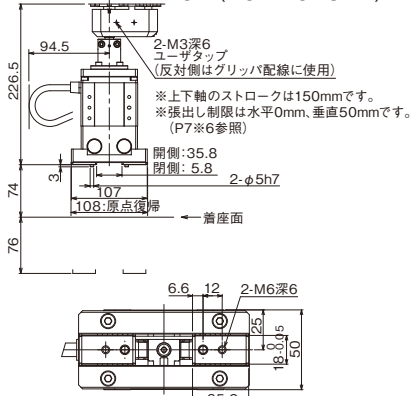


<グリッパ付仕様>

GL (RCP4-GRSLL)



GW (RCP4-GRSWL)



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37

DeviceNet
CC-Link
EtherNet/IP
EtherCAT

IXP- 3N6520 / 3N6515 / 4N6520

アーム長
650
mm

上下軸
200
mm

上下軸
150
mm

■型式項目

IXP — **N 65** — **WA** — **P3** —

シリーズ — 軸数 — アーム長 — 上下軸ストローク — グリッパ — エンコーダ種類 — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

3:3軸 65:650mm 20 :200mm グリッパなし WA:バッテリーレス N:無し X□□:長さ指定 P3:MSEL 下記オプション

4:4軸 15GL :150mm 大型グリッパ装着 アブソ仕様 P:1m R□□:ロボットケーブル 価格表参照

15GW :150mm 超大型グリッパ装着 M:5m 価格表参照

※グリッパ種類は「装着グリッパ種類」参照

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※6はP7をご参照ください。

- ・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にパネなどのパツファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め 精度※1	PTP動作時最大動作速度※2			可搬質量 (kg)※3	
					グリッパなし	大型グリッパ付 (GL)	超大型グリッパ付 (GW)	定格	最大
1軸	第1アーム	360	±127度	±0.04mm	2916mm/s (合成速度)	2916mm/s (合成速度)	2916mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度						
3軸	上下軸	—	200mm (注1)						
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s	—	—		
	大型グリッパ GL (注2)	—	22mm(両側フィンガ)	±0.01mm	—	125mm/s (片側フィンガ)	—	—	1.5(注3)
	超大型グリッパ GW (注2)	—	30mm(両側フィンガ)	±0.01mm	—	—	157mm/s (片側フィンガ)	—	2.5(注3)

(注1)大型・超大型グリッパ付は、上下軸の動作範囲が150mmになります。(注2)詳細は、総合カタログの巻末にある「グリッパ選定方法」をご確認ください。

(注3)グリッパを装着したスカルロボットのグリッパの可搬質量です。

アクチュエータ仕様

	3軸仕様		3軸仕様	
	グリッパなし	4軸仕様	大型グリッパ (GL)	超大型グリッパ (GW)
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ ※			
ユーザ配線	AWG24×6、AWG26×5P(シールド付) ※ユーザケーブルを別途ご用意しております。詳細は取扱説明書をご確認ください。		グリッパの配線で使用するため、ユーザ配線は使用できません。	
ユーザ配管	外径φ4、内径φ2.5 エアチューブ3本 最高使用圧力0.8MPa			
標準サイクルタイム※4(sec)	0.81		0.81(グリッパ含め2kg搬送時)	
許容トルク(4軸目) (N・m)	—		—	
許容モーメント(N・m)	9.4		Ma : 3.8 Mb : 5.5 Mc : 9.4	Ma : 9.4 Mb : 9.4 Mc : 9.4
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01	最大 0.026	最大 0.024
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)			
本体質量(kg)	21	22	22.3	22.9

※グリッパは、インクリメンタル仕様

装着グリッパ種類

IXP-3N6515GL	上下軸先端に大型グリッパ RCP4-GRSLL装着
IXP-3N6515GW	上下軸先端に超大型グリッパ RCP4-GRSWL装着

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3N6520	—
3軸仕様 大型グリッパ付	IXP-3N6515GL	—
3軸仕様 超大型グリッパ付	IXP-3N6515GW	—
4軸仕様	IXP-4N6520	—

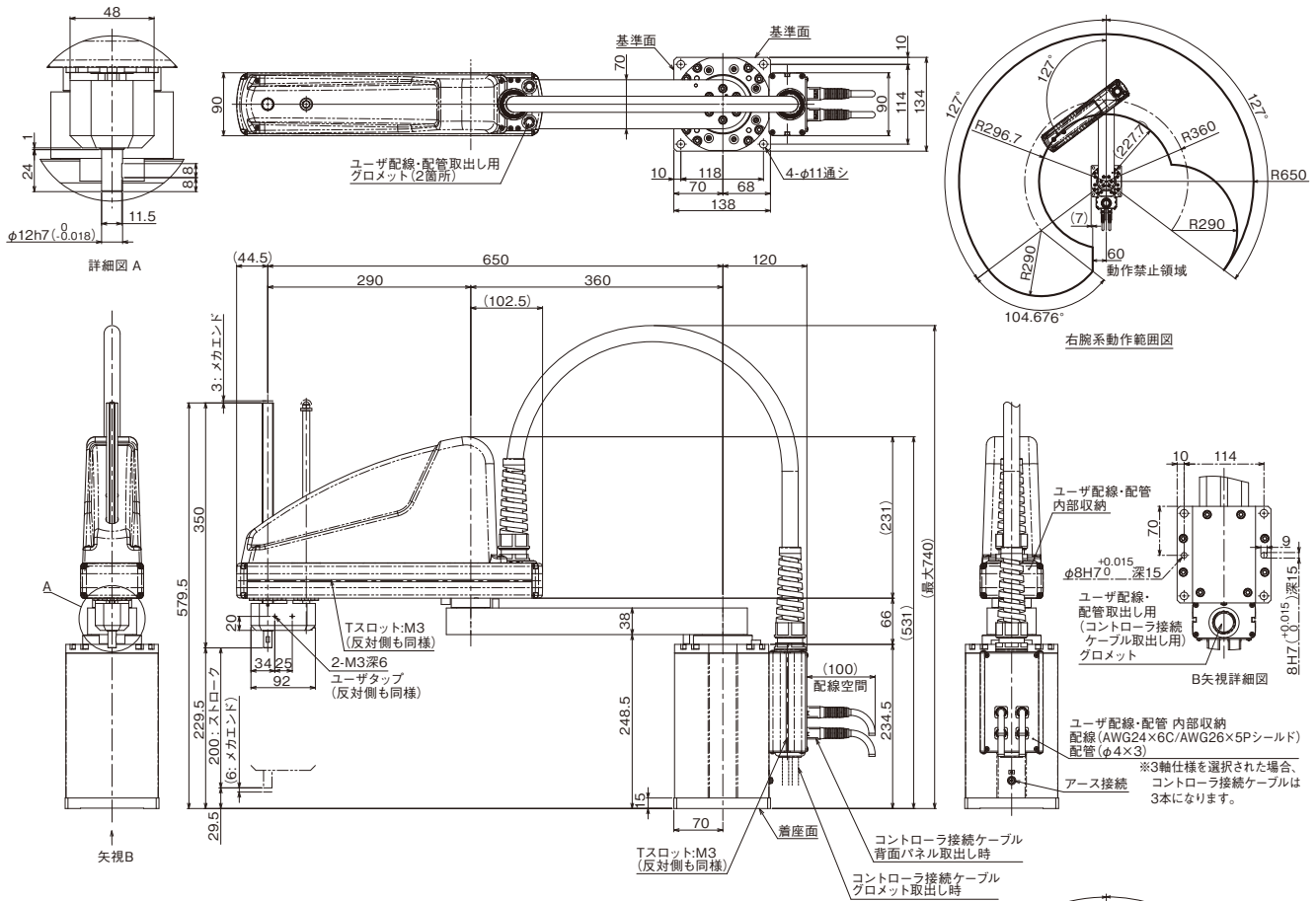
ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり※>

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
ロボット ケーブル	R01(1m)～R03(3m)	—
	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

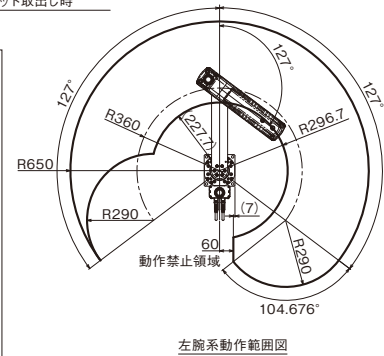
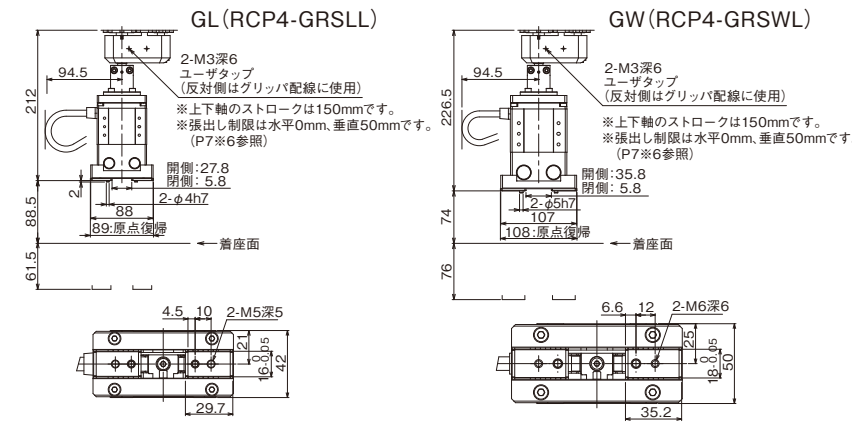
※3軸仕様は3本、グリッパ付仕様と4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp



<グリッパ付仕様>



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37



IXP- 3C3515 / 4C3515

クリーン
仕様アーム長
350
mm上下軸
150
mm

■型式項目	IXP		C	35	15	—	WA	—		—	P3	—	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類		ケーブル長		適応コントローラ		オプション		
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	35:350mm	15:150mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		P3:MSEL		下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。		
※コントローラは付属しません。													

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※7はP7をご参照ください。
 ・上下軸のブレーキは付いていません。
 独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
 許容押付力は60N以下となります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
 ご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg)※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	160	±127度	±0.03mm	2399mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.76	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	13	14
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3～-5kPa	
吸引量※7	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ P5	—
L字継手右側取出し	VLR	→ P5	—

