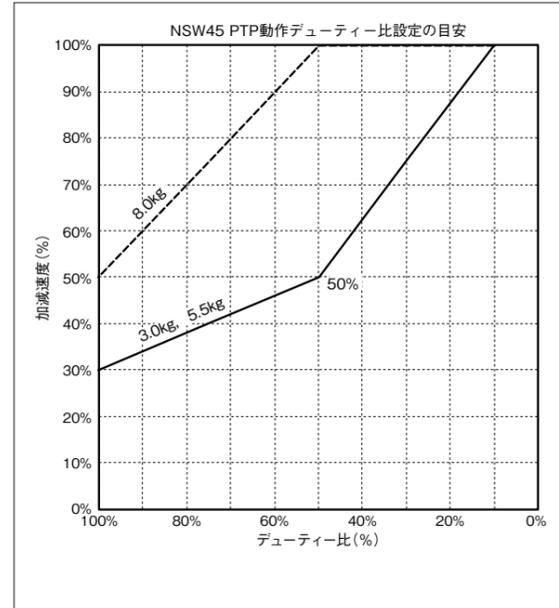
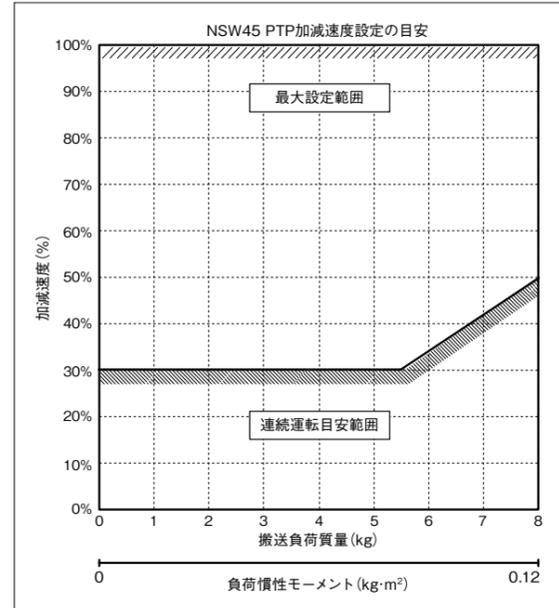


加減速度設定の目安

スカラロボットIXA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、デューティ比設定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設定で動作させてください。

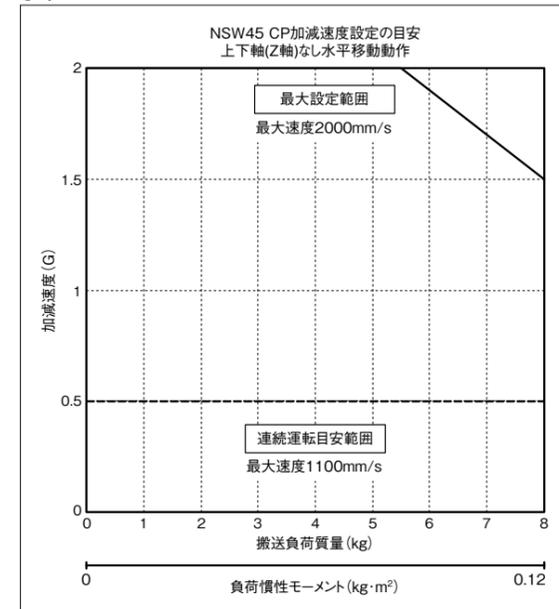
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げ、デューティ比設定の目安を参考に調整を行ってください。
- (4) デューティ比(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 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、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸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

