

IXP-3N1808 IXP-4N1808

バッテリーレスアプン
アーム長
180mm

■型式項目

IXP - N 18 08 - WA - - P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー
IXP	3	N	18	180mm	08	80mm	WA
	4	N	18	180mm	08	80mm	WA
	3	N	18	180mm	08	80mm	WA
	4	N	18	180mm	08	80mm	WA

ケーブル長	長さ指定	ロボットケーブル
N 無し	X1	ロボットケーブル
P 1m	R	下記ケーブル長
S 3m		価格表参照
M 5m		

適応コントローラー
P3 MSEL



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	-

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	IXP-FL-1	5-864	-

(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	IXP-3N1808		IXP-4N1808	
		P3	P3	P3	P3
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)	-	-	-	-

(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・エンコーダー—体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー—体型ケーブル：4本

選定上の注意

- (注1) ~ (注4) は 5-870 ページをご参照ください。
- 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フアーを設けた場合の許容押付け力は 45N となります。
- 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。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 5-864 ページをご参照ください。

メインスペック

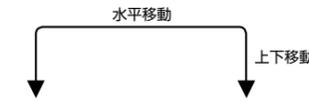
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2053		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	420
		第2アーム (度/s)	420
		上下軸 (mm/s)	350
		回転軸 (度/s)	- 1200
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	180		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	80	
	第2アーム	100	
	回転軸	-	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±125	
	第2アーム (度)	±125	
	上下軸 (mm)	80	
	回転軸 (度)	- ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	- ±0.010 度
ユーザー配線	8芯 AWG26 (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0.8MPa)	
LED表示灯	無し	
ブレーキ解除スイッチ	無し	
先端軸	許容トルク	0.28 N·m
	許容負荷モーメント	0.7 N·m
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度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4)	75dB以下	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	-
	第2アーム	-
	上下軸	-
	回転軸	-
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 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	0.57秒
連続サイクルタイム	0.57秒

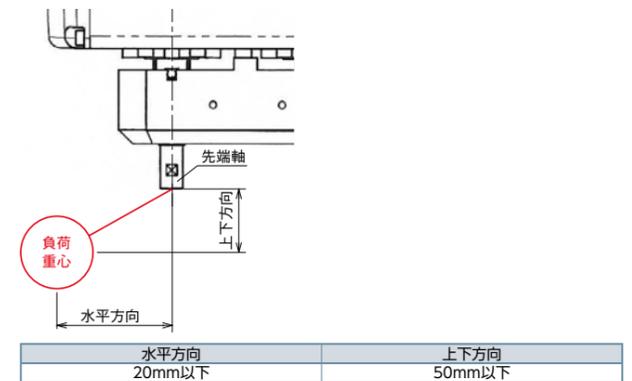
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm (相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



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
3軸仕様	0.01kg・m ²
4軸仕様	0.003kg・m ²

スカラロボットの先端軸 (3軸仕様：上下軸、4軸仕様：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。



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いただきます。

■PTP動作

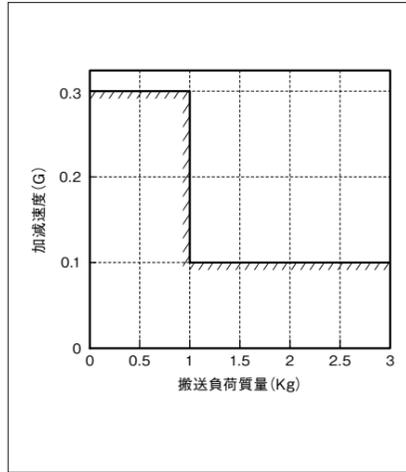
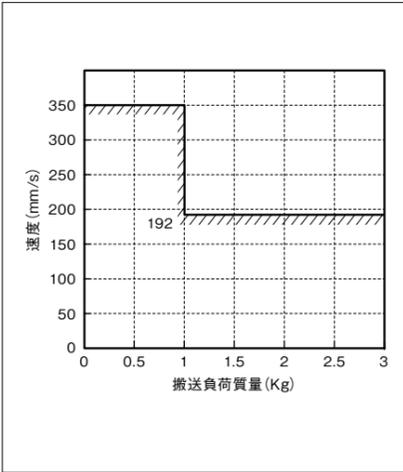
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 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。
- (2) 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。