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C3515	—
4軸仕様	IXP-4C3515	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり>※

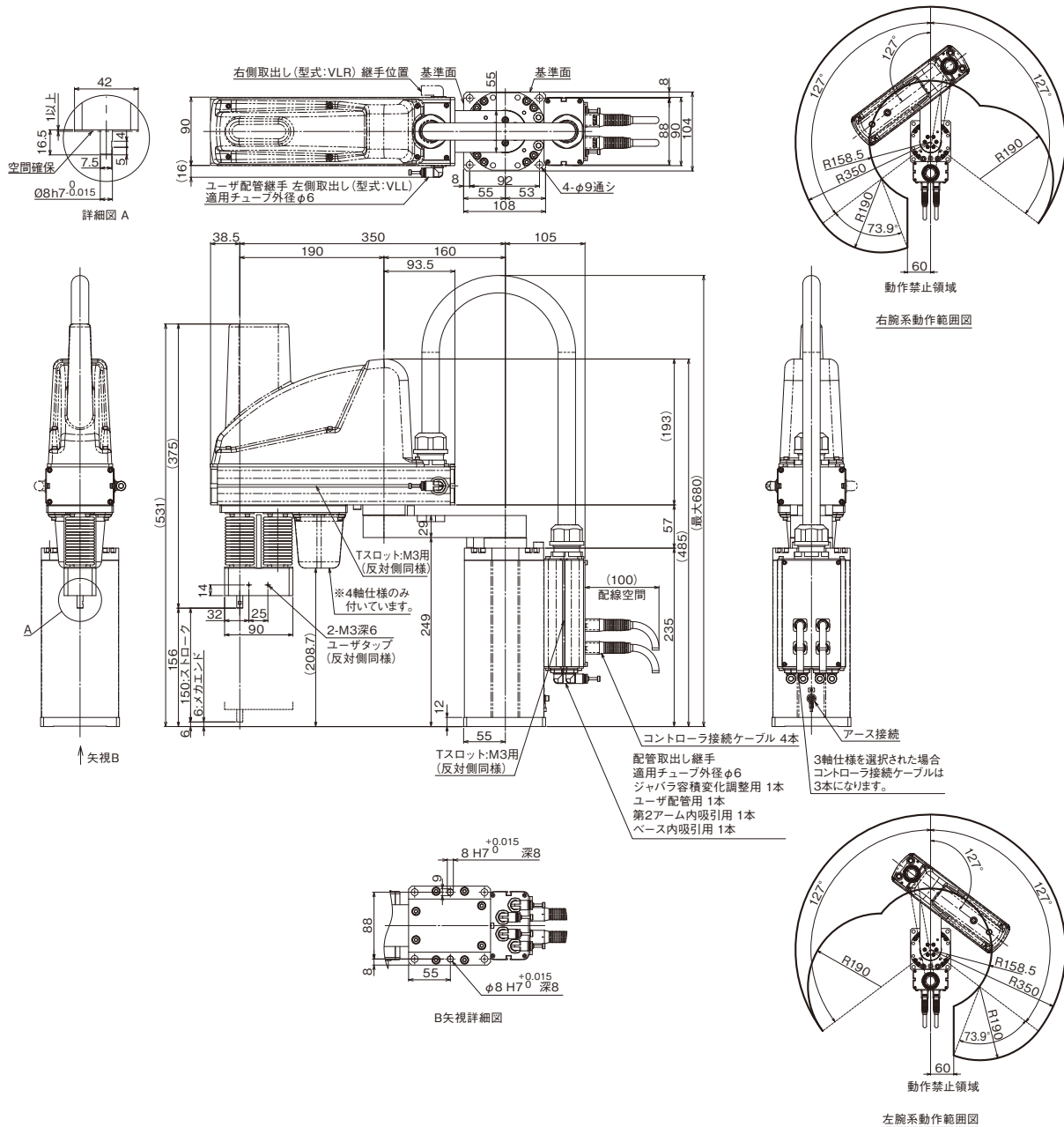
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
ロボット ケーブル	R01(1m)～R03(3m)	—
	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD
3次元
CAD



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37

DeviceNet
CC-Link
EtherNet/IP
EtherCAT

IXP- 3C4515 / 4C4515

クリーン
仕様アーム長
450
mm上下軸
150
mm

■型式項目	IXP		C	45	15	—	WA	—		—	P3	—	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類		ケーブル長		適応コントローラ		オプション		
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	45:450mm	15:150mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		P3:MSEL		下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。		
※コントローラは付属しません。													

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※7はP7をご参照ください。
 ・上下軸のブレーキは付いていません。
 独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の
 許容押付力は60N以下となります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8を
 ご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.03mm	2194mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.74	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	14	15
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3～-5kPa	
吸引量 ※7	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10(Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当(ISO 14644-1)	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	→ P5	—
L字継手右側取出し	VLR	→ P5	—

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C4515	—
4軸仕様	IXP-4C4515	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1軸あたり> ※

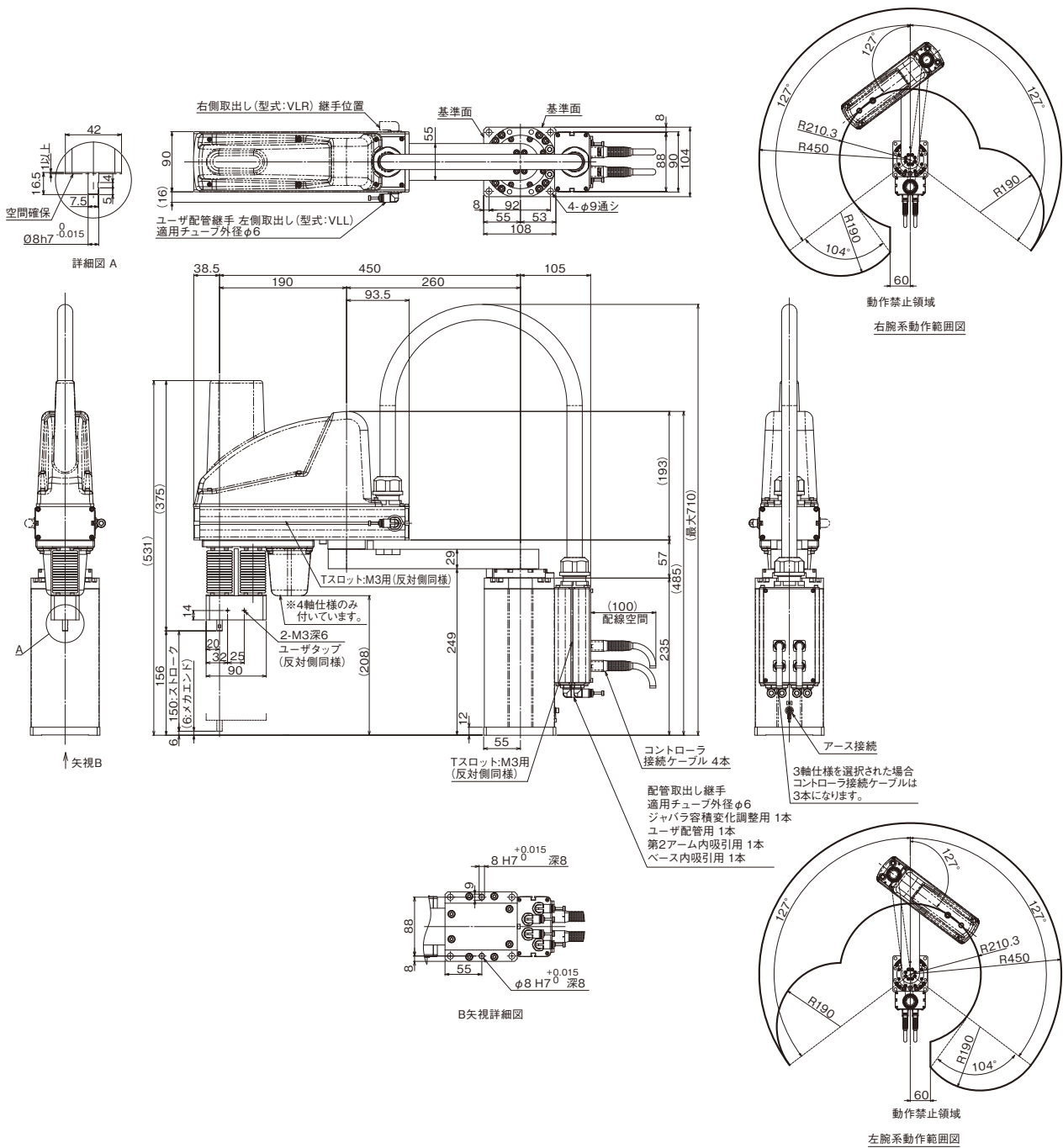
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—
ロボット ケーブル	R01(1m)～R03(3m)	—
	R04(4m)～R05(5m)	—
	R06(6m)～R10(10m)	—
	R11(11m)～R15(15m)	—
	R16(16m)～R20(20m)	—

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD
3次元
CAD



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37

DeviceNet
CC-Link
EtherNet/IP
EtherCAT

IXP- 3C5520 / 4C5520

クリーン
仕様アーム長
550
mm上下軸
200
mm

■型式項目	IXP		C	55	20	—	WA	—		—	P3	—	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類		ケーブル長		適応コントローラ		オプション		
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	55:550mm	20:200mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照		P3:MSEL		下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。		
※コントローラは付属しません。													

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

- POINT**
選定上の
注意
- ※1～※7はP7をご参照ください。
 - ・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
 - ・上下軸での押付け制御はできません。
 - ・ツールや押付け側にパネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
 - ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量 (kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.04mm	2501mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.79	
許容トルク(4軸目) (N・m)	—	3.06
許容モーメント (N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	21	23
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3～-5kPa	
吸引量 ※7	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ ※	B	総合カタログ参照	—
L字継手左側取出し	VLL	→ P5	—
L字継手右側取出し	VLR	→ P5	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C5520	—
4軸仕様	IXP-4C5520	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり※>

