

IXA-4NSW3015

防塵・防滴
バッテリーレスアプソリュート
アーム長 300mm

■型式項目

IXA - **4** **NSW** **30** **15** - **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
IXA	4	NSW 高速タイプ 防塵・防滴仕様	30 300mm	15 150mm	N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定 (1m単位)	T2 XSEL-RAX/SAX



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW3015	-

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
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	7-741	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-739	-
フランジ	IX-FL-1	7-740	-

(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	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	11L(11m) ~ 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。
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

選定上の注意

- (注1) ~ (注8) は、7-723ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、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、デューティ比 (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。
- ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- スカラロボットは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。
- ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

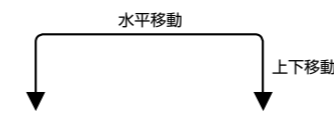
項目	内容
最大可搬質量 (kg) (注1)	6
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s) 5126
各軸最高速度	第1アーム (度/s) 690
	第2アーム (度/s) 690
	上下軸 (mm/s) 1500
	回転軸 (度/s) 1600
押付け力 (N) (注3)	上限 98 下限 23
アーム長 (mm)	300
各軸アーム長 (mm)	第1アーム 155
	第2アーム 145
各軸動作範囲	第1アーム (度) ±121
	第2アーム (度) ±125
	上下軸 (mm) 150
	回転軸 (度) ±360

項目	内容
位置繰返し精度 (注4)	水平面内 ±0.01mm
	上下軸 ±0.01mm
	回転軸 ±0.005度
ユーザー配線	10心(9心+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ (注5)	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 4.5N・m 許容負荷モーメント 7.1N・m
主要部材質	1-325ページをご確認ください
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	IP65 (ジャバラ部は除く)
エアバージ圧力 (注6)	35kPa
耐振動・耐衝撃	振動・衝撃が加わらないこと
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 600
	第2アーム 400
	上下軸 200
	回転軸 100
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリュート
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	0.38秒
連続サイクルタイム	0.69秒

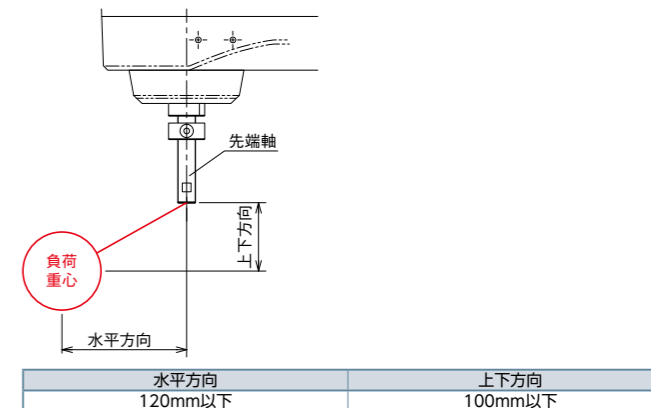
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m ²

スカラロボットの先端軸 (回転軸) 中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール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。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。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



押付け力と電流制限値の相関図 (参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