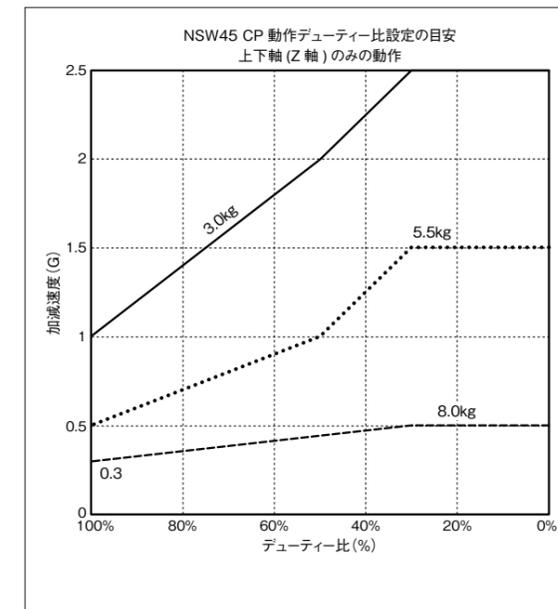
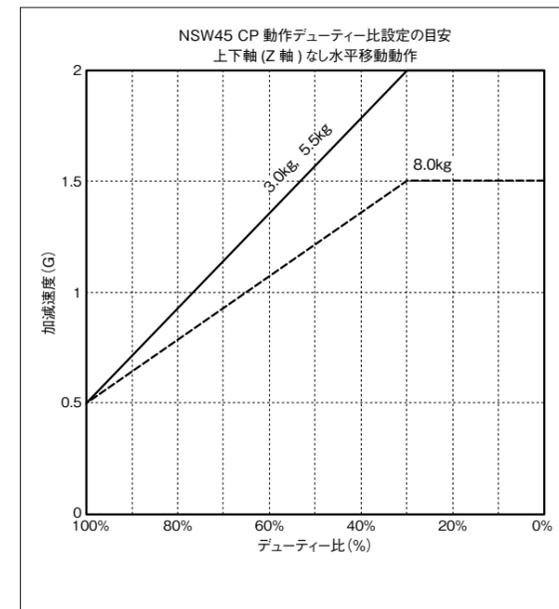
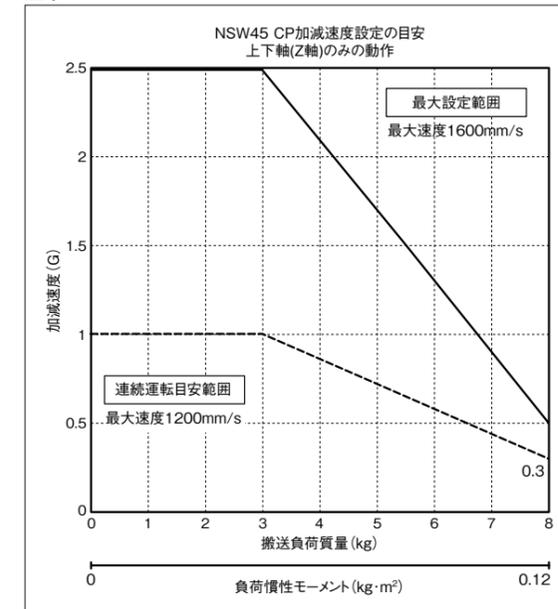


CP動作

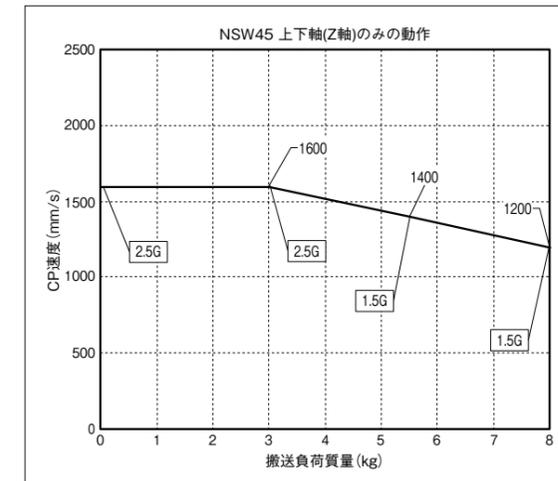
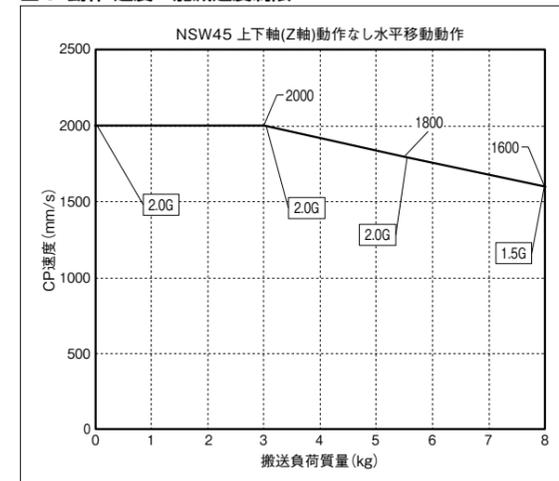
水平