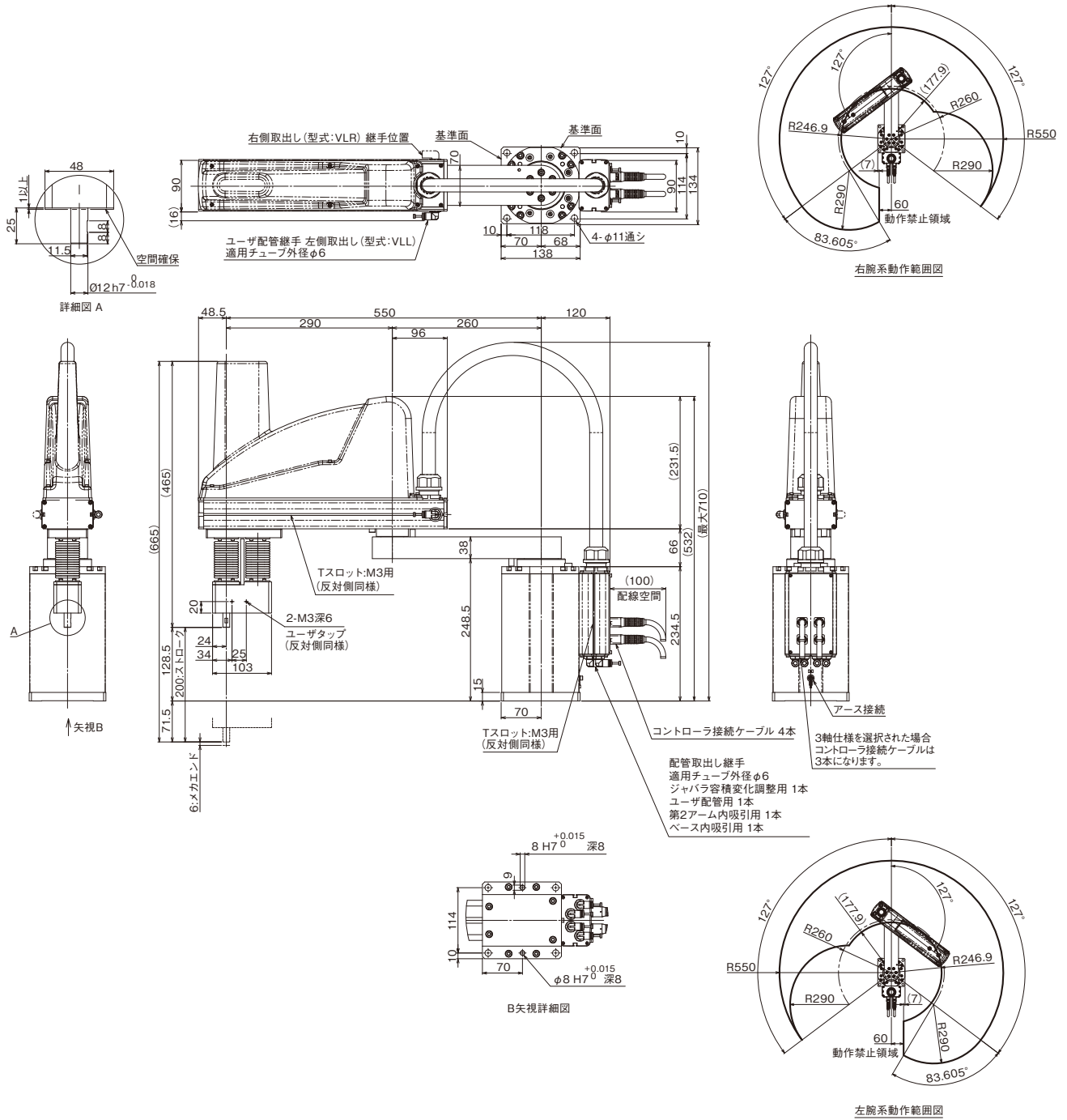
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m)～X10 (10m)	—
	X11 (11m)～X15 (15m)	—
	X16 (16m)～X20 (20m)	—
ロボット ケーブル	R01 (1m)～R03 (3m)	—
	R04 (4m)～R05 (5m)	—
	R06 (6m)～R10 (10m)	—
	R11 (11m)～R15 (15m)	—
	R16 (16m)～R20 (20m)	—

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD
3次元
CAD



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37

IXP- 3C6520 / 4C6520

クリーン
仕様アーム長
650
mm上下軸
200
mm

■型式項目	IXP	C	65	20	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	C:クリーン仕様	65:650mm	20:200mm	WA:バッテリーレス アブソ仕様	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照 ※L字継手取出し方向は VLL/VLRのどちらかを 必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT 選定上の 注意	※1～※7はP7をご参照ください。
	・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
	・上下軸での押付け制御はできません。
	・ツールや押付け側にパネなどのパツファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
	・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量 (kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	360	±127度	±0.04mm	2314mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
ユーザ配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 1本	
標準サイクルタイム※4 (sec)	0.93	
許容トルク(4軸目) (N・m)	—	3.06
許容モーメント (N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5 (kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH (結露無きこと)	
本体質量 (kg)	24	25
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6 3本	
吸引圧力	-3～-5kPa	
吸引量 ※7	12Nℓ/min	
クリーン度	クラス10 (Fed. Std. 209D)	
	クラス3.5相当 (ISO 14644-1)	

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C6520	—
4軸仕様	IXP-4C6520	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <1軸あたり> ※

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m)～X10 (10m)	—
	X11 (11m)～X15 (15m)	—
	X16 (16m)～X20 (20m)	—
ロボット ケーブル	R01 (1m)～R03 (3m)	—
	R04 (4m)～R05 (5m)	—
	R06 (6m)～R10 (10m)	—
	R11 (11m)～R15 (15m)	—
	R16 (16m)～R20 (20m)	—

※3軸仕様は3本、4軸仕様は4本必要です。

オプション価格表 (標準価格)

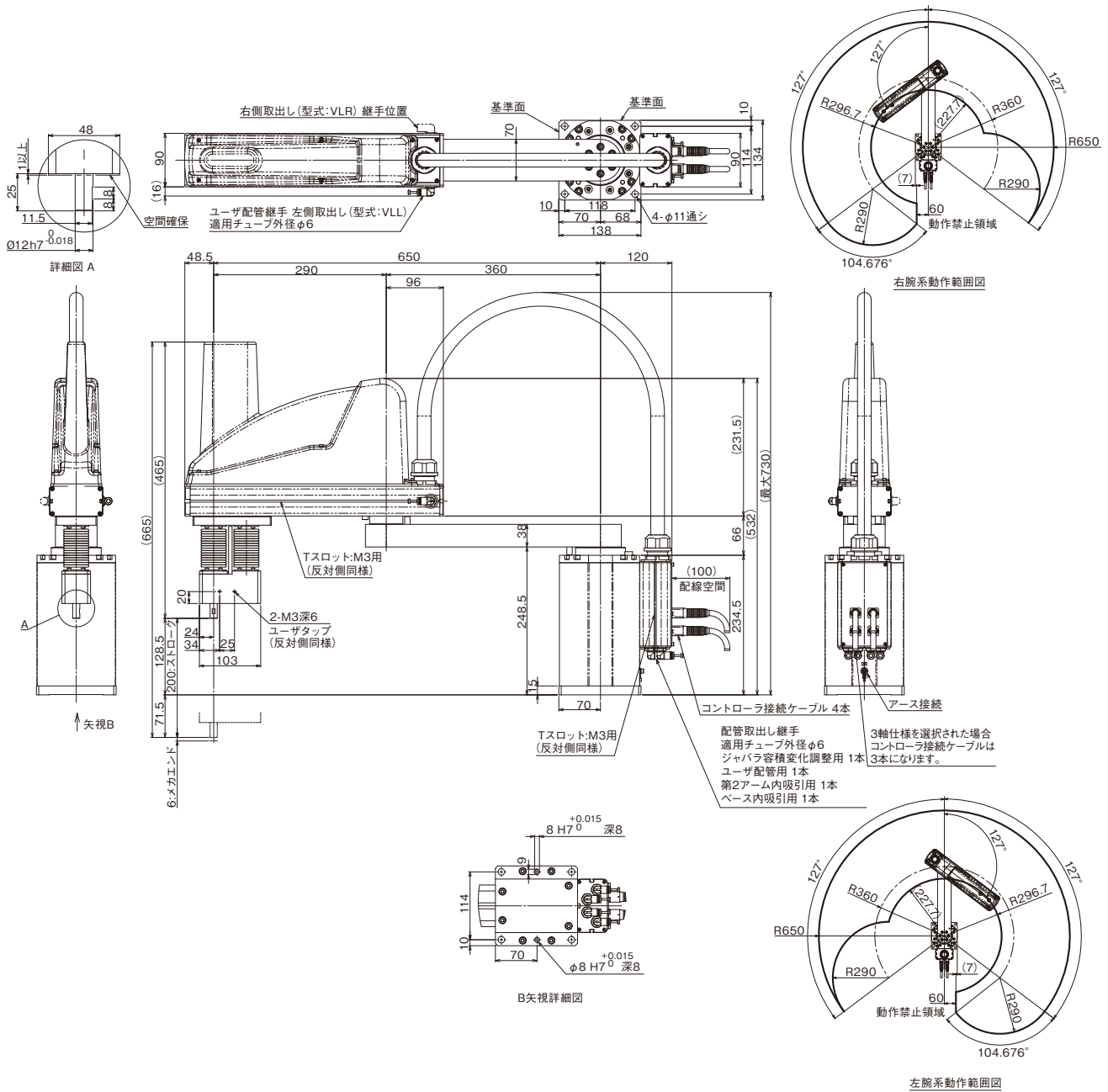
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ ※	B	総合カタログ参照	—
L字継手左側取出し	VLL	→ P5	—
L字継手右側取出し	VLR	→ P5	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD
3次元
CAD



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37

DeviceNet
CC-Link
EtherNet/IP
EtherCAT

IXP- 3W3515 / 4W3515

防塵・
防滴
仕様アーム長
350
mm上下軸
150
mm

■型式項目 **IXP** — **W** **35** **15** — **WA** — **P3**

シリーズ — 軸数 タイプ アーム長 上下軸ストローク — エンコーダ種類 — ケーブル長 — 適応コントローラ

3:3軸 W:防塵・防滴仕様 35:350mm 15:150mm WA:バッテリーレス アブソ仕様 3L:3m 下記ケーブル長 価格表参照 P3:MSEL

4:4軸

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※8はP7をご参照ください。

- ・上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にバネなどのバフアを設けた場合の許容押付力は60N以下となります。
- ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	160	±127度	±0.03mm	2399mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.76	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	17	18
保護等級	IP65	
ページ用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6	
エアページ圧力 ※8	1kPa(清浄な乾燥エア)	
ページ流量	12Nℓ/min	