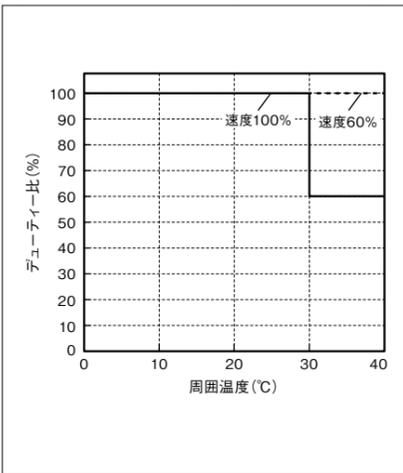
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■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、モーター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。

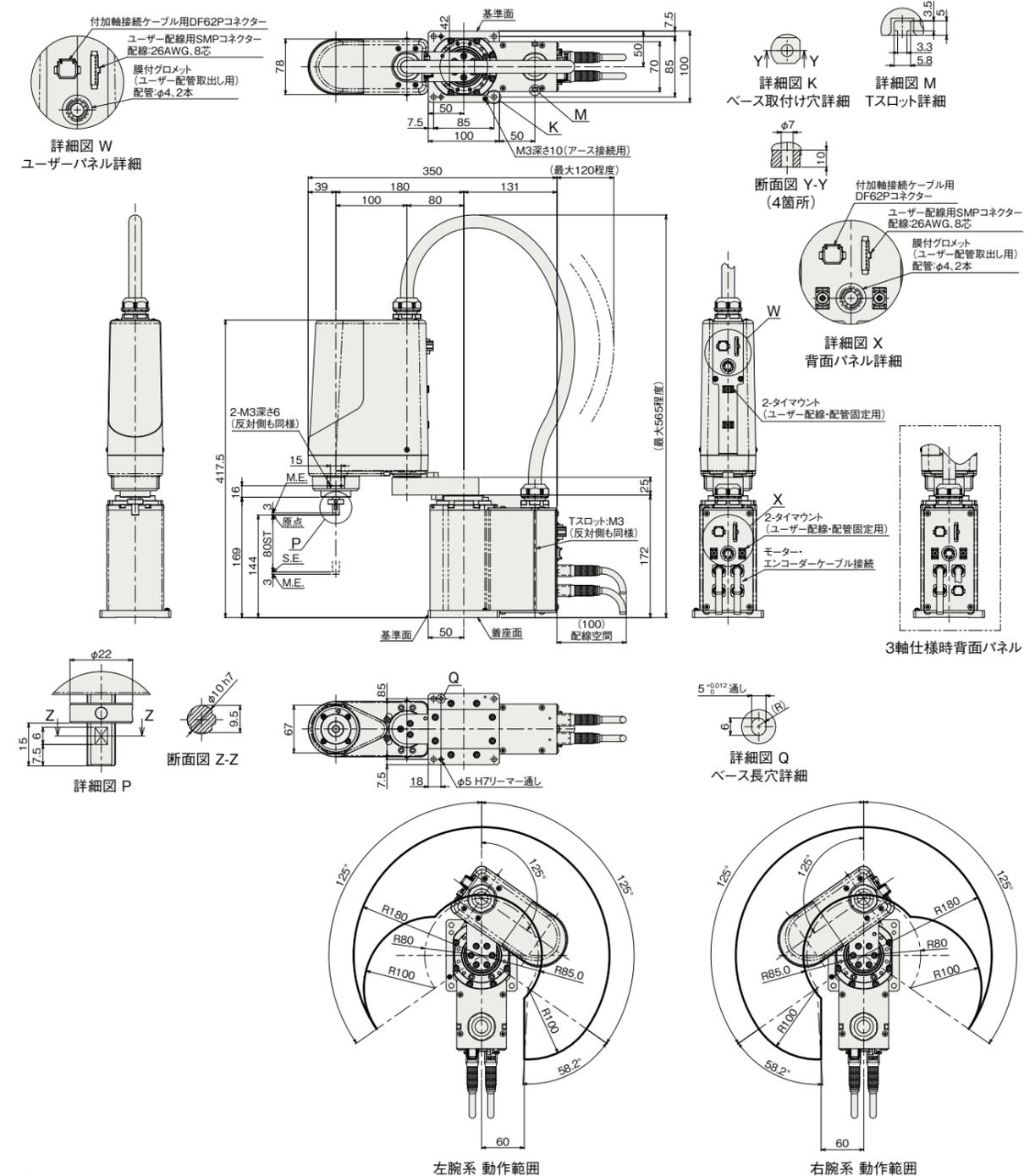
- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



寸法図

■IXP-3N1808_4N1808

(注) 3軸仕様を選択された場合、コントローラー接続ケーブルは3本になります。



■質量

項目	内容	
質量	3軸仕様	7.0kg
	4軸仕様	7.5kg

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM						
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317

(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。