上下



CP動作 速度・加減速度制限



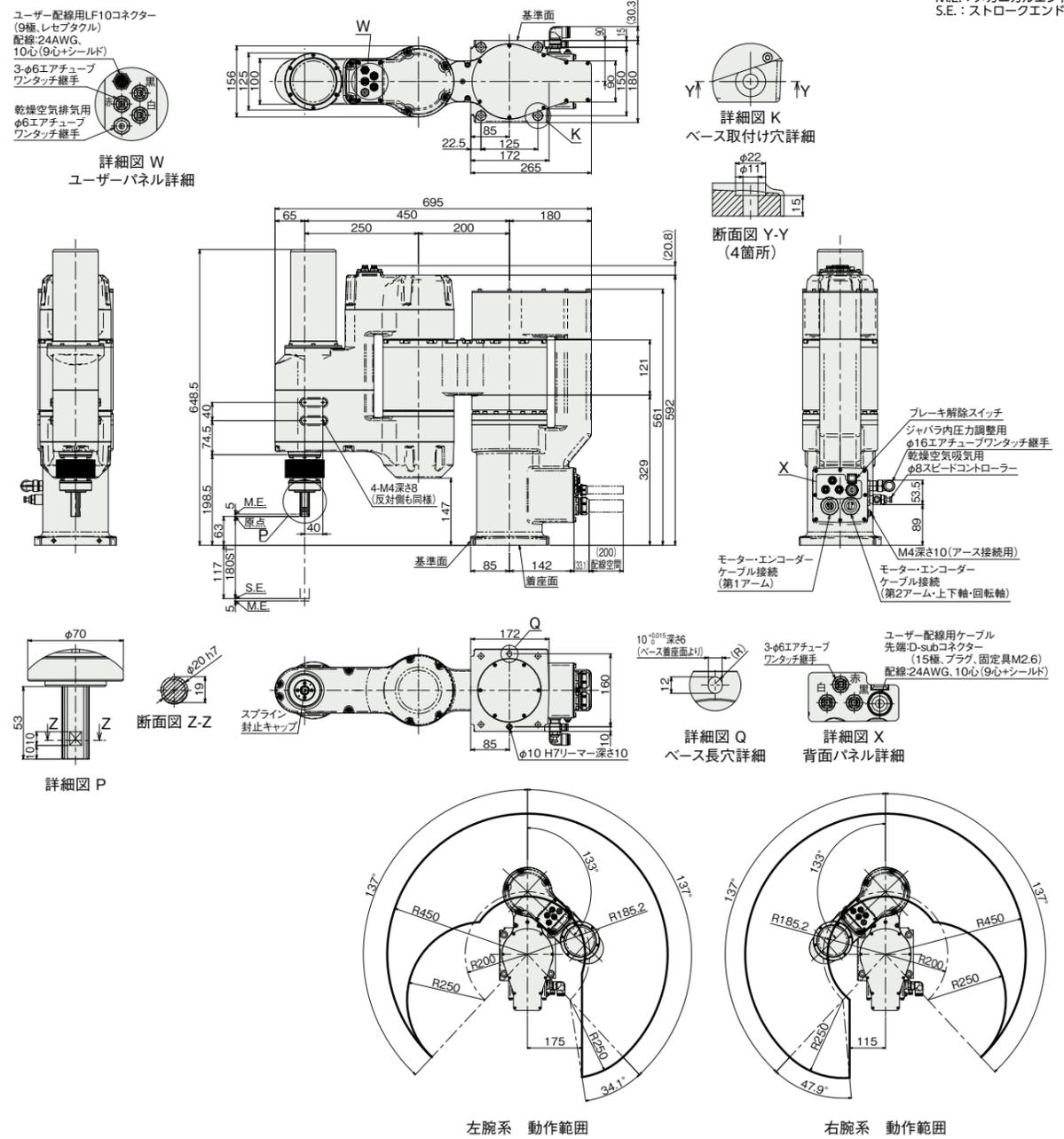
寸法図

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



■IXA-4NSW4518

(注) ケーブル接続に関しては7-708ページ(注8)をご参照ください。

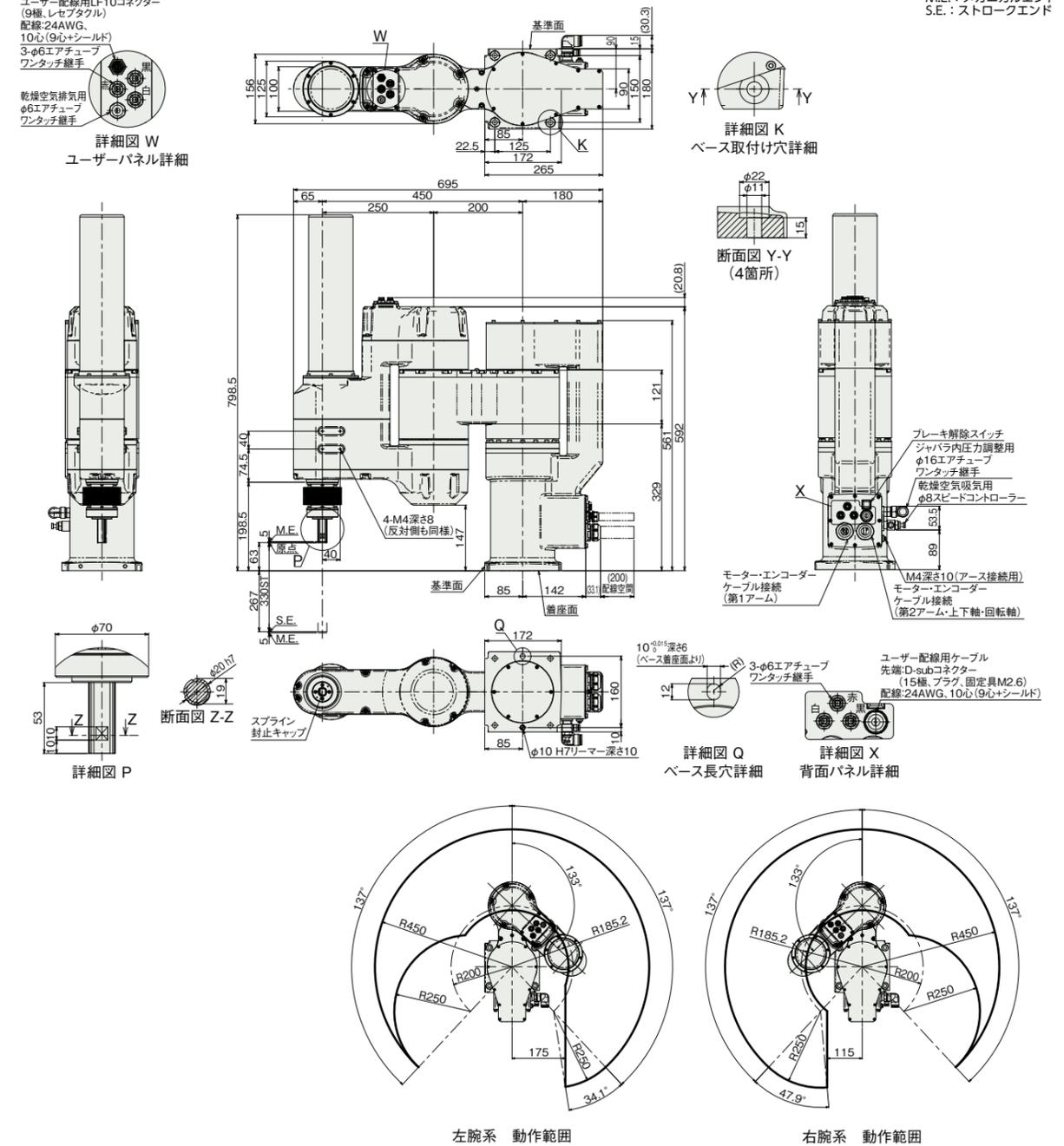


■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 52.0kg

■IXA-4NSW4533

(注) ケーブル接続に関しては7-708ページ(注8)をご参照ください。



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 53.0kg

■適用コントローラー

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								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4 (IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	36666	-	8-359

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。