価格表(標準価格)

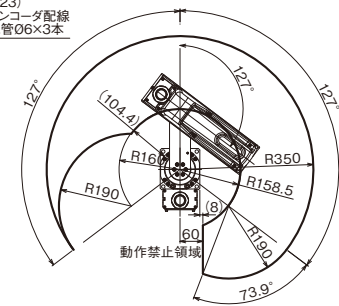
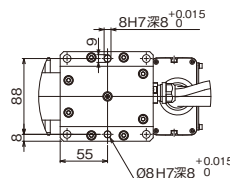
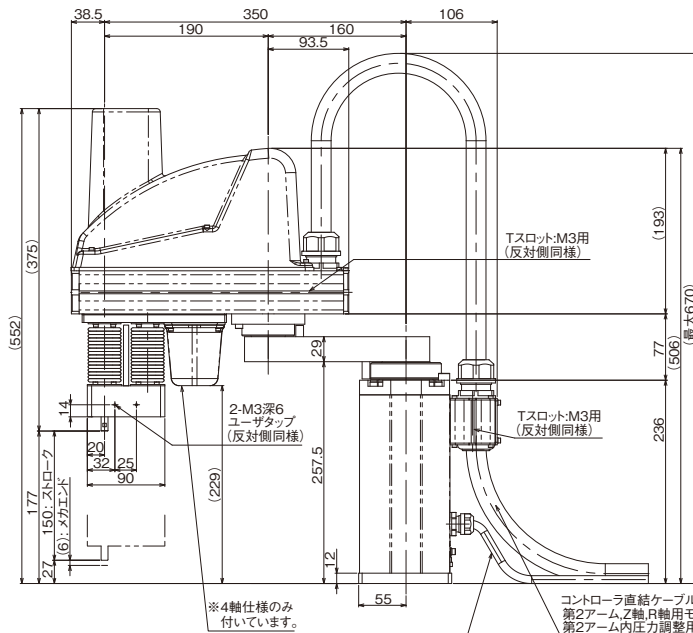
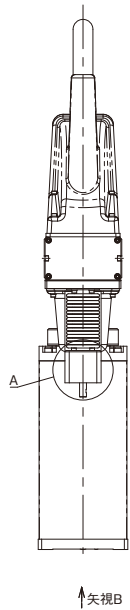
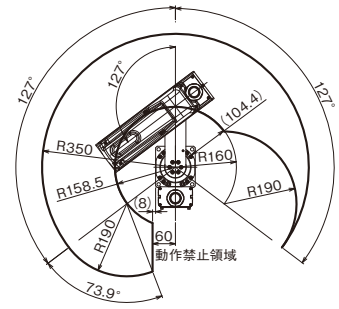
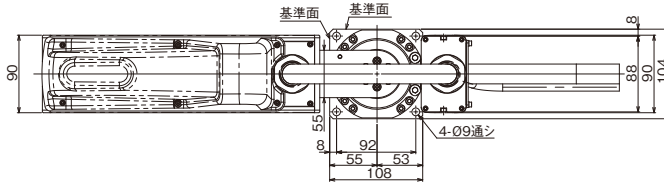
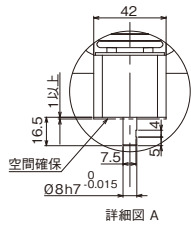
仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W3515	—
4軸仕様	IXP-4W3515	—

ケーブル長価格表(標準価格) <1台あたり>

ケーブル記号	標準価格
3L(3m)	—
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。
www.iai-robot.co.jp



適応コントローラ

IXPシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100V~230V	—	—	●	30000	—	→P37



IXP- 3W4515 / 4W4515

防塵・
防滴
仕様アーム長
450
mm上下軸
150
mm

■型式項目 **IXP** — **W** **45** **15** — **WA** — **P3**

シリーズ — 軸数 タイプ アーム長 上下軸ストローク — エンコーダ種類 — ケーブル長 — 適応コントローラ

3:3軸 W:防塵・防滴仕様 45:450mm 15:150mm WA:バッテリーレス アブソ仕様 3L:3m 下記ケーブル長 価格表参照 P3:MSEL

4:4軸

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※8はP7をご参照ください。

- ・上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- ・上下軸での押付け制御はできません。
- ・ツールや押付け側にバネなどのバツファを設けた場合の許容押付力は60N以下となります。
- ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg)※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.03mm	2194mm/s (合成速度)	1	3
2軸	第2アーム	190	±127度				
3軸	上下軸	—	150mm	±0.02mm	270mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	1000度/s		

アクチュエータ仕様

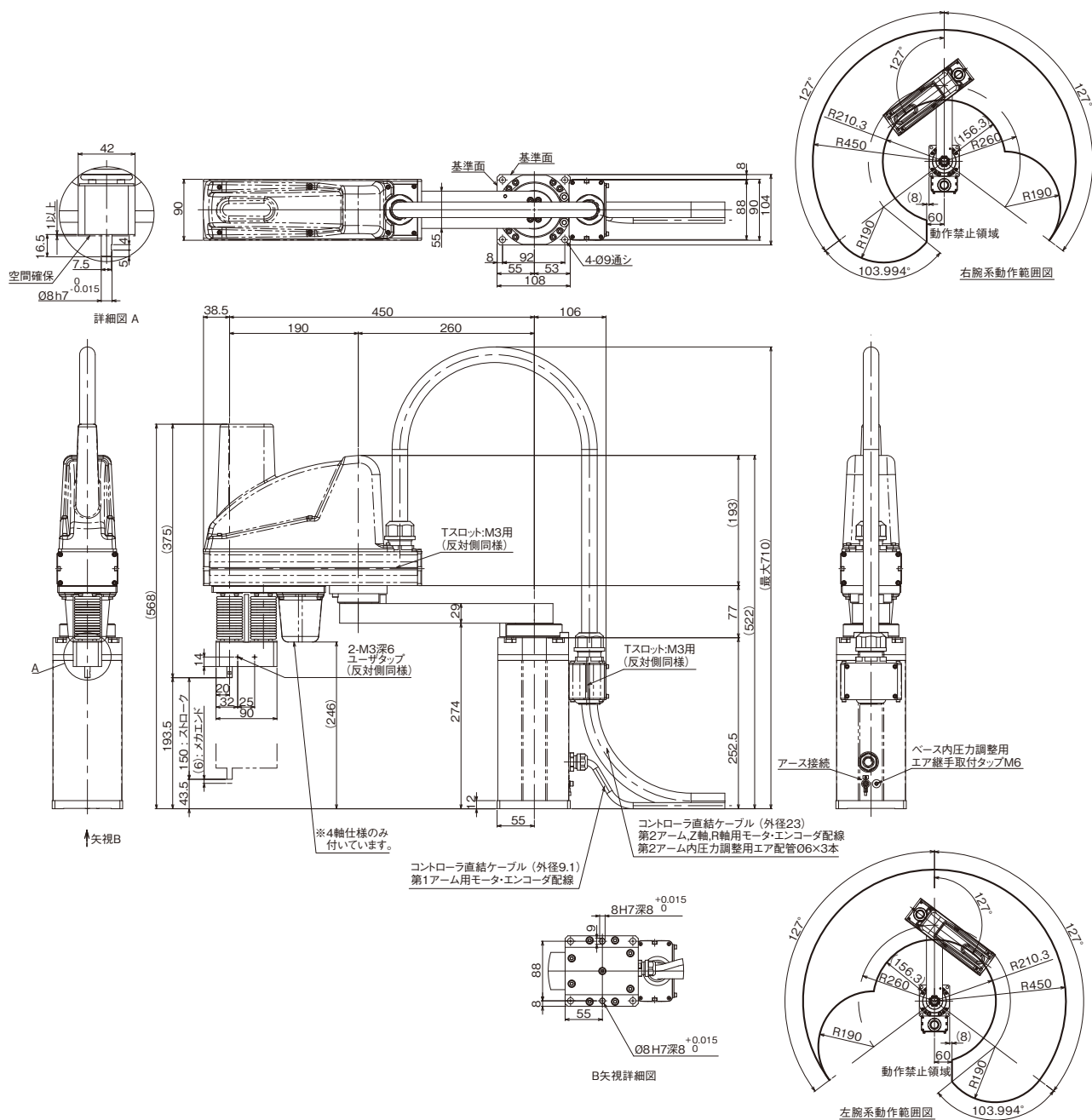
	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソエンコーダ	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.74	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	1.4
許容モーメント(N・m)	2.9	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.003 最大 0.01	定格 0.003 最大 0.003
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	18	19
保護等級	IP65	
ページ用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6	
エアページ圧力※8	1kPa(清浄な乾燥エア)	
ページ流量	12Nℓ/min	

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W4515	—
4軸仕様	IXP-4W4515	—

ケーブル長価格表(標準価格)<1台あたり>

ケーブル記号	標準価格
3L(3m)	—
5L(5m)	—



IXP- 3W5520 / 4W5520

防塵・
防滴
仕様アーム長
550
mm上下軸
200
mm

■型式項目	IXP	W	55	20	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	W:防塵・防滴仕様	55:550mm	20:200mm	WA:パッシブレス アブソ仕様	3L:3m 5L:5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。

POINT 選定上の 注意	※1～※8はP7をご参照ください。
	・搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
	・上下軸での押付け制御はできません。
	・ツールや押付け側にパネなどのパツファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
	・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	260	±127度	±0.04mm	2501mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	パッシブレスアブソエンコーダ	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.79	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	3.06
許容モーメント(N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	25	27
保護等級	IP65	
ページ用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6	
エアページ圧力 ※8	1kPa(清浄な乾燥エア)	
ページ流量	12Nℓ/min	

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W5520	—
4軸仕様	IXP-4W5520	—

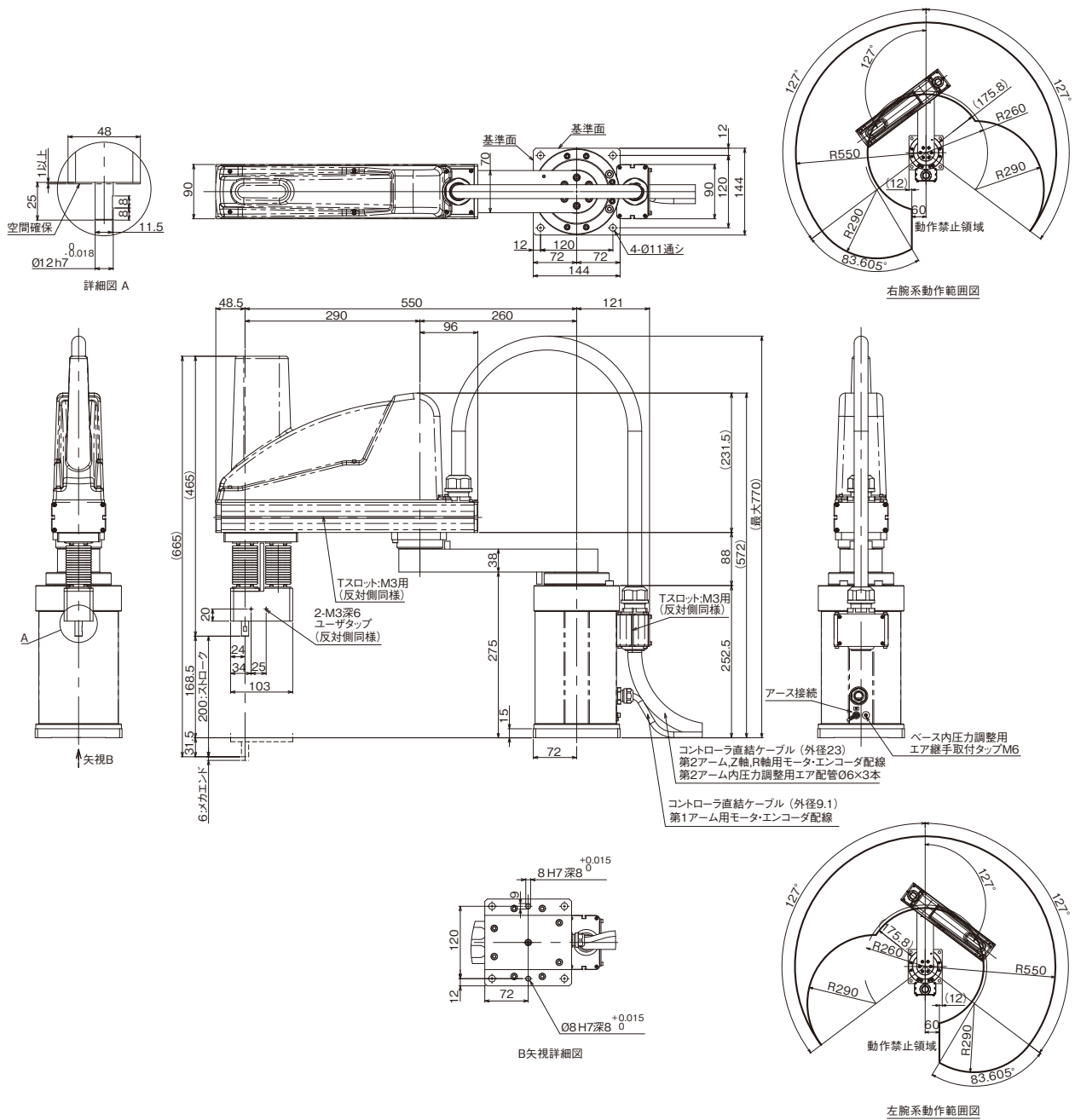
ケーブル長価格表(標準価格) <1台あたり>

ケーブル記号	標準価格
3L(3m)	—
5L(5m)	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—

※搬送物が4kg以上の場合は、必ず選択してください。



IXP- 3W6520 / 4W6520

防塵・
防滴
仕様アーム長
650
mm上下軸
200
mm

■型式項目	IXP	W	65	20	WA		P3	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダ種類	ケーブル長	適応コントローラ	オプション
	3:3軸 4:4軸	W:防塵・防滴仕様	65:650mm	20:200mm	WA:パツテリレス アプソ仕様	3L:3m 5L:5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3:MSEL	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。



※写真は4軸仕様です。



※1～※8はP7をご参照ください。
 ・搬送物が4kg以上の場合、必ずブレーキオプションを選択してください。
 ・上下軸での押付け制御はできません。
 ・ツールや押付け側にパネなどのパツファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
 ・動作範囲の注意事項はP7を、加減速度の設定の注意事項はP8をご参照ください。

アクチュエータスペック

軸構成		アーム長 (mm)	動作範囲	繰返し位置決め精度※1	PTP動作時最大動作速度 ※2	可搬質量(kg) ※3	
						定格	最大
1軸	第1アーム	360	±127度	±0.04mm	2314mm/s (合成速度)	2	6
2軸	第2アーム	290	±127度				
3軸	上下軸	—	200mm	±0.02mm	240mm/s		
4軸	回転軸	—	±360度	±0.02度	700度/s		

アクチュエータ仕様

	3軸仕様	4軸仕様
エンコーダ種類	パツテリレスアプソエンコーダ	
標準サイクルタイム※4(sec)	0.93	
許容トルク(4軸目)(N・m)	—	3.06
許容モーメント(N・m)	9.4	
先端軸許容慣性モーメント※5(kg・m)	定格 0.01 最大 0.03	定格 0.01 最大 0.01
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃ 湿度20～85%RH(結露無きこと)	
本体質量(kg)	27	29
保護等級	IP65	
ページ用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6	
エアページ圧力 ※8	1kPa(清浄な乾燥エア)	
ページ流量	12Nℓ/min	

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W6520	—
4軸仕様	IXP-4W6520	—

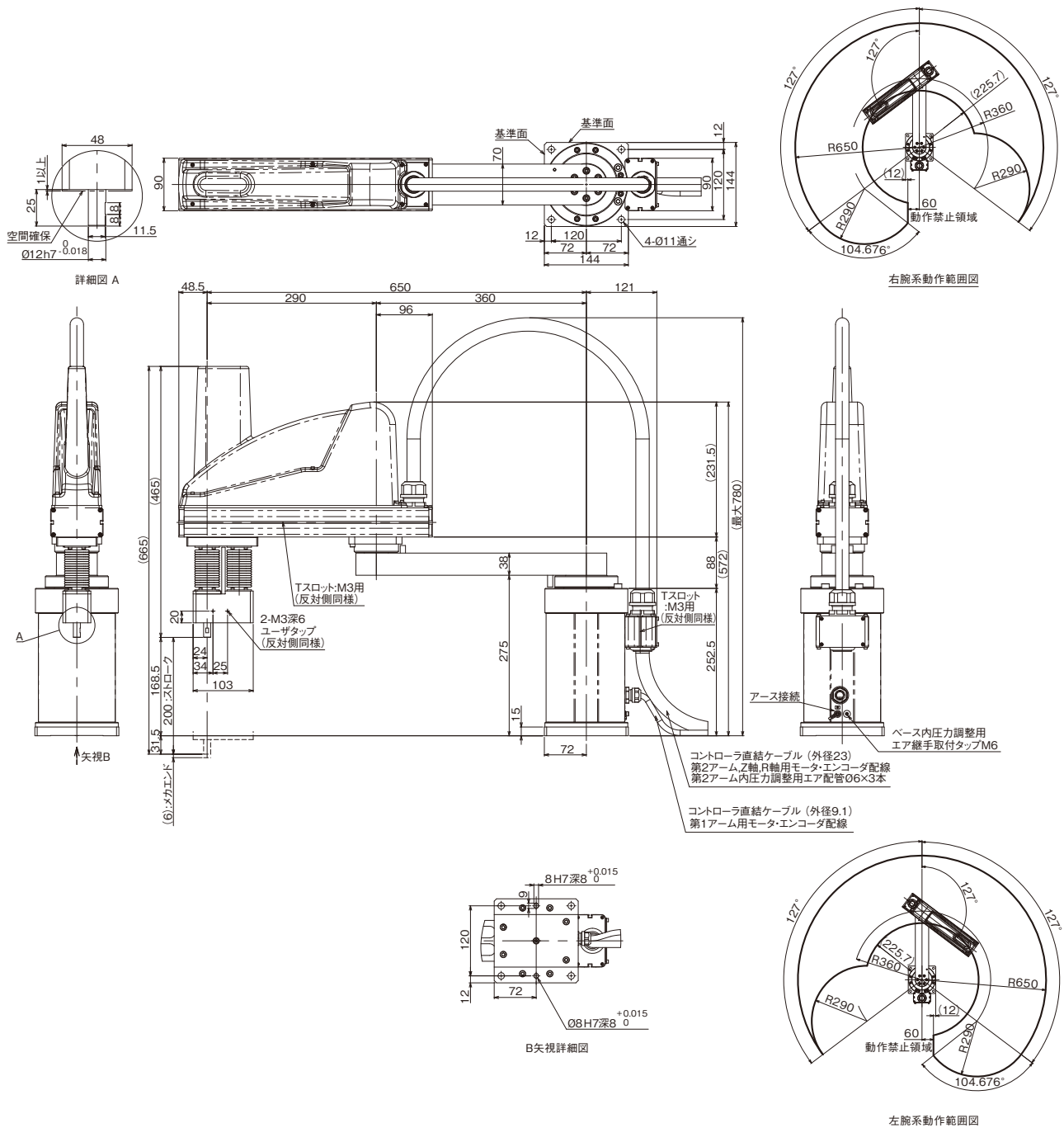
ケーブル長価格表(標準価格) <1台あたり>

ケーブル記号	標準価格
3L(3m)	—
5L(5m)	—

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—

※搬送物が4kg以上の場合、必ず選択してください。



MSEL

MSEL-PCX/PGX パワーコンスカラ用プログラムコントローラ



機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラ			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリ 対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリ 対応仕様
標準価格	—	—	—	—
接続アクチュエータ	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様＋付加軸(グリッパ付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN、PNP(16IN/16OUT)			
拡張I/O(※)	NPN、CC-Link、DeviceNet、PROFIBUS-DP、EtherNet/IP、EtherCAT、PROFINET、RS232C、RS485C、IAネット			
ポジション点数	30,000			
電源電圧	単相AC100～230V			

型式

MSEL — — WAI — WAI — — — — 4 —

コントローラ
タイプ

スカラ
タイプ

エンコーダ
種類

オプション

モータ
種類

エンコーダ
種類

オプション

標準
I/O種類

拡張
I/O種類

PIOケーブル
種類

電源
電圧

本体取付
仕様

※付加軸は、コントローラタイプが4軸、
スカラタイプが3軸 (グリッパなし) の場合のみ選択可能です。

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリ対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリ対応仕様

3N1808	IXP-3N1808用
4N1808	IXP-4N1808用
3N2508	IXP-3N2508用
4N2508	IXP-4N2508用
3N2508GM	IXP-3N2508GM用
3□3515	IXP-3□3515用
4□3515	IXP-4□3515用
3N3515GM	IXP-3N3515GM用
3N3515GL	IXP-3N3515GL用
3□4515	IXP-3□4515用
4□4515	IXP-4□4515用
3N4515GM	IXP-3N4515GM用
3N4515GL	IXP-3N4515GL用
3□5520	IXP-3□5520用
4□5520	IXP-4□5520用
3N5515GL	IXP-3N5515GL用
3N5515GW	IXP-3N5515GW用
3□6520	IXP-3□6520用
4□6520	IXP-4□6520用
3N6515GL	IXP-3N6515GL用
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

※□には下記の記号が入ります。
N: 標準仕様
C: クリーン仕様
W: 防塵・防滴仕様

B	ブレーキ
---	------

※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。

20P	20角パルスモータ
20SP	20角パルスモータ (RA2C, RA2BC用)
28P	28角パルスモータ
28SP	28角パルスモータ (RA3C用)
35P	35角パルスモータ
42P	42角パルスモータ
42SP	42角パルスモータ (RCP4W-RA5C, RCP4W-RA6C高推力仕様用)
56P	56角パルスモータ

(例) 20P: 20角パルスモータ対応

【ご注意】
基本的にモータ種類は接続するアクチュエータのモータ種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラとアクチュエータのモータ種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエータ)
●コントローラモータ種類「28SP」
…RCP2-RA3C
※簡易アプソ仕様は接続できません。

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ
HS	原点確認センサ(※)

※原点確認センサは、スカラ3軸仕様でインクリメンタルの付加軸を使用する場合のみ選択が可能です。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード※1 (二股コネクタ付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード※1 (二股コネクタ付属)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS232C接続ボード
SE2	RS485C接続ボード
IA	IAネット接続ボード※2

※1 分岐配線用の二股コネクタが付属されます。
※2 EIOU (総合カタログ2017参照) を接続する場合に必要です。

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

スカルロボットに付属
モータエンコーダ
一体型ケーブル
(裏表紙参照)
〈型式: CB-CAN-MPA□□□〉
標準 1m/3m/5m

付属品/オプション
ダミープラグ
(P42参照)
〈型式: DP-4S〉
(MSEL-PGXに付属/
IA-101-X-USBSに付属)

オプション
ティーチングボックス
(P42参照)
〈型式: TB-02-□〉
※対応バージョン
PC/PG: Ver.1.10以降
PCX/PGX: Ver.1.02以降

付属品/オプション
コネクタ変換ケーブル
(P42参照)
〈型式: CB-SEL-SJS002〉
(TB-01-SJ/
IA-101-X-MW-JSに付属)

オプション
パソコン対応ソフト
(P42参照)
〈型式: IA-101-X-MW-JS〉
(RS232Cケーブル
+コネクタ変換ケーブル付)
〈型式: IA-101-X-USBS〉
(USBケーブル+ダミープラグ付)
※対応バージョン
PC/PG: Ver.12.00.01.00以降
PCX/PGX: Ver.11.00.00.00以降

非常停止スイッチ

イネーブルスイッチ

付属品
PIOフラットケーブル
(裏表紙参照)
〈型式: CB-PAC-PIO020〉
標準2m

PLC

拡張PIO/各種フィールドネットワーク

付属品
PIOフラットケーブル
(裏表紙参照)
〈型式: CB-PAC-PIO020〉
標準2m

PROFI[®] BUS **DeviceNet** **PROFI[®] NET**
CC-Link **EtherNet/IP[®]** **EtherCAT[®]**

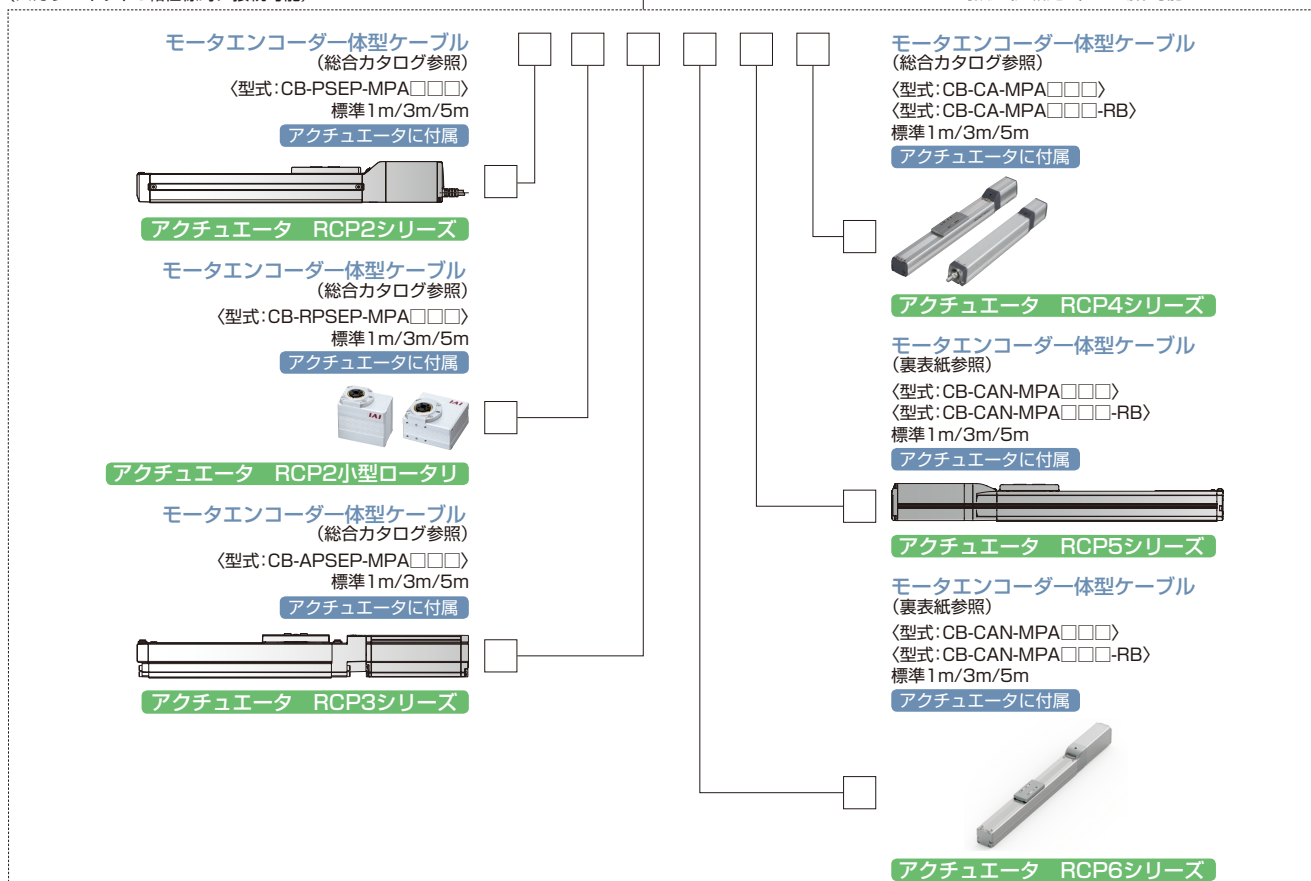
※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接
触器等は、必要に応じて配線してください。出荷
時設定(短絡処理)でも動作可能です。

AC100~230V

保護接地

電磁接触器

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器等は、必要に応じて配線してください。出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。



コントローラ基本仕様

仕様項目			内容
電源入力電圧			単相AC100～230V±10%
電源電流			2.9A _{typ.} (AC100V)、1.4A _{typ.} (AC200V)、1.2A _{typ.} (AC230V)
電源周波数範囲			50/60Hz±5%
モータ種別			パルスモータ(サーボ制御)
対応エンコーダ			インクリメンタルエンコーダ/バッテリーレスアブソリュートエンコーダ
データ記憶装置			FlashROM/FRAM
プログラムステップ数			9,999
ポジション数			30,000
プログラム数			255
マルチタスク数			16
運転モード	シリアル通信		○
	プログラム		○
SIOインターフェイス	通信方式		RS232(調歩同期通信)
	通信速度		9.6、19.2、38.4、57.6、76.8、115.2kbps
	活線挿抜	TPポート	×
		USB	○
標準PIOインターフェイス	入力仕様	入力点数	16点
		入力電圧	DC24V±10%
		入力電流	7mA/1回路
		ON電圧	Min.DC16V
		OFF電圧	Max.DC5V
		漏洩電流	許容漏洩電流 Max.1mA
		絶縁方式	フォトカブラ絶縁
	出力仕様	出力点数	16点
		負荷電圧	DC24V±10%
		最大電流	100mA/1点、400mA/8点 注1
		飽和電圧	Max.3V
		漏洩電流	Max.0.1mA
		絶縁方式	フォトカブラ絶縁
適合拡張I/Oインターフェイス			拡張PIO NPN仕様(16IN/16OUT)
			拡張PIO PNP仕様(16IN/16OUT)
			CC-Link(リモートデバイス局)、DeviceNet、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT、EtherNet/IP、IAネット、RS232C、RS485
カレンダー・時計機能	保持時間	約10日	
	充電時間	約100時間(フル充電) ※フル充電状態でなくても、保持可能	
保護機能			過電流、温度異常、ファン速度低下監視、エンコーダ断線等
使用温度範囲			0～40℃
使用湿度範囲			85%RH以下(結露、凍結なきこと)
設置	設置方向	垂直設置(排気側上側)	
	設置方法	ねじ取付、もしくは、DINレール取付	
突入電流			15A _{typ.} (AC100V)、30A _{typ.} (AC200V):5ms以下 (周囲温度25℃/AC ON/OFF 繰り返し無し)
空冷方式			強制空冷
外形寸法			幅130mm×高さ195mm×奥行き125mm
質量			約1400g

注1:標準I/O No.316から8点毎に、負荷電流合計が400mA。(1点あたりの最大値は100mA)

PIO信号表

標準PIOコネクタ、拡張PIOコネクタ ピン配置

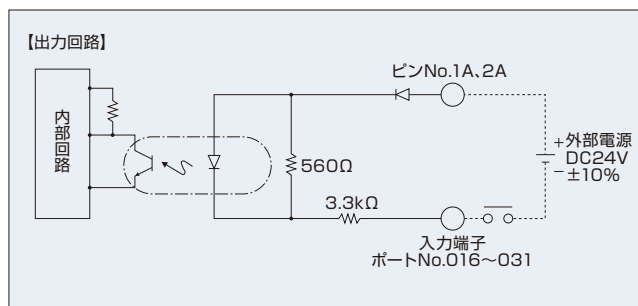
ピン番号	区分	割り付け	ピン番号	区分	割り付け
1A	24V	P24	1B	出力	OUT0
2A	24V	P24	2B		OUT1
3A	—	—	3B		OUT2
4A	—	—	4B		OUT3
5A	入力	IN0	5B		OUT4
6A		IN1	6B		OUT5
7A		IN2	7B		OUT6
8A		IN3	8B		OUT7
9A		IN4	9B		OUT8
10A		IN5	10B		OUT9
11A		IN6	11B		OUT10
12A		IN7	12B		OUT11
13A		IN8	13B		OUT12
14A		IN9	14B		OUT13
15A		IN10	15B		OUT14
16A		IN11	16B		OUT15
17A		IN12	17B	—	—
18A		IN13	18B	—	—
19A		IN14	19B	0V	N
20A		IN15	20B	0V	N

標準 I/O (NPN 仕様) 内部回路

【入力部】 外部入力仕様(NPN仕様)

項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	7mA 1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min DC16.0V OFF電圧…Max DC5.0V
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

※下記回路図内のポートNo.は、出荷時設定時のポートNo.を示します。
※入力オフ時の、許容漏洩電流は1mA以下。

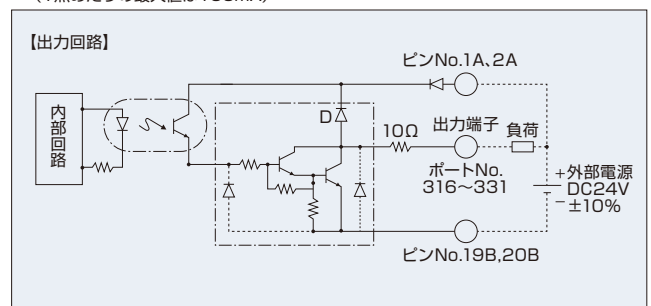


※標準IO(PNP仕様)は、取扱説明書をご確認ください。

【出力部】 外部出力仕様(NPN仕様)

項目	仕様
負荷電圧	DC24V ±10%
最大負荷電流	100mA/1点、400mA/8点 注)
漏洩電流	Max 0.1mA/1点
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

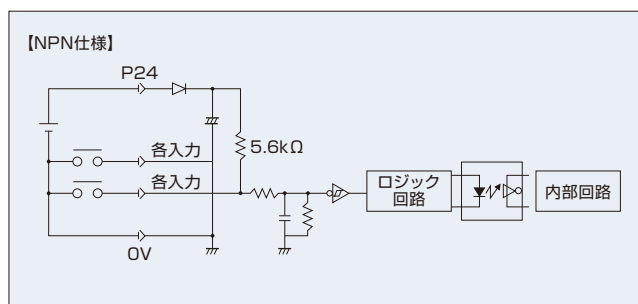
※下記回路図内のポートNo.は、出荷時設定時のポートNo.を示します。
注:標準I/O No316から8点毎に、負荷電流合計が400mA。
(1点あたりの最大値は100mA)



拡張 I/O (NPN 仕様) 内部回路

【入力部】 外部入力仕様

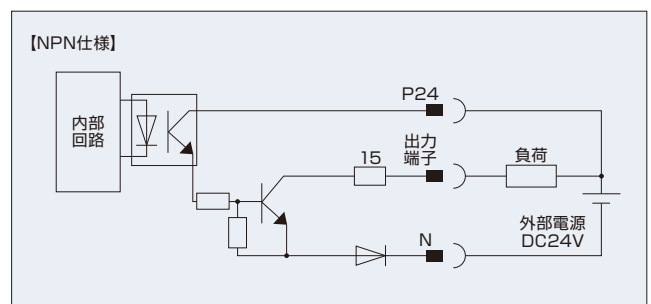
項目	仕様
入力点数	16点
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	4mA 1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min DC18V(3.5mA) OFF電圧…Max DC6V(1mA)
絶縁方式	フォトカプラ絶縁



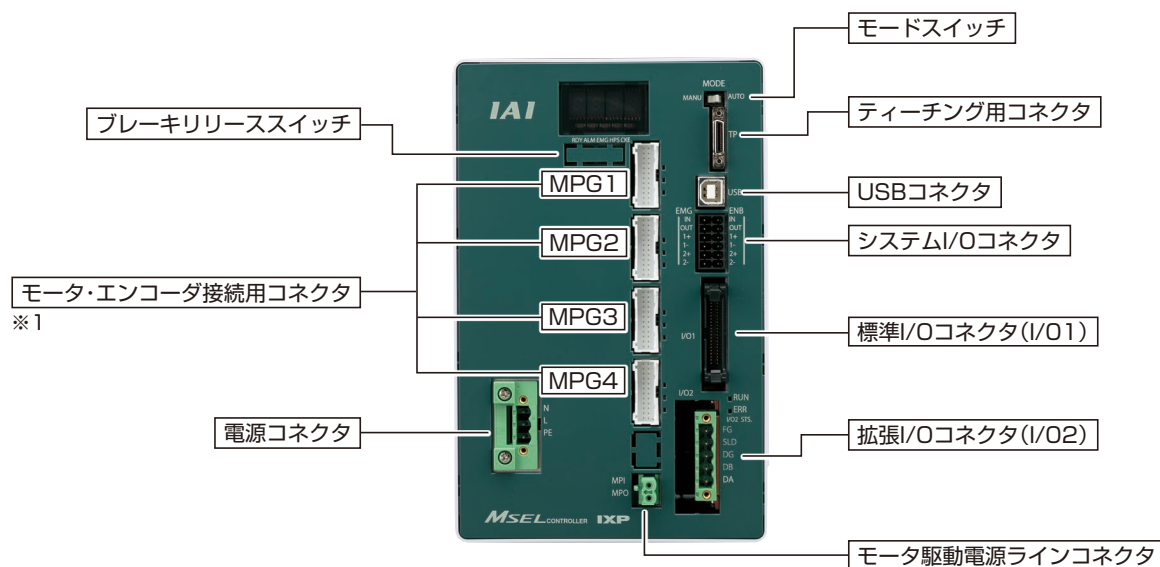
※拡張IO(PNP仕様)は、取扱説明書をご確認ください。

【出力部】 外部出力仕様

項目	仕様
出力点数	16点
定格負荷電流	DC24V ±10%
最大電流	50mA 1回路
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

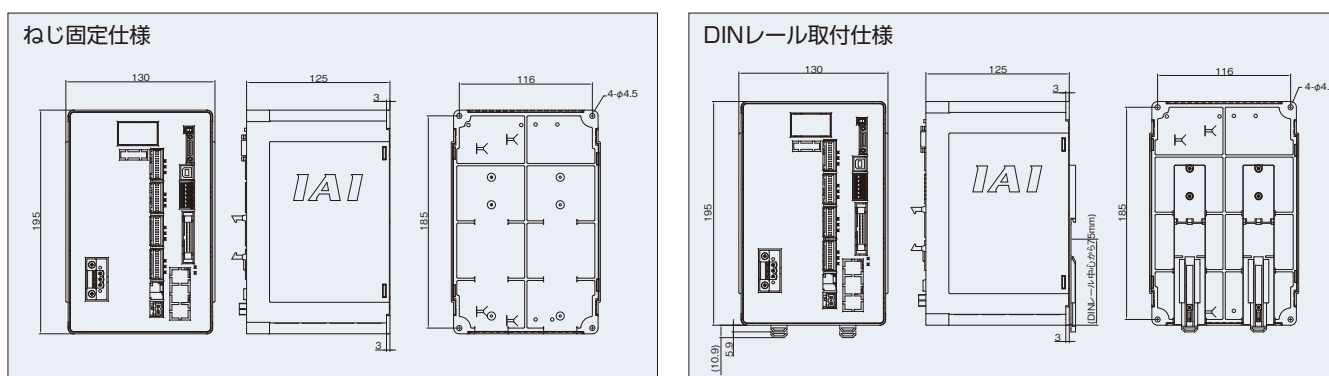


各部名称



※1: MPG1、MPG2、MPG3、MPG4コネクタに間違ったモータを接続しないでください。誤動作、故障の原因となります。

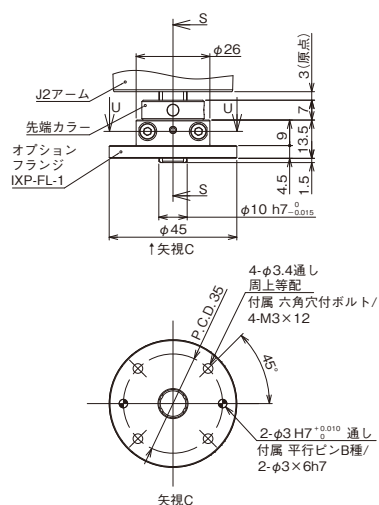
外形寸法



オプション

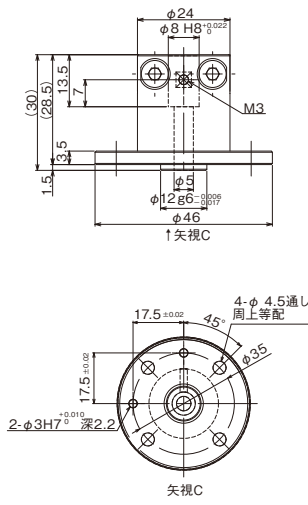
フランジ

■特長 Z軸アーム先端に物を取り付ける場合に使用する金具です。



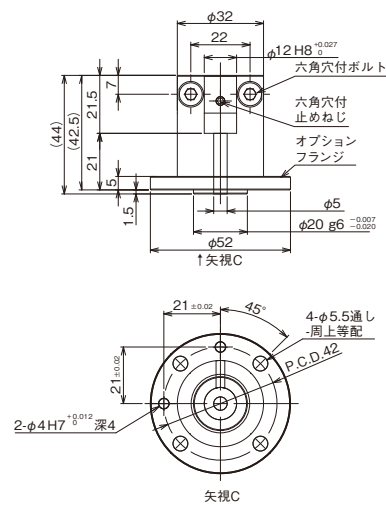
IXP-FL-1 (1808/2508用)

型式	標準価格	重量
IXP-FL-1	—	80g



IXP-FL-2 (3515/3510/4515/4510用)

型式	標準価格	重量
IXP-FL-2	—	120g



IXP-FL-3 (5520/5515/6520/6515用)

型式	標準価格	重量
IXP-FL-3	—	290g

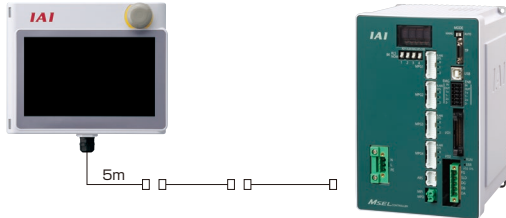
オプション

タッチパネルティーチングボックス

■ 特長 プログラム、ポジションの入力、試験運転、モニタ等機能を備えた教示装置です。

■ 型式 **TB-02-□**

■ 構成



■ 仕様

定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~40℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP20
質量	470g (TB-02本体のみの場合)

ダミープラグ

■ 特長 安全カテゴリ対応仕様(MSEL-PGX)、および、USBケーブルを使用して作動させる場合に必要です。(MSEL-PGXタイプ、パソコン対応ソフトIA-101-X-USBSの付属品です)

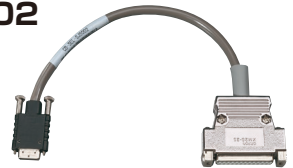
■ 型式 **DP-4S**



コネクタ変換ケーブル

■ 特長 ティーチングボックスや、RS232CケーブルのDsub25ピンコネクタを、MSELティーチング用コネクタに変換します。(TB-01-SJ、IA-101-X-MW-JSの付属品です)

■ 型式 **CB-SEL-SJS002**

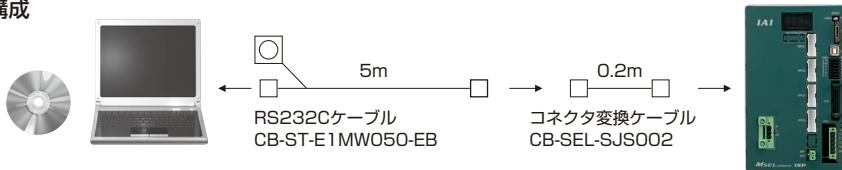


パソコン対応ソフト(Windows専用)

■ 特長 プログラム/ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。デバック作業に必要な機能をアップし、立上げ時間短縮に貢献します。

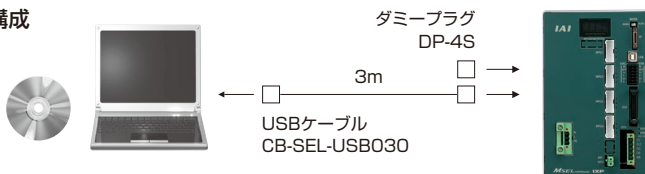
■ 型式 **IA-101-X-MW-JS** (RS232Cケーブル+コネクタ変換ケーブル付)

■ 構成

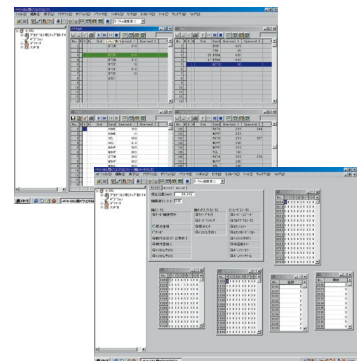


■ 型式 **IA-101-X-USBS** (USBケーブル+ダミープラグ付)

■ 構成



対応Windows :
XP SP2以降/Vista/7/8/10



MSEL-PCX/PGXに対応するのは、Ver.11.00.00.00以降です。

「システムI/Oコネクタを使用して、外部電源を使用したイネーブルシステム構築する場合」や「二重化した安全回路を構築する場合」は、CB-ST-E1MW050-EBは使用できません。(CB-ST-A1MW050-EBを使用する必要があります)

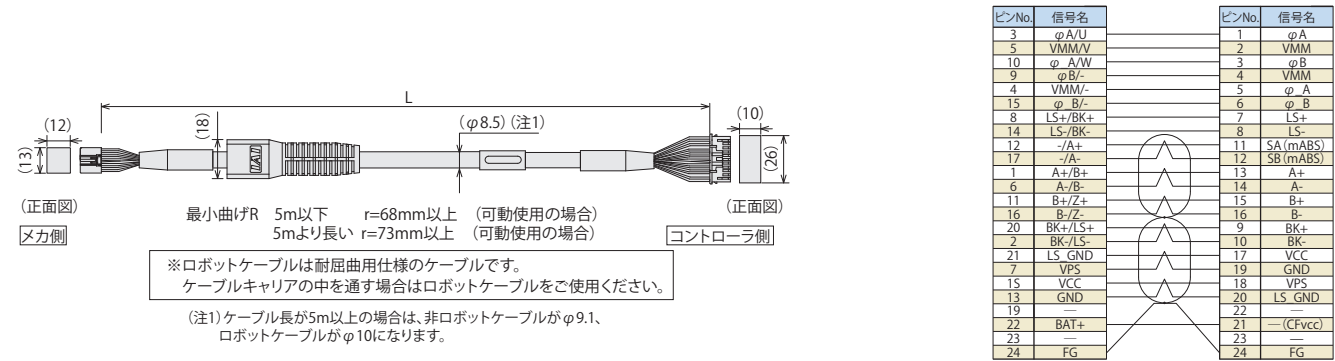
メンテナンス部品

製品で購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。
(付加軸用のケーブルは、総合カタログをご確認ください。)

IXP/RCP4-SA3/RA3/RCP5/RCP6用モータ・エンコーダ一体型ケーブル／モータ・エンコーダ一体型ロボットケーブル

型式 **CB-CAN-MPA**□□□/ **CB-CAN-MPA**□□□-RB

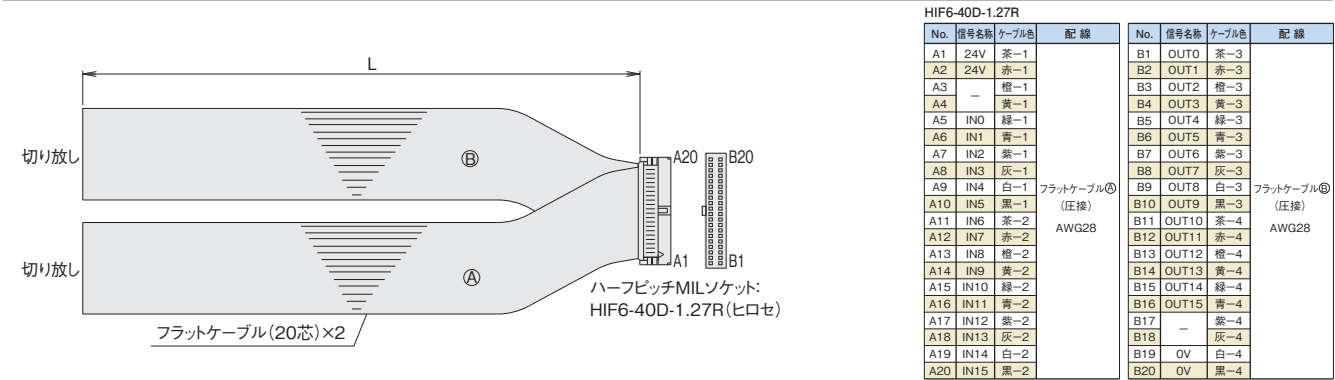
※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m



MSEL/PCON-CA/MSEP-LC用PIOフラットケーブル

型式 **CB-PAC-PIO**□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応 例)080=8m



株式会社 **アイエイアイ**

本社 / 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1 TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589

東京営業所 / TEL 03-5419-1601 大阪営業所 / TEL 06-6457-1171 名古屋営業所 / TEL 052-269-2931 盛岡営業所 / TEL 019-623-9700 仙台営業所 / TEL 022-723-2031
新潟営業所 / TEL 0258-31-8320 宇都宮営業所 / TEL 028-614-3651 熊谷営業所 / TEL 048-530-6555 茨城営業所 / TEL 029-830-8312 多摩営業所 / TEL 042-522-9881
厚木営業所 / TEL 046-226-7131 長野営業所 / TEL 0263-40-3710 甲府営業所 / TEL 055-230-2626 静岡営業所 / TEL 054-364-6293 浜松営業所 / TEL 053-459-1780
豊田営業所 / TEL 0566-71-1888 金沢営業所 / TEL 076-234-3116 京都営業所 / TEL 075-693-8211 兵庫営業所 / TEL 078-913-6333 岡山営業所 / TEL 086-805-2611
広島営業所 / TEL 082-532-1750 松山営業所 / TEL 089-986-8562 福岡営業所 / TEL 092-415-4466 大分出張所 / TEL 097-543-7745 熊本営業所 / TEL 096-386-5210

IAI America, Inc. IAI Industrieroboter GmbH IAI (Shanghai) co., Ltd. IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ / ROBOCYLINDER / ラジアルシリンダ / RADIAL CYLINDER / パワーコン / パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。